

**TEAM**  
ELECTRONICS  
Gesellschaft m.b.H.

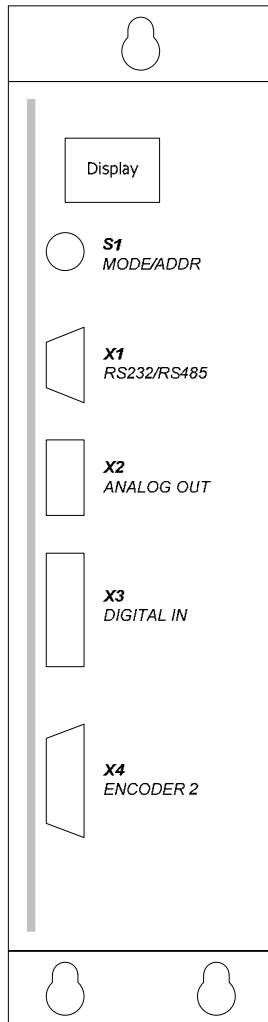
TREIETSTRASSE 42  
A-6832 SULZ, AUSTRIA  
TEL. +43-5522/41600-0  
FAX +43-5522/41600-6  
[www.team-electronics.com](http://www.team-electronics.com)

## **MOVEisto Grundeinheit A763/A961/A2260**

### **Ansichten und Steckerbelegung**

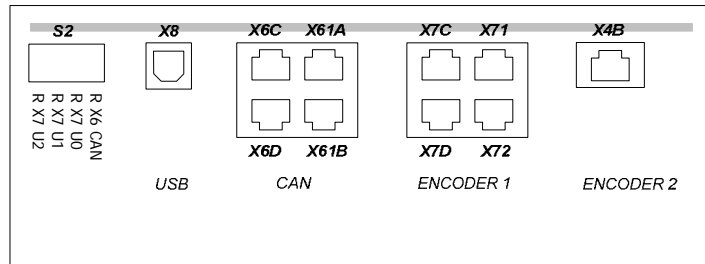
Autor: Günter Marte  
Stand: 13. Februar 2009

# 1. Ansichten

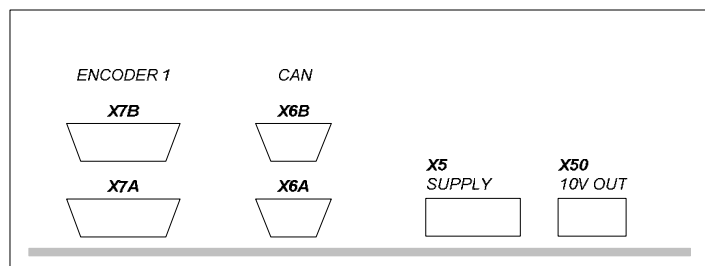


Ansicht von vorne

— = Leiterkarte



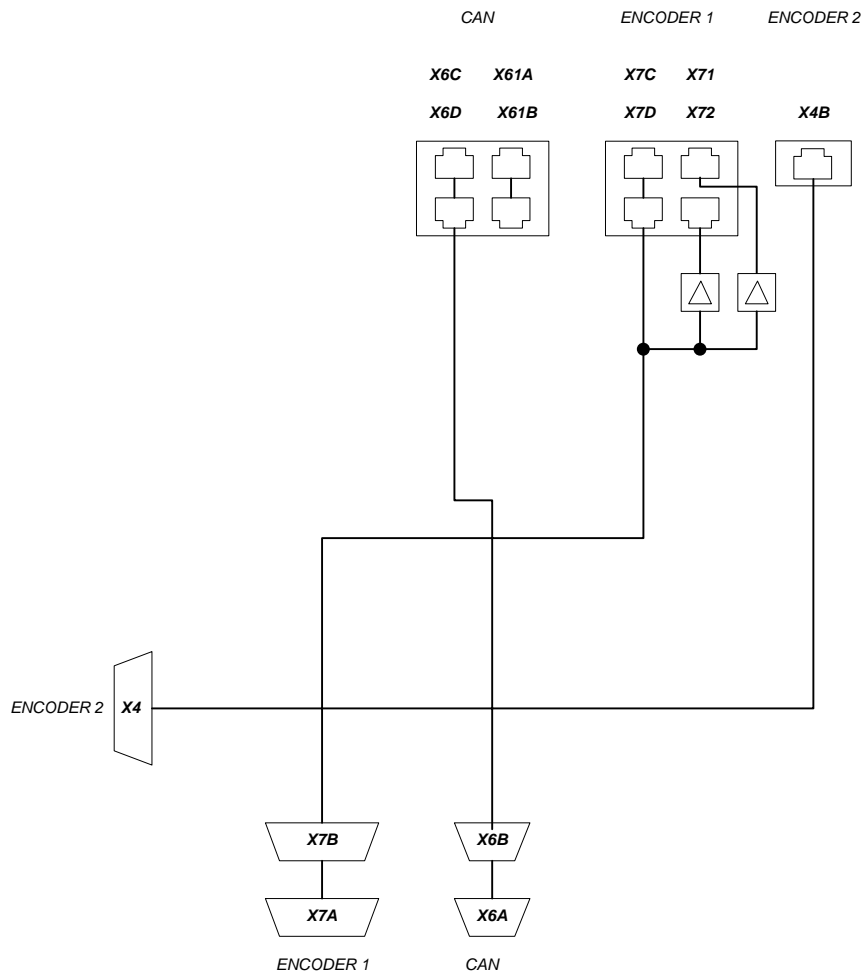
Ansicht von oben (ab A763-10)



