

NOUVEAU

Accessoires

Platine de programmation IMC pour systèmes de contrôle du mouvement V3.0, interface RS232/CAN

Article Nr.: 6501.00391

6501.00391

Gamme de températures: – températures de fonctionnement	– 40 ... + 85	°C
Dimensions et poids: – dimensions (L x W x H) – mass	60 x 50 x 18 30	mm g

Note: Tous les commutateurs S1 sont en position «OFF» (réglage usine). Ces interrupteurs doivent être commutés en fonction de l'application. Tous les commutateurs S2 sont en position «U_P» (IMC Standard, réglage usine).

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 7 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: NETMODE ON Résistance "pull-down" (10 kΩ) pour connexion RS232. Peut être relié dans le réseau RS232 à un seul noeud.
OFF Désactivé
- 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: RS232¹⁾ ON Opération avec interface RS232
OFF Désactivé
- 4: CAN¹⁾ ON Opération avec interface CAN
OFF Désactivé
- 5: AGND ON AGND et GND interconnectés.
OFF AGND et GND déconnecté (mise à la masse séparée).
- 6: DigOut2 ON Résistance "Pull-up" avec LED connectée à U_{DD} = +5V
OFF Collecteur ouvert
- 7: DigOut1 ON Résistance "Pull-up" avec LED connectée à U_{DD} = +5V
OFF Collecteur ouvert

Description des paramètres du commutateur DIP (S2)

- U_P IMC standard - U_P connectée à X1 Pin 11
- AnIn2 IMC avec Option 7431 - AnIn2 connectée à X1 Pin 9

Description des paramètres du commutateur DIP (S3)

- Push DigIn2 connectée à U_{DD} = +5V

¹⁾La commutation de X2 dépend de la position des interrupteurs 3 et 4 du commutateur DIP (S1).

Connexions

Pin Connexions X1	Pin Connexions X3
1 U _{DD} (+5V, max. 100mA out)	1 U _P (AnIn2 Option 7431)
2 GND	2 U _{MOT} (U _B 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 _P	
12 GND	
13 U _{MOT} (U _B Option 7431)	
14 GND	

Option 7431

Tension d'alimentation commune pour le moteur et l'électronique

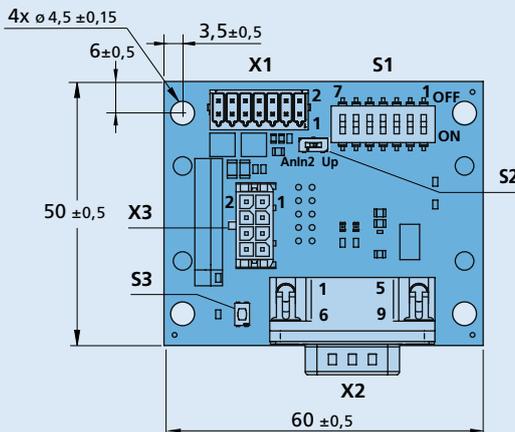
Opération RS232¹⁾

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

Opération CAN¹⁾

Dessin technique et connexions

Echelle réduite



6501.00391

Connexions

Nr. Fonction
X1 Connecteur alimentation et I/O
X2 RS232 / CAN
X3 Connecteur moteur

Nr. Commutateur

S1 DIP-switch (7 interrupteurs)
S2 DIP-switch 1 interrupteur à bascule
S3 DIP-switch 1 bouton poussoir