

## Kabelsatz

**Kabelsatz für S6x/E6x-Bus**

Artikelnummer: 1505145

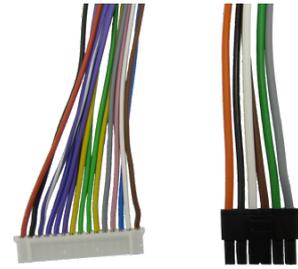
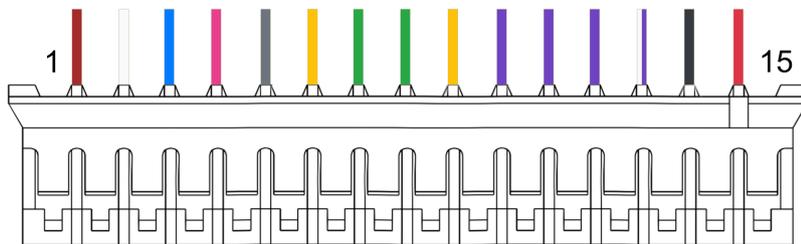


Abbildung ähnlich

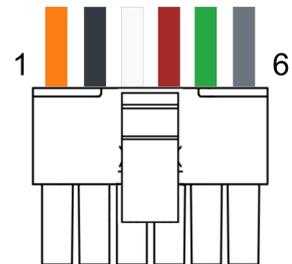
**Technische Daten**

<b>Micro-Fit 1x6-pol Stecker</b>	
Abmaße	18.84 x 7 x 14 mm
Leiterquerschnitt	0.5 mm <sup>2</sup>
Kabellänge	50 cm
Anschlüsse	6
Produktname	MOLEX Micro-Fit 3.0 1X6-pol
<b>PHR 15 Stecker</b>	
Abmaße	33.8 x 4.5 x 6.4 mm
Leiterquerschnitt	0.25 mm <sup>2</sup>
Kabellänge	50 cm
Anschlüsse	15
Produktname	JST PHR-15

## Schema



X1



X2

### mcDSA-S60/-Lp

X1 I/O's und CAN			
1		GND	Masse der Hilfsspannung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
2		+U5V	5V Ausgangsspannung (Hilfsspannung)
3		res.	Reserviert
4		res.	Reserviert
5		res.	Reserviert
6		res.	Reserviert
7		res.	Reserviert
8		CAN Lo	CAN Low
9		CAN Hi	CAN High
10		Din2	Digitaler Eingang 2
11		Din1	Digitaler Eingang 1
12		Din0	Digitaler Eingang 0
13		Ain0	Analoger Eingang 0
14		GND	Masse Elektronik
15		+Ue	Versorgungsspannung Elektronik
X2 Motor			
1		+Up	Versorgungsspannung Leistung
2		GND	Masse Leistung
3		Ma	Motorphase A
4		Mb	Motorphase B
5		Mc	Motorphase C
6		Md	Motorphase D

### mcDSA-S60-EtherCAT

X1 I/O's und CAN			
1		GND	Masse der Hilfsspannung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
2		+U5V	5V Ausgangsspannung (Hilfsspannung)
3		res.	Reserviert
4		res.	Reserviert
5		res.	Reserviert
6		res.	Reserviert
7		res.	Reserviert
8		CAN Lo	CAN Low
9		CAN Hi	CAN High
10		Din2	Digitaler Eingang 2
11		Din1	Digitaler Eingang 1
12		Din0	Digitaler Eingang 0
13		Ain0	Analoger Eingang 0
14		res.	Reserviert
15		+Ue	Versorgungsspannung Elektronik
X2 Motor			
1		+Up	Versorgungsspannung Leistung
2		GND	Masse Leistung
3		Ma	Motorphase A
4		Mb	Motorphase B
5		Mc	Motorphase C
6		Md	Motorphase D

## mcDSA-S65/-Lp

X1 Drehgeber, I/O's und CAN		
1		GND Masse für Gebersversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
2		+U5V 5V Ausgangsspannung für Gebersversorgung Sensoren: Drehgeber
3		B Inkrementalgeber - Spur B
4		A Inkrementalgeber - Spur A
5		Inx Inkrementalgeber - Index
6		res. Reserviert
7		res. Reserviert
8		CAN Lo CAN Low
9		CAN Hi CAN High
10		Din2/Dout0 Digitaler Eingang 2 / Digitaler Ausgang 0
11		Din1 Digitaler Eingang 1
12		Din0 Digitaler Eingang 0
13		Ain0 Analoger Eingang 0
14		GND Masse Elektronik
15		+Ue Versorgungsspannung Elektronik
X2 Motor		
1		+Up Versorgungsspannung Leistung
2		GND Masse Leistung
3		Ma Motorphase A
4		Mb Motorphase B
5		Mc Motorphase C
6		Md Motorphase D

## mcDSA-E60/65-EtherCAT, E65-PN

X1 Hall-Sensoren, Drehgeber, I/O's und CAN		
1		GND Masse für Gebersversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
2		+U5V 5V Ausgangsspannung für Gebersversorgung Sensoren: Drehgeber, Hall
3		B Inkrementalgeber - Spur B
4		A Inkrementalgeber - Spur A
5		H3/Inx Hallsensorsignal 3 / Inkrementalgeber - Index
6		H2 Hallsensorsignal 2
7		H1 Hallsensorsignal 1
8		CAN Lo CAN Low
9		CAN Hi CAN High
10		Din2/Dout0 Digitaler Eingang 2 / Digitaler Ausgang 0
11		Din1 Digitaler Eingang 1
12		Din0 Digitaler Eingang 0
13		Ain0 Analoger Eingang 0
14		res. Reserviert
15		+Ue Versorgungsspannung Elektronik
X2 Motor		
1		+Up Versorgungsspannung Leistung
2		GND Masse Leistung
3		Ma Motorphase A
4		Mb Motorphase B
5		Mc Motorphase C
6		res. Reserviert

## mcDSA-E62/67-EtherCAT, E67-PN/PROFINET

X1 Drehgeber, I/O's und CAN		
1		GND Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
2		+U5V 5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber
3		+Cos Drehgeber, Cosinussignal
4		+Sin Drehgeber, Sinussignal
5		res. Reserviert
6		-Cos Drehgeber, Cosinussignal negiert
7		-Sin Drehgeber, Sinussignal negiert
8		CAN Lo CAN Low
9		CAN Hi CAN High
10		Din2/Dout0 Digitaler Eingang 2 / Digitaler Ausgang 0
11		Din1 Digitaler Eingang 1
12		Din0 Digitaler Eingang 0
13		Ain0 Analoger Eingang 0
14		res. Reserviert
15		+Ue Versorgungsspannung Elektronik
X2 Motor		
1		+Up Versorgungsspannung Leistung
2		GND Masse Leistung
3		Ma Motorphase A
4		Mb Motorphase B
5		Mc Motorphase C
6		res. Reserviert