Ansicht von unten (X50 ab S0763-10)

## 2. Steckverbindungen CAN und Encoder

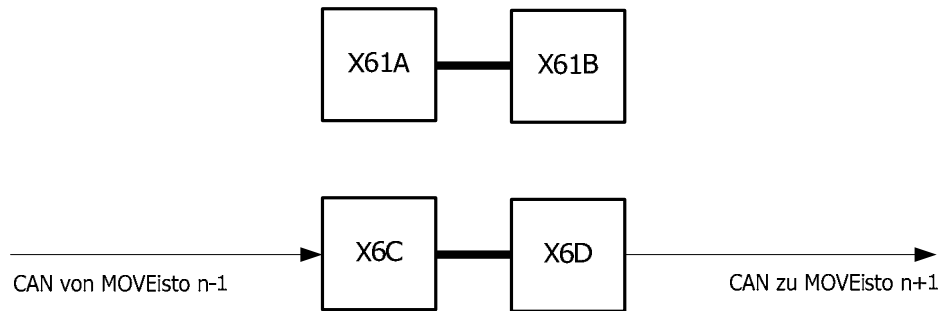
Schematische Darstellung der internen Verbindungen



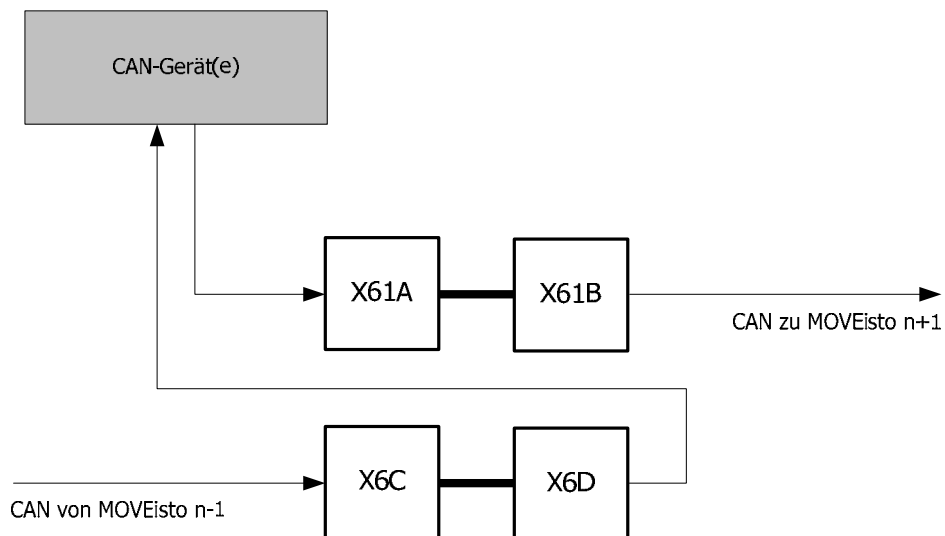
### 3. Verwendung von X61A, X61B

Diese Hilfsstecker dienen zur Verkabelung von CAN-Geräten, können aber auch als RJ45-Adapter „männlich/männlich“ verwendet werden.

