

Zubehör

Programmieradapter Cx für Motion Control Systems V2.5 Schnittstellen RS232/CAN

Artikel Nr.: 6501.00065

6501.00065

Temperaturbereich: – Betriebstemperatur	– 10 ... + 65	°C
Abmessungen und Gewicht: – Abmessungen (L x B x H) – Masse	64 x 44,5 x 13,8 29,5	mm g

Hinweis: Die Platine hat Montagefüße für 35 mm Trageschienen.
Im Auslieferungszustand sind alle Schalter in "OFF" Stellung, je nach Anwendung müssen diese entsprechend geschaltet werden.

Allgemeine Beschreibung

Die Adapterplatine dient als Anschlusshilfe für Bürstenlose DC-Servomotoren mit integriertem Motion Controller und serieller RS232- oder CAN-Schnittstelle.

Mit dem 6-fach DIP-Schalter können die verschiedenen Betriebsmodi eingestellt werden. An einer Adapterplatine lässt sich jeweils ein Bürstenloser DC-Servomotor mit integriertem Motion Controller anschließen.

Beschreibung der Einstellmöglichkeiten über den DIP-Schalter (S1)

1: Fault	ON	Pull up Widerstand mit LED auf Adapterplatine geschaltet.
	OFF	Open Kollektor
2: Term	ON	120Ω Abschlusswiderstand für den letzten Knoten im CAN-Netzwerk auf der Adapterplatine zugeschaltet.
	OFF	Abschlusswiderstand nicht zugeschaltet
3: CAN ¹⁾	ON	Betrieb mit CAN-Schnittstelle
	OFF	Deaktiviert
4: RS232 ¹⁾	ON	Betrieb mit RS232-Schnittstelle
	OFF	Deaktiviert
5: NETMODE	ON	Pull down Widerstand (10kΩ) für RS232 Verdrahtung zugeschaltet. Dieser darf nur an einem Knoten im RS232 Netzwerk geschaltet sein.
	OFF	Deaktiviert
6: AGND	ON	AGND und GND miteinander verbunden.
	OFF	AGND und GND getrennt (bei getrennter Masseführung).

Steckerbelegung

Pin	Anschluss X1	Pin	Anschluss X2	Litze
1	3. In	1	RS-232 TxD	grün
2	GND	2	RS-232 RxD	gelb
3	+24V	3	AGND	grau
4	An In	4	Fault	weiß
5	Fault	5	An In	braun
6	AGND	6	+24V	rosa
		7	GND	blau
		8	3. In	rot



im RS232-Betrieb¹⁾

Pin	Anschluss X3
2	RS-232 / RxD
3	RS-232 / TxD
5	GND

im CAN-Betrieb¹⁾

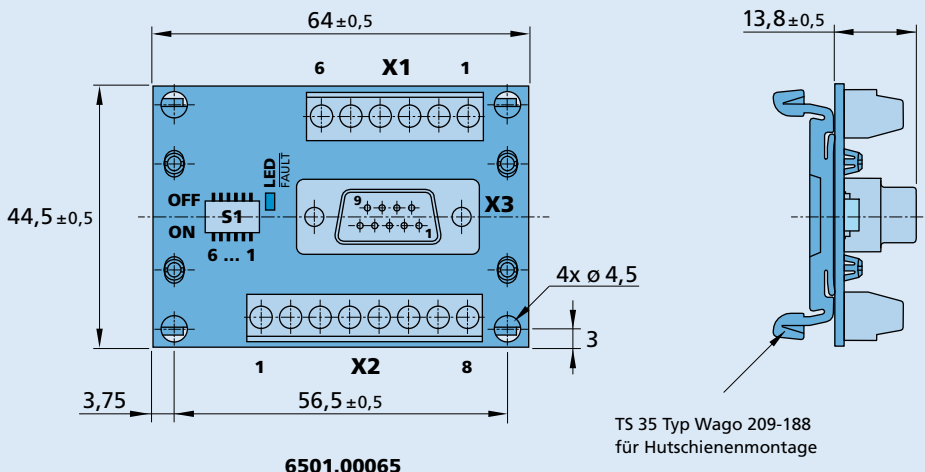
Pin	Anschluss X3
2	CAN_L
3	GND
7	CAN_H


LED Status

	LED leuchtet	kein Fehler Fault-Ausgang auf GND
	LED leuchtet nicht	Fehler Fault-Ausgang hochohmig

¹⁾ Die Steckerbelegung X3 ist abhängig von Schalterstellung 3 und 4 des DIP-Schalters S1.

Maßzeichnung und Anschlussinformation



Abbildungen verkleinert 

Anschlussinformation

Nr.	Funktion
X1	Versorgung; I/O
X2	Motoranschluss
X3	RS-232 / CAN

Nr.	Schalter
S1	DIP-Schalter (6-fach)