

## 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 <sup>1)</sup>	ON	Betrieb mit CAN-Schnittstelle
	OFF	Deaktiviert
4: RS232 <sup>1)</sup>	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).

<sup>1)</sup> 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-Betrieb<sup>1)</sup>

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

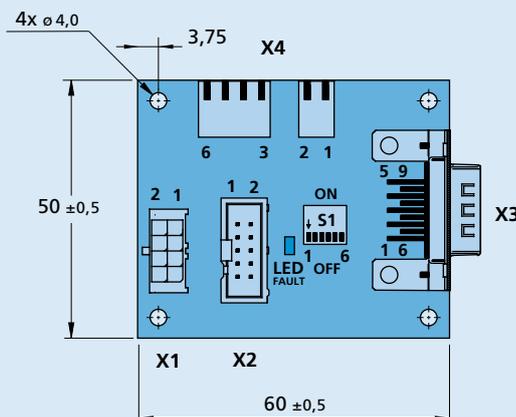
#### Pin Anschluss X4

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)