

## アクセサリ

CxDプログラミングボード、V2.5モーションコントロールシステム用、RS232/CAN インターフェース付

### パーツ番号: 6501.00113

6501.00113

温度範囲: - 動作温度	- 10 ... + 65	°C
寸法と重量: - 寸法 (L x B x H) - 重量	60 x 50 x 15 30	mm g

注: 出荷時、すべてのスイッチは"OFF"の位置に設定されています。これらのスイッチは、アプリケーションで設定する必要があります。

#### 概要

アダプタボードは、ブラシレスDCサーボモータと統合モーションコントローラ、およびシリアルRS232またはCANインターフェースを接続するために使用します。

異なる動作モードは6 DIPスイッチを使用して選択することができます。

統合されたモーションコントローラを使用したブラシレスDCサーボモータは、各アダプタボードに接続することができます。

#### DIP スイッチ (S1) 設定の説明

1: 障害	ON	LED付きプルアップ抵抗をアダプタボードに接続
	OFF	オープンコレクタ
2: Term	ON	CANネットワークの最後のノードの120Ω終端抵抗をアダプタボードに接続
	OFF	終端抵抗未接続
3: CAN <sup>1)</sup>	ON	CANインターフェースでの操作
	OFF	非アクティブ化
4: RS232 <sup>1)</sup>	ON	RS232インターフェースでの操作
	OFF	非アクティブ化
5: NETMODE	ON	RS232配線接続用プルダウン抵抗 (2.2 KΩ) RS232ネットワーク内のノードに接続のみ
	OFF	非アクティブ化
6: AGND	ON	AGNDとGND相互接続
	OFF	AGNDとGND非接続 (独立グラウンド使用)。

<sup>1)</sup> X3のピン割り当ては、ディップスイッチS1のスイッチ3と4の位置に依存しています。

#### 接続

##### ピン 接続 X1

1	3. In
2	+24V
3	GND
4	An In
5	AGND
6	エラー
7	RS-232 RxD / CAN-L
8	RS-232 TxD / CAN-H

##### ピン 接続 X2

1	3. In
2	+24V
3	GND
4	An In
5	AGND
6	エラー
7	RS-232 RxD / CAN-L
8	RS-232 TxD / CAN-H
9	N.C.
10	N.C.

#### RS232 で操作<sup>1)</sup>

##### ピン 接続 X3

2	RS-232 / RxD
3	RS-232 / TxD
5	GND

#### CAN で操作<sup>1)</sup>

##### ピン 接続 X3

2	CAN_L
3	GND
7	CAN_H

##### ピン 接続 X4

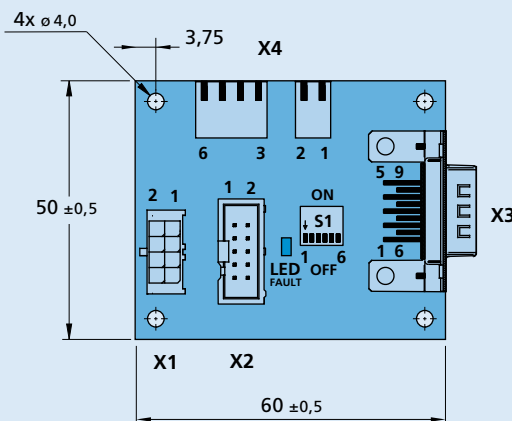
1	+24V
2	GND
3	An In
4	AGND
5	エラー
6	3. In

#### LED ステータス

<input checked="" type="checkbox"/>	LED 点灯 エラーなし エラー力をGNDに切り替え
<input type="checkbox"/>	LED 点灯しない エラー エラー出力 ハイインピーダンス

#### 寸法図/接続情報

縮小図



6501.00113

#### 接続

##### Nr. 機能

X1, X2	モータコネクタ
X3	RS232 / CAN
X4	供給 コネクタ; I/O

##### Nr. スイッチ

S1	DIP-スイッチ (6 スイッチ)
----	-------------------