

Kabelsatz

Kabelsatz für E5x/B5x

Artikelnummer: 1515589

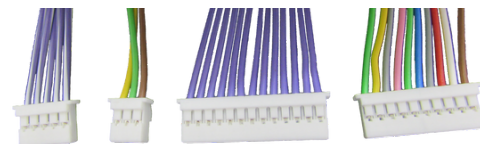
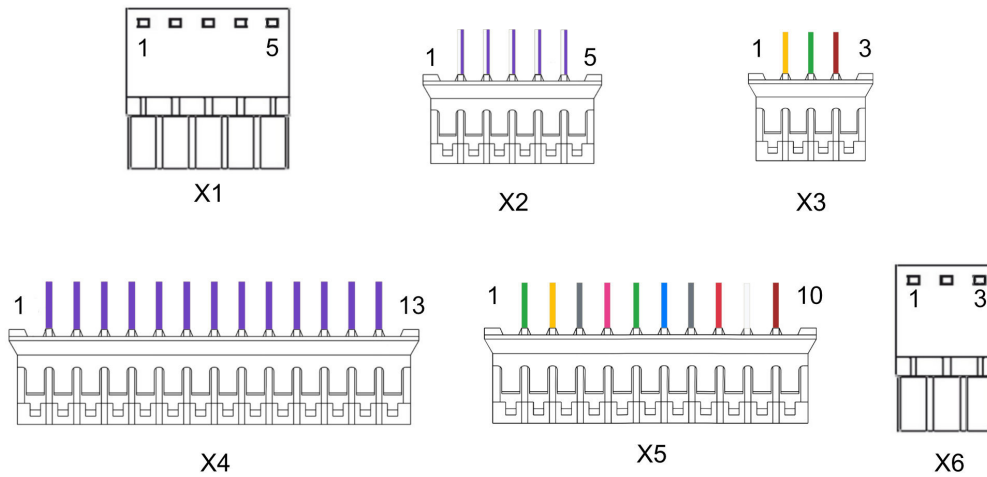


Abbildung ähnlich

Technische Daten

BLZF 3.50 5 Stecker	
Abmaße	17.5 x 22.0 x 13.0 mm
Anschlüsse	5
Produktname	BLZF 3.50/05/180 SN BK BX
PHR 5 Stecker	
Abmaße	11.8 x 4.5 x 6.4 mm
Leiterquerschnitt	0.25 mm ²
Kabellänge	50 cm
Anschlüsse	5
Produktname	JST PHR-5
PHR 3 Stecker	
Abmaße	7.8 x 4.5 x 6.4 mm
Leiterquerschnitt	0.25 mm ²
Kabellänge	50 cm
Anschlüsse	3
Produktname	JST PHR-3
PHR 13 Stecker	
Abmaße	27.8 x 4.5 x 6.4 mm
Leiterquerschnitt	0.25 mm ²
Kabellänge	50 cm
Anschlüsse	13
Produktname	JST PHR-13
PHR 10 Stecker	
Abmaße	21.8 x 4.5 x 6.4 mm
Leiterquerschnitt	0.25 mm ²
Kabellänge	50 cm
Anschlüsse	10
Produktname	JST PHR-10
BLZF 3.50 3 Stecker	
Abmaße	10.5 x 22.0 x 13.0 mm
Anschlüsse	3
Produktname	BLZF 3.50/03/180 SN BK BX

Schema


































mcDSA-B50/-Lp, B50-HC
































X1 Versorgung		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
5	GND	Masse Elektronik
X2 Analoge Eingänge		
1	Ain0	Analoger Eingang 0
2	res.	Reserviert
3	Ain1	Analoger Eingang 1
4	res.	Reserviert
5	res.	Reserviert
X3 CAN-Bus		
1	CAN Hi	CAN High
2	CAN Lo	CAN Low
3	res.	Reserviert
X4 Digitale Eingänge/Ausgänge		
1	res.	Reserviert
2	Din0	Digitaler Eingang 0
3	Din1	Digitaler Eingang 1
4	Din2	Digitaler Eingang 2
5	Din3	Digitaler Eingang 3
6	res.	Reserviert
7	res.	Reserviert
8	res.	Reserviert
9	res.	Reserviert
10	Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	Dout3	Digitaler Ausgang 3

