

# Morsetti Driver DCS810

Sezione	Morsetto	Segnale	Descrizione	Note
Alimentazione	+VDC	+48V	Ingresso alimentazione DC dal TDR-960	Usare cavo potenza; vicini per minimizzare c.c.
Alimentazione	GND	0V	Return alimentazione DC	Collegare a punto stella 0V
Motore	M+	U+	U+ motore	Terminale motore fase/Segnale di controllo DC
Motore	M-	U-	U- motore	Terminale motore fase/Controllo M-
Encoder	5V	5V out	Alimentazione encoder (5V)	Verificare assorbimento encoder ELTRA
Encoder	GND	GND	Ground encoder	Schermo collegato a PE lato driver
Encoder	EA	A (EA)	Canale A encoder	TTL o line-driver (vedi ELTRA)
Encoder	EB	B (EB)	Canale B encoder	TTL o line-driver (vedi ELTRA)
Encoder	EZ	Z (EZ)	Indice Z encoder	TTL o line-driver (se disponibile)
I/O	ENA+	Enable +	Ingresso consentito/enable positivo	Per abilitazione driver (se usato)
I/O	ENA-	Enable –	Ingresso consentito/enable negativo	Per abilitazione driver (se usato)
I/O	ALM+	Alarm +	Uscita allarme +	Collegabile a IN di supervisione
I/O	ALM-	Alarm –	Uscita allarme –	Collegabile a IN di supervisione
Comunicazione	TXD	RS232 TX	Trasmissione RS232 verso RPi/Waveshare	Schermato; cavo corto
Comunicazione	RXD	RS232 RX	Ricezione RS232 da RPi/Waveshare	Schermato; cavo corto
Comunicazione	GND	RS232 GND	Massa comunicazione RS232	Comune con 0V logico