

Zubehör

Programmieradapter MCS für Motion Control Systems V3.0 Schnittstellen RS232/CAN

Artikel Nr.: 6501.00283

6501.00283

Temperaturbereich: – Betriebstemperatur	– 10 ... + 65	°C
Abmessungen und Gewicht: – Abmessungen (L x B x H) – Masse	80 x 52 x 27,5 56	mm g

Hinweis: Im Auslieferungszustand sind alle Schalter in "ON" Stellung, je nach Anwendung müssen diese entsprechend geschaltet werden.

Allgemeine Beschreibung

Die Adapterplatine dient als Anschluss- und Parametrierhilfe für Motion Control Systems der Serie MCS mit serieller RS232- oder CAN-Schnittstelle.

Mit dem 7-fach DIP-Schalter können die verschiedenen Betriebsmodi eingestellt werden. An einer Adapterplatine lässt sich jeweils ein Motion Control System anschließen.

Beschreibung der Einstellmöglichkeiten über den DIP-Schalter (S1)

1: NETMODE	ON	Pull down Widerstand (10k Ω) für RS232 Verdrahtung zugeschaltet. Dieser darf nur an einem Knoten im RS232 Netzwerk geschaltet sein.
	OFF	Deaktiviert
2: TERM	ON	120 Ω Abschlusswiderstand für den letzten Knoten im CAN-Netzwerk auf der Adapterplatine zugeschaltet.
	OFF	Abschlusswiderstand nicht zugeschaltet
3: RS232 ¹⁾	ON	Betrieb mit RS232-Schnittstelle
	OFF	Deaktiviert
4: CAN ¹⁾	ON	Betrieb mit CAN-Schnittstelle
	OFF	Deaktiviert
5: AGND	ON	AGND und GND miteinander verbunden.
	OFF	AGND und GND getrennt (bei getrennter Masseführung).
6: DigOut2	ON	Pull up Widerstand mit LED auf Adapterplatine geschaltet.
	OFF	Open Kollektor
7: DigOut1	ON	Pull up Widerstand mit LED auf Adapterplatine geschaltet.
	OFF	Open Kollektor

¹⁾ Die Steckerbelegung X1 ist abhängig von Schalterstellung 3 und 4 des DIP-Schalters S1.

²⁾ Jumper gesteckt: Gemeinsame Spannungsversorgung für Motor und Elektronik.

Steckerbelegung

im RS232-Betrieb¹⁾

Pin	Anschluss X1
2	RS-232 / RxD
3	RS-232 / TxD
5	GND

im CAN-Betrieb¹⁾

Pin	Anschluss X1
2	CAN_L
3	GND
7	CAN_H

im RS232-Betrieb²⁾

Pin	Anschluss X3
1	U _{mot}
2	U _p

im CAN-Betrieb²⁾

Pin	Anschluss X4
1	GND
2	U _p

im RS232-Betrieb³⁾

Pin	Anschluss X5
1	GND
2	U _p
3	U _{mot}
4	EGND

im CAN-Betrieb³⁾

Pin	Anschluss X6
1	GND
2	U _{mot}

im RS232-Betrieb⁴⁾

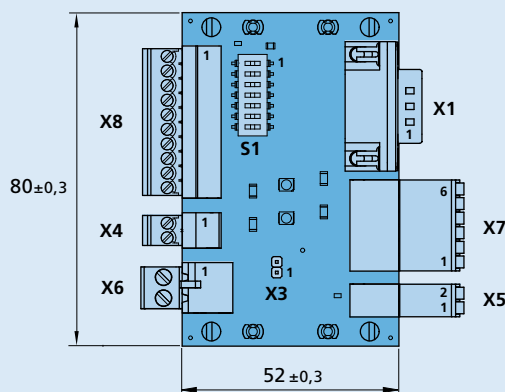
Pin	Anschluss X7
1	GND
2	RxD / CAN_L
3	TxD / CAN_H
4	+5V
5	DigOut1
6	DigOut2
7	DigIn1
8	DigIn2
9	DigIn3
10	AnIn1
11	AGND
12	AnIn2

im CAN-Betrieb⁴⁾

Pin	Anschluss X8
1	GND
2	+5V
3	DigOut1
4	DigOut2
5	DigIn1
6	DigIn2
7	DigIn3
8	AnIn1
9	AGND
10	AnIn2

Maßzeichnung und Anschlussinformation

Abbildungen verkleinert 



6501.00283

Anschlussinformation

Nr.	Funktion
X1	RS232 / CAN
X3	Jumper Versorgung
X4	Versorgung Elektronik
X5	Versorgung MCS
X6	Versorgung Motor
X7	I/O MCS
X8	I/O Applikation

Nr.	Schalter
S1	DIP-Schalter (7-fach)