X5 Hall-Sensoren und Drehgeber			
1	H1	Hallsensorsignal 1	
2	H2	Hallsensorsignal 2	
3	H3	Hallsensorsignal 3	
4	res.	Reserviert	
5	res.	Reserviert	
6	res.	Reserviert	
7	res.	Reserviert	
8	res.	Reserviert	
9	+U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung	Sensoren: Drehgeber, Hall
10	GND	Masse für Geberversorgung	Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6 Motor			
1	Ma	Motorphase A	
2	Mb	Motorphase B	
3	Mc	Motorphase C	
































mcDSA-B55/-Lp, B55-HC

X1 Versorgung		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
5	GND	Masse Elektronik
X2 Analoge Eingänge		
1	 +Ain0	Analoger Eingang 0, Plus
2	 -Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
3	 +Ain1	Analoger Eingang 1, Plus
4	 -Ain1	Analoger Eingang 1, Minus
5	 res.	Reserviert
X3 CAN-Bus		
1	 CAN Hi	CAN High
2	 CAN Lo	CAN Low
3	 res.	Reserviert
X4 Digitale Eingänge/Ausgänge		
1	 res.	Reserviert
2	 Din0	Digitaler Eingang 0
3	 Din1	Digitaler Eingang 1
4	 Din2	Digitaler Eingang 2
5	 Din3	Digitaler Eingang 3
6	 res.	Reserviert
7	 res.	Reserviert
8	 res.	Reserviert
9	 res.	Reserviert
10	 Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	 Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	 Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	 Dout3	Digitaler Ausgang 3
X5 Hall-Sensoren und Drehgeber		
1	 H1	Hallsensorsignal 1
2	 H2	Hallsensorsignal 2
3	 H3	Hallsensorsignal 3
4	 res.	Reserviert
5	 res.	Reserviert
6	 res.	Reserviert
7	 res.	Reserviert
8	 res.	Reserviert
9	 +U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber, Hall
10	 GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6 Motor		
1	Ma	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Mc	Motorphase C
































mcDSA-E50/-Lp, E50-HC, E50-EtherCAT/-HC

X1 Versorgung		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
5	GND	Masse Elektronik
X2 Analoge Eingänge		
1	 Ain0	Analoger Eingang 0
2	 res.	Reserviert
3	 Ain1	Analoger Eingang 1
4	 res.	Reserviert
5	 Ain2	Analoger Eingang 2 (5V) / PT1000
X3 CAN-Bus		
1	 CAN Hi	CAN High
2	 CAN Lo	CAN Low
3	 res.	Reserviert
X4 Digitale Eingänge/Ausgänge		
1	 res.	Reserviert
2	 Din0	Digitaler Eingang 0
3	 Din1	Digitaler Eingang 1
4	 Din2	Digitaler Eingang 2
5	 Din3	Digitaler Eingang 3
6	 Din4	Digitaler Eingang 4
7	 Din5	Digitaler Eingang 5
8	 Din6	Digitaler Eingang 6
9	 Din7	Digitaler Eingang 7
10	 Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	 Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	 Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	 Dout3	Digitaler Ausgang 3
X5 Hall-Sensoren und Drehgeber		
1	 H1	Hallsensorsignal 1
2	 H2	Hallsensorsignal 2
3	 H3	Hallsensorsignal 3
4	 A	Inkrementalgeber - Spur A
5	 res.	Reserviert
6	 B	Inkrementalgeber - Spur B
7	 res.	Reserviert
8	 Inx	Inkrementalgeber - Index
9	 +U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber, Hall
10	 GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6 Motor		
1	Ma	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Mc	Motorphase C
































