

Разъемы SMDC

Для подключения двигателей к контроллеру используются разъемы DHR15-F (DB15 мама) или IDC10MS на выбор (т.е. могут быть запаяны либо те, либо другие)

Подключение шагового двигателя X1_M1 – X1_M5 (DHR15-F)

1. Плюс обмотки В шагового двигателя
2. Минус обмотки В шагового двигателя
3. Минус обмотки А шагового двигателя
4. Плюс обмотки А шагового двигателя
5. 5 вольт (не отключаемые)
6. Сигнал С для концевых датчиков
7. GND (общий)
8. Сигнал А для концевых датчиков
9. Сигнал В для концевых датчиков
10. Не используется
11. 5 вольт (управляемые, включено при движении выключено при остановке)
12. Не используется 13. Не используется 14. Не используется
15. Не используется

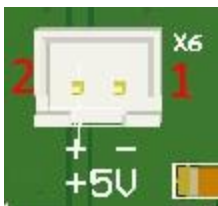
Внимание! Суммарный ток на пинах 5 и 11 не должен превышать 100 мА.

Подключение шагового двигателя X1*_M1 – X1*_M5 (IDC-10MS)

1. Минус обмотки В шагового двигателя
2. Плюс обмотки В шагового двигателя
3. Минус обмотки А шагового двигателя
4. Плюс обмотки А шагового двигателя
5. GND (общий)
6. GND (общий)
7. Сигнал В для концевых датчиков
8. 5 вольт (Управляемые. **Ток не должен превышать 100 мА**)
9. Сигнал С для концевых датчиков
10. Сигнал А для концевых датчиков

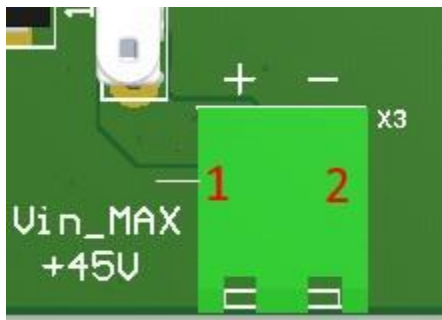
Разъем 5 вольт X6

Разъем X6 (JST B2B-ХН-А, ответная часть JST ХНР-4) может быть использован для снятия пятивольтового питания для своих нужд. Ток не должен превышать 800 мА. Также помните, что в это значение включен ток на всех разъемах где выведены пять вольт. 1 – GND (общий); 2 – +5 вольт



Разъемы питания X3, X5

Для подключения питания используется разъем X3 (2EDGR-5.08-2P, ответная часть 2EDGK-5.08-02P)



1 – плюс питания; 2 – GND (общий)



Разъем X5 (JST B2B-ХН-А, ответная часть JST ХНР-2) может быть использован как источник напряжения (равный входному) либо в него может быть заведено напряжение питания. Однако нужно помнить, что в таком случае не будет задействован предохранитель и максимально допустимый ток составит 2,5 ампера.

1 – GND (общий); 2 – плюс питания

Разъем USB (X4, X9)

Для подключения кабеля USB используется стандартный разъем USB тип В (X4). Либо JST B4B-ХН-А, (ответная часть JST ХНР-4) (X9).



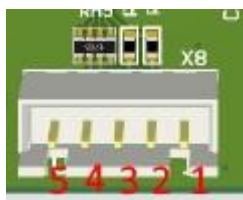
Распиновка X9:

1. +5 вольт
2. D-
3. D+
4. GND (общий)

Разъем UART (X8)

Для подключения по UART используется разъем JST B5B-ХН-А.

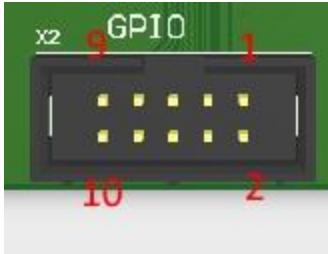
Напряжение на линии 2 (RXD) не должно превышать 3.3 вольта. Максимальное напряжение на линии 3 (TXD) 3.3 вольта.



1. +5 вольт. Пользователь может использовать его при условии, что ток **не превысит 100 мА**.
2. RXD – линия приемника
3. TXD – линия передатчика
4. Read/Transmit (может быть использовано для трансивера RS485 и т.п.)
5. GND – общий

Разъем GPIO (X2)

В режиме “выход” максимальное напряжение 3.3 вольт. В режиме “вход” допускается напряжение не более 5 вольт. По умолчанию GPIO сконфигурировано как “входы”.



1. +5V - выход питания 5 вольт. Пользователь может использовать его при условии, что ток **не превысит 120 мА**.
2. GND – общий.
3. Вход/выход номер 1
4. Вход/выход номер 2
5. Вход/выход номер 3
6. Вход/выход номер 4
7. Вход/выход номер 5
8. Вход/выход номер 6
9. Вход/выход номер 7
10. Вход/выход номер 8