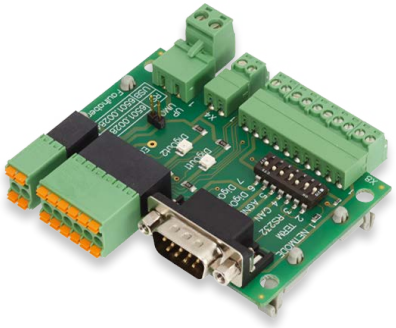
FAULHABER

アクセサリー

MCSプログラミングボード,V3.0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



品番：6501.00283

	6501.00283	
温度範囲：		
– 動作温度	– 10 … + 65	°C
寸法と重量：		
– 寸法 (L x B x H)	47,5 x 31,5 x 15	mm
– 重量	21	g

注：出荷時、すべてのスイッチは"ON"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、シリアル RS232 または CAN インタフェースを備えたモーションコントローラシリーズ MCS の接続とパラメータの設定のために使用します。

異なる動作モードは 7 DIP スイッチを使用して選択することができます。
モーションコントロールシステム、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）の設定の説明

1：NETMODE	ON	接続された RS232 配線のプルダウン抵抗（10 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
2：ターム	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	終端抵抗接続されていません
3：RS232 [1]	ON	RS232 インターフェースでの操作
	OFF	非アクティブ化
4：CAN [1]	ON	ＣＡＮインターフェースでの操作
	OFF	非アクティブ化
5：AGND	ON	AGND と GND の相互接続。
	OFF	AGNDとGND非接続 (独立グラウンド使用).
6：DigOut2	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
6：DigOut1	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

[1] X1 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
[2] X3 ジャンパ接続：モーターとエレクトロニクスのための共通の電源

接続

RS232 [1] 操作で接続

ピン	接続 X1
2	RS-232 / RxD
3	RS-232 / TxD
5	GND

ピン	接続 X3 [2]
1	U_{mot}
2	U_P

ピン	接続 X5
1	GND
2	U_P
3	U_{mot}
4	EGND

ピン	接続 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

CAN [1] 操作で接続

ピン	接続 X1
2	CAN_L
3	GND
7	CAN_H

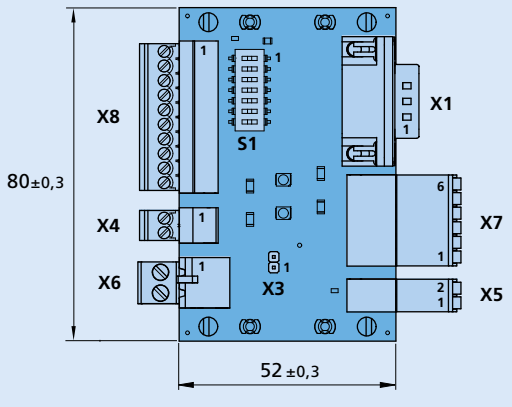
ピン	接続 X4
1	GND
2	U_P

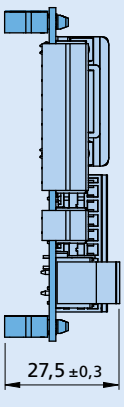
ピン	接続 X6
1	GND
2	U_{mot}

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

寸法図および接続情報

縮小図





6501.00283

接続

Nr.	機能
X1	RS232 / CAN
X3	電源の間に差し込む
X4	回路への電源
X5	MCS電源
X6	モータへの電源
X7	I/O MCS
X8	I/O 応用

Nr.	スイッチ
S1	DIP スイッチ（7 スイッチ）

© DR. FRITZ FAULHABER GMBH & CO. KG
仕様は予告なく変更する場合があります。