

## Accessoires

### Platine de programmation CxD pour systèmes de contrôle du mouvement V2.5, interface RS232/CAN

#### Article Nr.: 6501.00113

6501.00113

Gamme de températures: – températures de fonctionnement	– 10 ... + 65	°C
Dimensions et poids: – dimensions (L x W x H) – mass	60 x 50 x 15 30	mm g

**Note:** Tous les commutateurs sont en position «OFF» (réglage usine). Ces interrupteurs doivent être commutés en fonction de l'application.

#### Description générale

La platine d'adaptation est utilisée pour la connexion des Servomoteurs C.C. sans balais avec contrôleur de mouvement intégré et interface RS232 ou CAN.  
Les différents modes de fonctionnement peuvent être sélectionnés en utilisant les 6 commutateurs DIP.  
Un servomoteur C.C. sans balais avec contrôleur de mouvement intégré peut être connecté à chaque platine d'adaptation.

#### Description des paramètres du commutateur DIP (S1)

1: Fault	ON	résistance "pull-up" avec LED relié à la platine.
	OFF	Collecteur ouvert
2: Term	ON	Résistance de terminaison 120 Ω pour le dernier noeud dans le réseau CAN connectée à la platine
	OFF	Résistance de terminaison pas connectée
3: CAN <sup>1)</sup>	ON	Opération avec interface CAN
	OFF	Désactivé
4: RS232 <sup>1)</sup>	ON	Opération avec interface RS232
	OFF	Désactivé
5: NETMODE	ON	Résistance "pull-down" (2,2 kΩ) pour connexion RS232. Peut être relié dans le réseau RS232 à un seul noeud..
	OFF	Désactivé
6: AGND	ON	AGND et GND interconnectés.
	OFF	AGND et GND déconnecté (mise à la masse séparée).

<sup>1)</sup> La commutation de X3 dépend de la position des interrupteurs 3 et 4 du commutateur DIP (S1).

#### Connexions

Pin Connexions X1	Pin Connexions 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 Défaut	6 Défaut
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.

#### Opération RS232<sup>1)</sup>

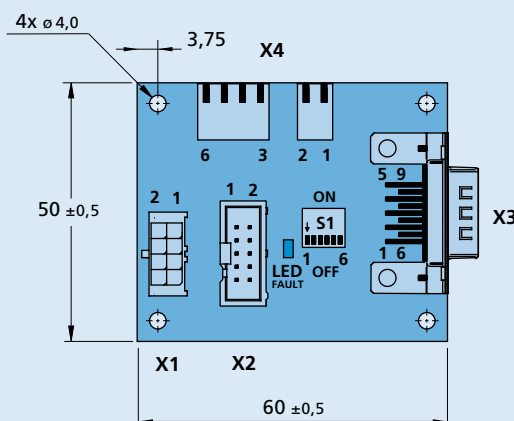
Pin Connexions X3	Pin Connexions X3
2 RS-232 / RxD	2 CAN_L
3 RS-232 / TxD	3 GND
5 GND	7 CAN_H

#### Pin Connexions X4

Pin Connexions X4	LED Status
1 +24V	<input checked="" type="checkbox"/> LED s'allume pas d'erreur sortie défaut mise à la masse GND
2 GND	<input type="checkbox"/> LED s'allume pas erreur sortie défaut haut-impédance
3 An In	
4 AGND	
5 Défaut	
6 3. In	

#### Dessin technique et connexions

Echelle réduite



6501.00113

#### Connexions

Nr.	Fonction
X1, X2	connecteur moteur
X3	RS232 / CAN
X4	connecteur alimentation; I/O

Nr.	Commutateur
S1	DIP-switch (6 interrupteurs)