mcDSA-E51-Lp

X1 Versorgung		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
5	GND	Masse Elektronik
X2 Analoge Eingänge		
1	 Ain0	Analoger Eingang 0
2	 res.	Reserviert
3	 Ain1	Analoger Eingang 1
4	 res.	Reserviert
5	 Ain2	Analoger Eingang 2 (5V) / PT1000
X3 CAN-Bus		
1	 CAN Hi	CAN High
2	 CAN Lo	CAN Low
3	 res.	Reserviert
X4 Digitale Eingänge/Ausgänge		
1	 res.	Reserviert
2	 Din0	Digitaler Eingang 0
3	 Din1	Digitaler Eingang 1
4	 Din2	Digitaler Eingang 2
5	 Din3	Digitaler Eingang 3
6	 Din4	Digitaler Eingang 4
7	 Din5	Digitaler Eingang 5
8	 Din6	Digitaler Eingang 6
9	 Din7	Digitaler Eingang 7
10	 Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	 Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	 Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	 Dout3	Digitaler Ausgang 3
X5 Hall-Sensoren		
1	 H1	Hallsensorsignal 1
2	 H2	Hallsensorsignal 2
3	 H3	Hallsensorsignal 3
4	 res.	Reserviert
5	 res.	Reserviert
6	 res.	Reserviert
7	 res.	Reserviert
8	 res.	Reserviert
9	 +U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Hall
10	 GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6 Motor		
1	Ma	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Mc	Motorphase C
































mcDSA-E52/-Lp, E52-HC, E52-EtherCAT/-HC

X1 Versorgung		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
5	GND	Masse Elektronik
X2 Analoge Eingänge		
1	 Ain0	Analoger Eingang 0
2	 res.	Reserviert
3	 Ain1	Analoger Eingang 1
4	 res.	Reserviert
5	 Ain2	Analoger Eingang 2 (5V) / PT1000
X3 CAN-Bus		
1	 CAN Hi	CAN High
2	 CAN Lo	CAN Low
3	 res.	Reserviert
X4 Digitale Eingänge/Ausgänge		
1	 res.	Reserviert
2	 Din0	Digitaler Eingang 0
3	 Din1	Digitaler Eingang 1
4	 Din2	Digitaler Eingang 2
5	 Din3	Digitaler Eingang 3
6	 Din4	Digitaler Eingang 4
7	 Din5	Digitaler Eingang 5
8	 Din6	Digitaler Eingang 6
9	 Din7	Digitaler Eingang 7
10	 Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	 Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	 Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	 Dout3	Digitaler Ausgang 3
X5 Drehgeber		
1	 res.	Reserviert
2	 res.	Reserviert
3	 res.	Reserviert
4	 +Sin	Drehgeber, Sinussignal
5	 -Sin	Drehgeber, Sinussignal negiert
6	 +Cos	Drehgeber, Cosinussignal
7	 -Cos	Drehgeber, Cosinussignal negiert
8	 res.	Reserviert
9	 +U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber
10	 GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6 Motor		
1	Ma	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Mc	Motorphase C
































mcDSA-E55/-Lp, E55-HC, E55-EtherCAT/PROFINET/PN/-HC

X1 Versorgung		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
5	GND	Masse Elektronik
X2 Analoge Eingänge		
1	 +Ain0	Analoger Eingang 0, Plus
2	 -Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
3	 +Ain1	Analoger Eingang 1, Plus
4	 -Ain1	Analoger Eingang 1, Minus
5	 Ain2	Analoger Eingang 2 (5V) / PT1000
X3 CAN-Bus		
1	 CAN Hi	CAN High
2	 CAN Lo	CAN Low
3	 res.	Reserviert
X4 Digitale Eingänge/Ausgänge		
1	 res.	Reserviert
2	 Din0	Digitaler Eingang 0
3	 Din1	Digitaler Eingang 1
4	 Din2	Digitaler Eingang 2
5	 Din3	Digitaler Eingang 3
6	 Din4	Digitaler Eingang 4
7	 Din5	Digitaler Eingang 5
8	 Din6	Digitaler Eingang 6
9	 Din7	Digitaler Eingang 7
10	 Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	 Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	 Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	 Dout3	Digitaler Ausgang 3
X5 Hall-Sensoren und Drehgeber		
1	 H1	Hallsensorsignal 1
2	 H2	Hallsensorsignal 2
3	 H3	Hallsensorsignal 3
4	 A	Inkrementalgeber - Spur A
5	 /A	Inkrementalgeber - Spur A negiert
6	 B	Inkrementalgeber - Spur B
7	 /B	Inkrementalgeber - Spur B negiert
8	 Inx	Inkrementalgeber - Index
9	 +U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber, Hall
10	 GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6 Motor		
1	Ma	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Mc	Motorphase C

