

Hinweise zum Aufbau

optokappler-Karte fuer PC Parallelport
Rev: 1.0 (Stand 19.3.01)

Haftung, EMV-Konformität

Die vorliegende Schaltung wurde sorgfältig geprüft und gesetz. Insofern kann ich Ihnen keine Garantie dafür übernehmen, daß alles einwandfrei funktioniert. Insbesondere übernehme ich keine Haftung für Schäden, die durch Nachbau, Inbetriebnahme etc. der hier vorgestellten Schaltungen entstehen. Derjenige, der den Bausatz zusammenbaut, gilt als Hersteller und ist damit selbst für die Einhaltung der geltenden Sicherheits- und EMV-Vorschriften verantwortlich.

Fragen, Bugreports, Support

Bitte erst die Doku gründlich lesen, die Schaltung prüfen und auf meiner Webseite http://www.ostermann-net.de/electronic/nach_tips_and_bugfixes_suchen. Sollte sich die Frage dann immer noch nicht klären lassen, bin ich per Mail erreichbar: Thorsten@Ostermann-net.de

Bestücken der Platine

- Es gelten die üblichen Anweisungen für das Bestücken von Platinen:
 - Kleine Bauteile (Widerstände, Kondensatoren, Dioden,...) zuerst bestücken.
 - Polarität der Bauteile (Dioden, Elkos) beachten.
 - Für die Optokoppler sind ILD74 bzw. ILQ74 vorgesehen, ersetztweise auch C
 - Die Optokoppler können bei Bedarf gesockelt werden.
 - Soll pro Achse nur ein Motortrieber angesteuert werden, bei JP3 Brückeln ein
 - Sind an einer Achse (X oder Y) zwei Motoren angebracht, kann man die entsprechenden Signale auf die dritte Achse brücken und die optionale 4. Achse als Achse konfigurieren, in dem man mit (isolierten) Drähten Querverbindungen JP2 und JP3 einlötet (siehe Bild).

Externe Anschlüsse

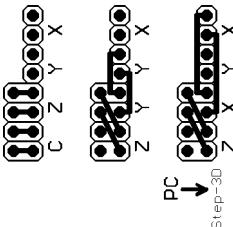
- Zur Verbindung mit dem PC kann ein 1:1 beschaltetes 25pol. D-SUB Kabel benutzt werden, alternativ ein Flachbandkabel 26pol. Pfosten auf 25pol. D-SUB-Stecker quetschen.
 - Für den Anschluß der Schrittmotorkarte (oder anderer Schaltungen; dann an Supply2 5V DC anschließen) e 26pol. Flachbandkabel mit Profostensteckern verwenden.
 - PC-seitig ist eine zusätzliche Spannungsversorgung (11..17V AC oder 8..12V DC, 100mA) notwendig, da am Parallelport leider keine Spannung abgreifbar ist. Ein kleines Steckernetzteil oder ein Abgriff am PC-Netzteil (z.B. mit einem Kabel von einem kaputten PC-Lüfter) sind aber ausreichend. Auf gar keinen Fall die Logikspannung der Schrittmotorplatine benutzen, dann machen die Optokoppler keinen Sinn! Wer kein Steckernetzteil auf der PC-Seite verwinden will, kann auch einen DC-DC Wandler (ab ca. 250mA) zwischen Supply und Supply2 anschließen. Bei Verwendung eines DC-DC Wandlers oder PC-seitiger 5V-Versorgung die Diode den L7805 nicht bestücken. Statt dessen den Regler brücken (die Außenre beiden Bohrungen verbinden).

Einstellungen/Inhalte

Vor der ersten Inbetriebnahme noch einmal die Bestückung und alle Lötzstellen prüfen!

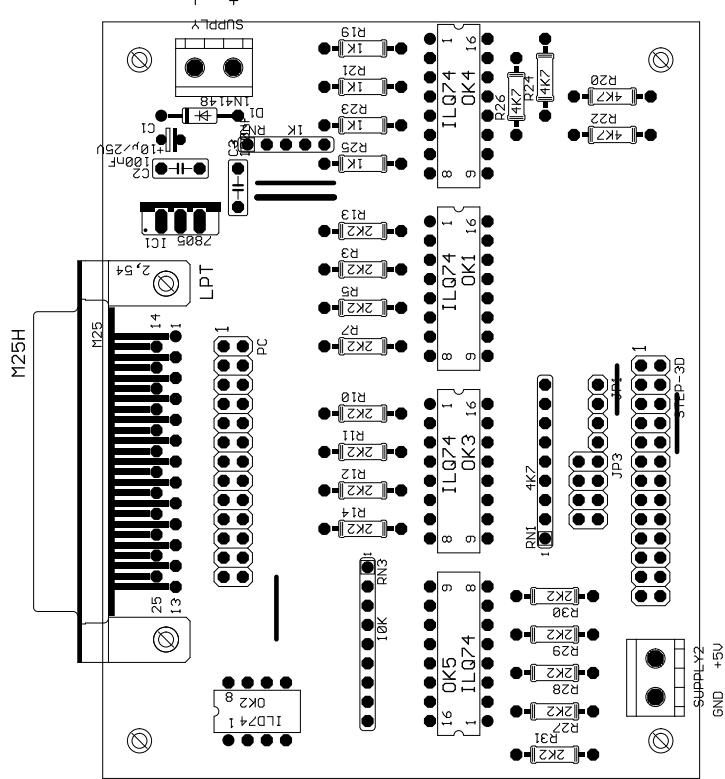
Stückliste		Anz.	Wert
1	1N411	1	
4	1K	1	
3	2K2	1	
4	4K7	1	
1	4x1K	1	
1	8x4K7	1	
1	8x101	1	
1	10pF	1	
2	100nH	2	
1	7805	1	
1	ILD77	1	
4	ILQ7	4	
2	KLEMME	2	
1	M25H	1	
2	PINH	2	
1	IC-S	1	
4	IC-S	4	

Viel Erfolg!
Thorsten Ostermann



Es gelten die üblichen Anweisungen für das Bestücken von Platinen:

- Kleine Bauteile (Widerstände, Kondensatoren, Dioden,...) zuerst bestücken.
 - Polarität der Bauteile (Dioden, Elkos) beachten.
 - Für die Optokoppler sind ILD74 bzw. ILQ74 vorgesehen, ersetztweise auch CNY 74
 - Die Optokoppler können bei Bedarf gesockelt werden.
 - Soll pro Achse nur ein Motortreiber angesteuert werden, bei JP3 Brücken einlöten. Sind an einer Achse (X oder Y) zwei Motoren angebracht, kann man die entsprechenden Signale auf die dritte Brücke brücken und die optionale 4. Achse als Z-Achse konfigurieren, in dem man mit (isolierten!) Drähten Querverbindungen an JP2 und JP3 einlöten (siehe Bild).



Name	Teil	DO 35-10	diode	D1
	0207/10	r	r	R19, R3, I
	0207/10	r	r	R20, RN2
	SIL5	r-sil	r-sil	RN1
	SIL9	r-sil	r-sil	RN3
	SIL9	r-sil	elko	C1
	ES-2, 5		cap	C2, C
	C5B2, 5		v-reg	IC1
	78XXS		optocpl	OK2
	DIL08		optocpl	OK1, SUPPL
	DIL16		subd	LPT
	Schraubbklamme		pinhead	PC, S
	M25H			
	26pol.			
	DTR9			

