

Morsetti Driver DCS810

Sezione	Morsetto	Segnale	Descrizione	Note	
Alimentazione	+VDC	+48V	Ingresso alimentazione DC dal TDR-960	Usare cavo potenza; vicini per minimizzare c	
Alimentazione	GND	0V	Return alimentazione DC	Collegare a punto stella 0V	
Motore	M+	U+	U+ motore	Terminale motore fase/Segnalamento	Segnalamento U+ motore
Motore	M-	U-	U- motore	Terminale motore fase/Segnalamento	Segnalamento U- motore
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	