mcDSA-E56-Lp

X1 Versorgung		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
5	GND	Masse Elektronik
X2 Analoge Eingänge		
1	 +Ain0	Analoger Eingang 0, Plus
2	 -Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
3	 +Ain1	Analoger Eingang 1, Plus
4	 -Ain1	Analoger Eingang 1, Minus
5	 Ain2	Analoger Eingang 2 (5V) / PT1000
X3 CAN-Bus		
1	 CAN Hi	CAN High
2	 CAN Lo	CAN Low
3	 res.	Reserviert
X4 Digitale Eingänge/Ausgänge		
1	 res.	Reserviert
2	 Din0	Digitaler Eingang 0
3	 Din1	Digitaler Eingang 1
4	 Din2	Digitaler Eingang 2
5	 Din3	Digitaler Eingang 3
6	 Din4	Digitaler Eingang 4
7	 Din5	Digitaler Eingang 5
8	 Din6	Digitaler Eingang 6
9	 Din7	Digitaler Eingang 7
10	 Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	 Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	 Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	 Dout3	Digitaler Ausgang 3
X5 Hall-Sensoren		
1	 H1	Hallsensorsignal 1
2	 H2	Hallsensorsignal 2
3	 H3	Hallsensorsignal 3
4	 res.	Reserviert
5	 res.	Reserviert
6	 res.	Reserviert
7	 res.	Reserviert
8	 res.	Reserviert
9	 +U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Hall
10	 GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6 Motor		
1	Ma	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Mc	Motorphase C

mcDSA-E57/-Lp, E57-HC, E57-EtherCAT/PROFINET/PN-HC

X1 Versorgung		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
5	GND	Masse Elektronik
X2 Analoge Eingänge		
1	 +Ain0	Analoger Eingang 0, Plus
2	 -Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
3	 +Ain1	Analoger Eingang 1, Plus
4	 -Ain1	Analoger Eingang 1, Minus
5	 Ain2	Analoger Eingang 2 (5V) / PT1000
X3 CAN-Bus		
1	 CAN Hi	CAN High
2	 CAN Lo	CAN Low
3	 res.	Reserviert
X4 Digitale Eingänge/Ausgänge		
1	 res.	Reserviert
2	 Din0	Digitaler Eingang 0
3	 Din1	Digitaler Eingang 1
4	 Din2	Digitaler Eingang 2
5	 Din3	Digitaler Eingang 3
6	 Din4	Digitaler Eingang 4
7	 Din5	Digitaler Eingang 5
8	 Din6	Digitaler Eingang 6
9	 Din7	Digitaler Eingang 7
10	 Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	 Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	 Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	 Dout3	Digitaler Ausgang 3
X5 Drehgeber		
1	 res.	Reserviert
2	 res.	Reserviert
3	 res.	Reserviert
4	 +Sin	Drehgeber, Sinussignal
5	 -Sin	Drehgeber, Sinussignal negiert
6	 +Cos	Drehgeber, Cosinussignal
7	 -Cos	Drehgeber, Cosinussignal negiert
8	 res.	Reserviert
9	 +U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber
10	 GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6 Motor		
1	Ma	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Mc	Motorphase C