

Zubehör

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

Artikel Nr.: 6501.00113

6501.00113

| | | |
|--|--------------------|---------|
| Temperaturbereich: – Betriebstemperatur | – 10 ... + 65 | °C |
| Abmessungen und Gewicht: – Abmessungen (L x B x H) – Masse | 60 x 50 x 15 30 | mm g |

Hinweis: 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 (2,2kΩ) 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). |

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

Steckerbelegung

| Pin | Anschluss X1 | Pin | Anschluss X2 |
|-----|--------------------|-----|--------------------|
| 1 | 3. In | 1 | 3. In |
| 2 | +24V | 2 | +24V |
| 3 | GND | 3 | GND |
| 4 | An In | 4 | An In |
| 5 | AGND | 5 | AGND |
| 6 | Fault | 6 | Fault |
| 7 | RS-232 RxD / CAN-L | 7 | RS-232 RxD / CAN-L |
| 8 | RS-232 TxD / CAN-H | 8 | RS-232 TxD / CAN-H |
| | | 9 | n.c. |
| | | 10 | n.c. |

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 |

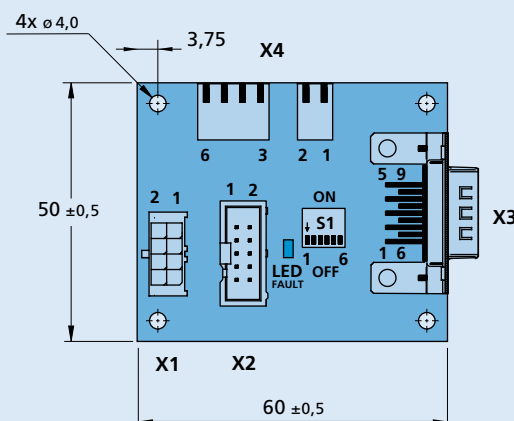
Pin Anschluss X4

| | |
|---|-------|
| 1 | +24V |
| 2 | GND |
| 3 | An In |
| 4 | AGND |
| 5 | Fault |
| 6 | 3. In |

LED Status

| | |
|-------------------------------------|--|
| <input checked="" type="checkbox"/> | LED leuchtet kein Fehler Fault-Ausgang auf GND |
| <input type="checkbox"/> | LED leuchtet nicht Fehler Fault-Ausgang hochohmig |

Maßzeichnung und Anschlussinformation



Abbildungen verkleinert

Anschlussinformation

| Nr. | Funktion |
|--------|-----------------|
| X1, X2 | Motoranschluss |
| X3 | RS232 / CAN |
| X4 | Versorgung, I/O |

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