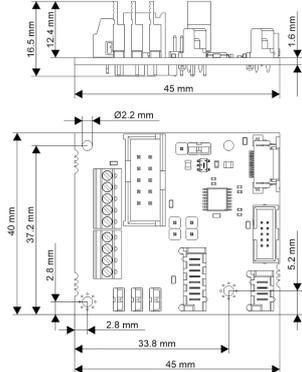


### Adapter Micromotor

Adapter zum Anschluss von maxon DCX und ECX Motoren mit Durchmessern von 4...8 mm an maxon Steuerungen.

Mit integriertem Line Driver RS 422 und wählbarer Encoder-Versorgungsspannung  $V_{Enc} = 3.3\text{ V}$  (aus  $V_{CC}$  über Linearregler) oder  $V_{Enc} = V_{CC} = 5\text{ V}$ .



### MECHANISCHE DATEN

Abmessungen: 45 x 40 mm (L x B)

Befestigung: 4 Bohrungen Ø 2.2 mm (für M2 Schrauben)

### FLACHBANDKABEL 10-POLIG

Kabel: AWG 28, Länge 0.5 m

Stecker: 2 x DIN 41651, Umsetzung 1:1

Max. Dauerstrom: 1 A

### PINBELEGUNG

Steuerungsseite		
<b>J1</b> Schraubklemme 4-polig Rastermass: 2.54 mm Geeignet für Kabelquerschnitt AWG 26...20 (0.14...0.5 mm <sup>2</sup> )	<b>ECX Motor</b> W1 Motorwicklung 1 W2 Motorwicklung 2 W3 Motorwicklung 3 Shield1 Kabel-Abschirmung	<b>DCX Motor</b> Motor + Motor - n.c. Kabel-Abschirmung
<b>J2</b> Schraubklemme 5-polig Rastermass: 2.54 mm Geeignet für Kabelquerschnitt AWG 26...20 (0.14...0.5 mm <sup>2</sup> )	H1 Hall-Sensor 1 H2 Hall-Sensor 2 H3 Hall-Sensor 3 +VH $V_{Hall}$ GND Masse	
<b>J3</b> DIN 41651 Stecker 10-polig Rastermass: 2.54 mm	<b>Steckbrücken M+, M- offen</b> 1 n.c. 2 $V_{CC}$ 3 GND 4 n.c. 5 Kanal A/ 6 Kanal A/ 7 Kanal B/ 8 Kanal B/ 9 Kanal I/ 10 Kanal I	<b>Steckbrücken M+, M-geschlossen</b> 1 Motor + 2 $V_{CC}$ 3 GND 4 Motor - 5 Kanal A/ 6 Kanal A/ 7 Kanal B/ 8 Kanal B/ 9 Kanal I/ 10 Kanal I

### Motorseite

<b>J4</b> Flexprintstecker 12-polig Rastermass: 0.5 mm FPC-Dicke: 0.3 mm Kontaktposition: oben	<b>ECX Motor</b> 1 Motorwicklung 1 2 Motorwicklung 2 3 Motorwicklung 3 4 GND 5 $V_{Enc}$ 6 Kanal A 7 Kanal B 8 Kanal I 9 Hall-Sensor 1 10 Hall-Sensor 2 11 Hall-Sensor 3 12 n.c.	<b>DCX Motor</b> 1 Motor + 2 Motor - 3 n.c. 4 GND 5 $V_{Enc}$ 6 Kanal A 7 Kanal B 8 Kanal I 9 n.c. 10 n.c. 11 n.c. 12 n.c.
<b>J5</b> Fine-Pitch Stecker 10-polig Rastermass: 1.27 mm	1 n.c. 2 $V_{Enc}$ 3 GND 4 n.c. 5 Hall-Sensor 1 6 Kanal A 7 Hall-Sensor 2 8 Kanal B 9 Hall-Sensor 3 10 Kanal I	
<b>J6</b> Lumberg MICS Messerleiste 4-polig Rastermass: 1.27 mm	1 Motorwicklung 1 2 Motorwicklung 2 3 Motorwicklung 3 4 Shield2	1 Motor + 2 Motor - 3 n.c. 4 Shield2
<b>J7</b> Lumberg MICS Messerleiste 8-polig Rastermass: 1.27 mm	1 Motorwicklung 1 2 Motorwicklung 2 3 Motorwicklung 3 4 $V_{Hall}$ 5 GND 6 Hall-Sensor 1 7 Hall-Sensor 2 8 Hall-Sensor 3	

### FUNKTION DER STECKBRÜCKEN

<b>L1, L2, L3</b> Die Leiterplatte ist vorbereitet, dass auf der Rückseite zusätzliche Motorinduktivitäten (SRU6025) aufgelötet werden können.	<b>Offen</b> Die zusätzlichen Motorinduktivitäten sind aktiv.	<b>Geschlossen</b> Die Motorwicklungen sind direkt verbunden. Allfällige zusätzliche Motorinduktivitäten sind überbrückt.
<b>M+, M-</b> Die Motorleitungen eines maxon DC-Motors können in das Encoder-Flachbandkabel eingeschlaift werden.	<b>Offen</b> Der Stecker J3 ist nur mit den Encodersignalen belegt.	<b>Geschlossen</b> Auf dem Stecker J3 sind zusätzlich die Motorleitungen integriert.
<b>+3.3V / +5V</b> Als Encoder-Versorgungsspannung $V_{Enc}$ kann entweder 3.3 V (aus $V_{CC}$ über Linearregler) oder 5 V = $V_{CC}$ gewählt werden.		