CAN-Verkabelung, falls keine weiteren CAN-Geräte innerhalb einer Baueinheit am selben Bus angeschlossen sind:



CAN-Verkabelung, falls weitere CAN-Geräte innerhalb einer Baueinheit am selben Bus angeschlossen werden sollen:



#### 4. Steckerbelegung

X1 RS232/RS485			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	O	+5V (VCC)	5V
2	I	Modus: +5V = RS232, un belegt = RS485	5V
3	I/O	RS485 H	Diff
4	E	RS232 Rx	9V
5		Schirm (PE)	
6			
7	I/O	RS485 L	Diff
8	O	RS232 Tx	9V
9		0V (GND)	

X2 Analog Out			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	O	AO1	-10V..+10V
2		0V (Analog GND)	
3	O	AO2 (bei A961 nicht vorhanden)	-10V..+10V
4		0V (Analog GND)	

X3 Digital In			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	I	DI0/TRIG01 (Triggereingang 0 von Encoder 1)	24V
2	I	DI1/TRIG11 (Triggereingang 1 von Encoder 1)	24V
3	I	DI2/TRIG02 (Triggereingang 0 von Encoder 2)	24V
4	I	DI3/TRIG12 (Triggereingang 1 von Encoder 2)	24V
5		0V (GND)	

X4 Encoder 2			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	I	U2 L	Diff
2	O	+5V (Drehgeber-Versorgung)	5V
3	I/O	U0 H / CLK H*	Diff
4	I/O	U0 L / CLK L*	Diff
5	I	U1 H / DATA H*	Diff
6	I	U1 L / DATA L*	Diff
7			
8	I	U2 H	Diff
9		Schirm (PE)	
10		0V (GND)	
11		0V (GND)	
12	O	+5V (Drehgeber-Versorgung)	5V
13			
14			
15			

\* CLK und DATA werden bei Anschluss eines Absolutdrehgebers verwendet.

X5 Supply			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	I	Versorgung 24V	24V
2	I	Versorgung 0V	
3	I	0V (Analog GND)	
4	I	Schirm, Schutz Erde (PE)	

X50 10V Out (Versorgung Potentiometer...)			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	O	+10V	10V
2		0V (Analog GND)	
3		Schirm (PE)	

X6 CAN			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1			
2	I/O	CAN L	Diff
3		0V (GND)	
4			
5			
6		Schirm (PE)	
7	I/O	CAN H	Diff
8			
9	O	+5V (ab A763-10 ist dieser Pin unbelegt)	5V

X7A, X7B Encoder 1			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	I	U2 L	Diff
2	O	+5V (Drehgeber-Versorgung)	5V
3	I/O	U0 H / CLK H*	Diff
4	I/O	U0 L / CLK L*	Diff
5	I	U1 H / DATA H*	Diff
6	I	U1 L / DATA L*	Diff
7			
8	I	U2 H	Diff
9		Schirm (PE)	
10		0V (GND)	
11		0V (GND)	
12	O	+5V (Drehgeber-Versorgung)	5V
13			
14			
15			

\* CLK und DATA werden bei Anschluss eines Absolutdrehgebers verwendet.

X4B, Encoder 1, Encoder 2 X7C, X7D			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	I	U2 H	Diff
2	I	U2 L	Diff
3	I	U1 H / DATA H*	Diff
4	I/O	U0 H / CLK H*	Diff
5	I/O	U0 L / CLK L*	Diff
6	I	U1 L / DATA L*	Diff
7		0V (GND)	
8		0V (GND)	

\* CLK und DATA werden bei Anschluss eines Absolutdrehgebers verwendet.

X71, Encoder 1 (verstärkte Signale von X7A..D) X72			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	O	U2 H	Diff
2	O	U2 L	Diff
3	O	U1 H	Diff
4	O	U0 H	Diff
5	O	U0 L	Diff
6	O	U1 L	Diff
7		0V (GND)	
8		0V (GND)	

X6C, CAN (Belegung lt. CiA Draft Recommendation DR303 v1.3) X6D			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1	I/O	CAN H	Diff
2	I/O	CAN L	Diff
3		0V (GND)	Diff
4			
5			
6			
7		0V (GND)	
8			

X61A, CAN-Hilfsstecker, RJ45-Adapter männlich/männlich X61B			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1		Verbindung X61A, Pin1 – X61B, Pin1	
2		Verbindung X61A, Pin2 – X61B, Pin2	
3		Verbindung X61A, Pin3 – X61B, Pin3	
4		Verbindung X61A, Pin4 – X61B, Pin4	
5		Verbindung X61A, Pin5 – X61B, Pin5	
6		Verbindung X61A, Pin6 – X61B, Pin6	
7		Verbindung X61A, Pin7 - X61B, Pin7	
8		Verbindung X61A, Pin8 – X61B, Pin8	

X8 USB			
Pin	I/O	Funktion	Pegel
1			
2	I/O	D-	Diff
3	I/O	D+	Diff
4		0V (GND)	