

Konektory K-51

September 12, 2009

PIN	Power	encoder Handwheel	analog	serial	Step. motor	SD11_8 JMF	DIN	Canon	MM 6071	MM 6072	NX 6030
1	AC1	GND	GND	+5V	GND				12	1, 3	5, 9
2	AC1	A 5V	AGND	TxD	N.C.						
3	GND	B 5V	AGND	N.C.	shield	32ab	3	3			
4	AC2	+5V	AGND	RxD	N.C.						
5	AC2	shield	+15V	GND	+15V output	10b,15b,23b	5	5			
.
6	AC1	N.C.	AGND	+5V	Icontr./ PHASE1	26b I control	2	6	2 a		
7	GND	A 15V	AOUT0	TxD	CCW / PHASE2				3 b	(7)	7
8	GND	B 15V	AOUT1	RxD	CW / PHASE3	16c Dir.	4	8	1 a	7	2
9	AC2	+15V	AVcc	GND	FREQ/ PHASE4	12b Frekv.	1	9	4 b	6	6

Samec zezadu

5 4 3 2 1
9 8 7 6

Samice zezadu

1 2 3 4 5
6 7 8 9

40	GND	Společný vodič napájení vstupů.
39	IN23	Zadní poloha kuličkového šroubu.
38	IN22	Option (110 V) VB
37	IN21	Přední poloha kuličkového šroubu.
36	IN20	Vnitřní broušení
35	IN19	Ruční kolečko 10x.
34	IN18	Povolení obrábění.
33	IN17	Rychloposunem vzad.
32	IN16	Rychloposunem vpřed.
31	IN15	Ukončení AC a návrat do výchozí polohy.
30	IN14	Start automatického cyklu.
29	IN13	3. impuls sledovacího měřidla (nulový).
28	IN12	2. impuls sledovacího měřidla.
27	IN11	1. impuls sledovacího měřidla.
26	IN10	Měřidlo v měřicí poloze (vpředu).
25	IN9	Pravá úvrať stolu.
24	IN8	Levá úvrať stolu.
23	IN7	
22	IN6	Errorové hlášení BIT C.
21	IN5	Errorové hlášení BIT B.
20	IN4	Errorové hlášení BIT A.
19	IN3	Errorové hlášení BIT D.
18	IN2	Urychlení
17	IN1	Dotyk (Prometek)
16	IN0	Kompenzace (jen s HTO)
15	GND	
14	GND	
13	GND	
12	OUT7	X>=WSP
11	OUT6	X<WSP
10	OUT5	Zastavení stolu při podélném broušení do dosažení polohy přídavku.
09	OUT4	Konec automatického cyklu.
08	OUT3	10x
07	OUT2	Měřidlo vpřed.
06	+24V	
05	N.C.	
04	N.C.	
03	OUT1	res.
02	OUT0	res.
01	N.C.	

K51-1	ruční kolečko	Ruční kolečko +5V
1	————— GNG	GND
2	————— A	Signal A
3	————— B	Signal B
4	————— +5V	Napájení +5V
5	————— Shield	
6		
7		
8		
9		

K51-1	ruční kolečko	Ruční kolečko / Encoder +15V
1	————— GNG	
2		
3		
4		
5	————— Shield	
6		
7	————— A	Signal A
8	————— B	Signal B
9	————— +15V	Napájení +15V

K51-1	SD11_8 Canon	Koncový stupeň
1		
2	—————	0V jen na testování
3	————— 3	Stínění
4	—————	+12V jen na testování
5	————— 5	+15V out
6	————— 6	I_{control} (řízení proudu motorem v klidu)
7		
8	————— 8	CW směr
9	————— 9	Freqvence

K51-1	SD11_8 DIN	Koncový stupeň
1		
2		
3	————— 3	Stínění
4		
5	————— 5	+15V out
6	————— 2	I_{control}
7		
8	————— 4	CW směr
9	————— 1	Freqvence

K51-1	SD11_8 old	Koncový stupeň
1		
2		
3	————— 32ab	Stínění
4		
5	————— 10b,15b,23b	+15V out
6	————— 26b	I_{control} (řízení proudu motorem v klidu)
7		
8	————— 16c	CW
9	————— 12b	Freqvence

K51-1	MM6071	Koncový stupeň
1	————— 12	
2		
3	—————	Stínění
4		
5	—————	
6	————— 2a	Phase1
7	————— 3b	Phase2
8	————— 1a	Phase3
9	————— 4b	Phase4

K51-1	DIN	Koncový stupeň Marposs
1	————— 3	0V
2		
3	—————	Stínění
4		
5	————— 5	+15V out
6		
7	————— 4	CCW
8	————— 2	CW
9	————— 1	Freqvence

K51-1	Encoder krok. motoru	Marposs motor Sigma
1	————— B	0V (Hnědá 0.5mm)
2	————— G	Signal A
3	————— D	Signal B
4	————— K, J	+5V _{OUT} (Bílá 0.5mm)
5		
6		
7		
8		
9		

K51-1		Analog OUT
1	—————	GND
2	—————	AGND
3	—————	AGND
4	—————	AGND
5	—————	+15V
6	—————	AGND
7	—————	Analog OUT 1
8	—————	Analog OUT 2
9	—————	Analog Vcc

K51-1		Serial OUT
1	—————	+5V
2	—————	TxD
3		
4	—————	RxD
5	—————	GND
6	—————	+5V
7	—————	TxD
8	—————	RxD
9	—————	GND