

# Zubehör

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

### Artikel Nr.: 6501.00391

6501.00391

Temperaturbereich: – Betriebstemperatur	– 40 ... + 85	°C
Abmessungen und Gewicht: – Abmessungen (L x B x H) – Masse	60 x 50 x 18 30	mm g

**Hinweis:** Im Auslieferungszustand sind alle S1 Schalter in "OFF" Stellung, je nach Anwendung müssen diese entsprechend geschaltet werden. Auslieferungszustand des Schalters S2 ist die Position U<sub>P</sub> (IMC-Standard).

#### Allgemeine Beschreibung

Die Adapterplatine dient als Anschlusshilfe für Bürstenlose DC-Servomotoren mit integriertem Motion Controller und serieller RS232- oder CAN-Schnittstelle. Mit dem 7-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: NETMODE	ON	Pull down Widerstand (10 kΩ) für RS232 Verdrahtung zugeschaltet. Dieser darf nur an einem Knoten im RS232 Netzwerk geschaltet sein.
	OFF	Deaktiviert
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: AGND	ON	AGND und GND miteinander verbunden.
	OFF	AGND und GND getrennt (bei getrennter Masseführung).
6: DigOut2	ON	Pull-up Widerstand verbunden mit LED U <sub>DD</sub> = +5V
	OFF	Open Kollektor.
7: DigOut1	ON	Pull-up Widerstand verbunden mit LED U <sub>DD</sub> = +5V
	OFF	Open Kollektor.

#### Beschreibung der Einstellmöglichkeiten über den DIP-Schalter (S2)

U <sub>P</sub>	IMC Standard - U <sub>P</sub> verbunden mit X1 Pin 11
AnIn2	IMC mit Option 7431 - AnIn2 verbunden mit X1 Pin 9

#### Beschreibung der Einstellmöglichkeiten über den DIP-Schalter (S3)

Push	DigIn2 verbunden mit U <sub>DD</sub> = +5V
------	--

<sup>1)</sup> Die Steckerbelegung X2 ist abhängig von Schalterstellung 3 und 4 des DIP-Schalters S1.

#### Steckerbelegung

Pin	Anschluss X1	Pin	Anschluss X2
1	U <sub>DD</sub> (+5V, max. 100mA out)	1	U <sub>P</sub> (AnIn2 Option 7431)
2	GND	2	U <sub>MOT</sub> (U <sub>B</sub> Option 7431)
3	n.c.	3	GND
4	n.c.	4	DigIn1 / DigOut2 / AnIn1
5	DigIn1 / DigOut2 / AnIn1	5	DigIn2 / AGND
6	DigIn2 / AGND	6	DigIn3 DigOut1
7	DigIn3 / DigOut1	7	RxD / CAN-L
8	n.c.	8	TxD / CAN-H
9	AnIn2 (Option 7431)		
10	n.c.		
11	U <sub>P</sub>		
12	GND		
13	U <sub>MOT</sub> (U <sub>B</sub> Option 7431)		
14	GND		

#### Option 7431

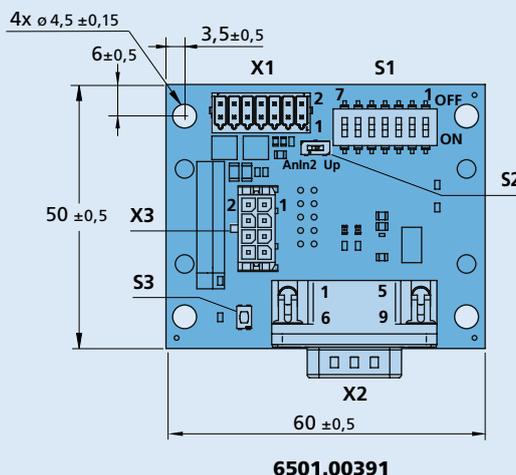
Gemeinsame Versorgungsspannung für Motor und Elektronik.

#### im RS232-Betrieb<sup>1)</sup>

Pin	Anschluss X2	Pin	Anschluss X2
2	RS-232 / RxD	2	CAN_L
3	RS-232 / TxD	3	GND
5	GND	7	CAN_H

#### im CAN-Betrieb<sup>1)</sup>

#### Maßzeichnung und Anschlussinformation



Abbildungen verkleinert

#### Anschlussinformation

Nr.	Funktion
X1	Versorgung und I/O
X2	RS232 / CAN
X3	Motoranschluss

Nr.	Schalter
S1	DIP-Schalter (7-fach)
S2	DIP-Schalter 1 Kippschalter
S3	DIP-Schalter 1 Druckknopf