

Technisches Datenblatt**Motorcontroller für 24V-DC-Motoren****RE-G001 – D005**Technische Daten (kurz):

Betriebsspannung:	Ub = 24VDC +20/-10%
Eingänge:	4x Eingang 24V 2x Impulseingang für Hallgeber o.ä. optional: 1x Analogeingang
Ausgänge:	1x Motor bis 5A, kurzschlussfest optional: 4x Ausgang 24V/0,25A 1x Analogausgang +10V/5mA für Poti 4 zusätzliche digitale Eingänge Relaisausgang, Schaltvermögen 5A@250VAC/30VDC
Schnittstellen:	RS232
Anschlussart:	Klemmen
Gehäuse:	Hutschienengehäuse Phoenix ME MAX
Maße:	22,5 mm x 100 mm x 115 mm (BxHxT) mit Option(en): 45 mm x 100 mm x 115 mm (BxHxT)
<u>Funktionen:</u>	Eingänge 24V für Totmannschaltung oder Tastbetrieb, Endschalter RS232-Schnittstelle zur Kommunikation und Konfiguration Positionieren Anfahrrampe (Softstart) Abschaltung durch Überstrom, auf Block fahren Intelligente Abschaltung bei Hindernissen

Weitere mögliche Optionen: CAN-Bus
Geschwindigkeitseinstellung über Analogeingang (mit Poti)

Abbildung (45mm breite Ausführung):



Klemmenbelegung:

Klemme Nr.	Name	Beschreibung
1	INI+	Impulsgeber (Hallsensor) Versorgung plus
2	INIA	Impulseingang A
3	INIB	Impulseingang B
4	GND	Impulsgeber (Hallsensor) Versorgung Masse
5	V+	Betriebsspannung plus
6	VGND	Betriebsspannung minus (Bezugsmasse)
7	MOTA	Motoranschluss A (plus)
8	MOTB	Motoranschluss B (minus)
9	DIN1	Digitaler Eingang 1: Totmannschaltung Taster „AUF“
10	DIN2	Digitaler Eingang 2: Totmannschaltung Taster „ZU“
11	DIN3	Digitaler Eingang 3: Endschalter „AUF“
12	DIN4	Digitaler Eingang 4: Endschalter „ZU“
13	GND	RS232 GND
14	TXD	RS232 TXD
15	RXD	RS232 RXD
16	(V+)	+24V für Taster zu den digitalen Eingängen, max. 0,2A
17	NO	Relaiskontakt Schließer
18	COM	Relaiskontakt Mitte
19	NC	Relaiskontakt Öffner
20	n.b.	(nicht belegt)
21	DOUT1	Digitaler Ausgang 1 (PNP-schaltend) Bremse lösen / schaltet Relais (KL. 17-19)
22	DOUT2	Digitaler Ausgang 2 (PNP-schaltend) Fehlermeldung
23	DOUT3	Digitaler Ausgang 3 (PNP-schaltend) Endlage AUF erreicht
24	DOUT4	Digitaler Ausgang 4 (PNP-schaltend) Endlage ZU erreicht
25	+10V	+10V-Spannungsversorgung für Poti, 5mA max. (Poti 10kOhm)
26	AIN	Analogeingang 0-10V für Drehzahlverstellung
27	GND	Bezugsmasse für Analogeingang und Analogausgang
28	AOUT	nicht verwendet
29	DIN5	Digitaler Eingang 5: Memoryposition 1
30	DIN6	Digitaler Eingang 6: Memoryposition 2
31	DIN7	Digitaler Eingang 7: Memoryposition 3
32	DIN8	Digitaler Eingang 8: Memoryposition 4

Bezugsmasse (GND) für alle digitalen Ein- und Ausgänge ist Klemme 6!

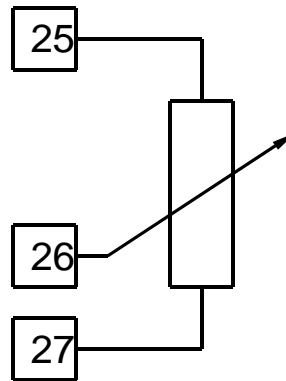
Alternativbelegung mit 4-20mA-Schnittstelle (galvanisch getrennt):

Klemme Nr.	Name	Beschreibung
17	n.b.	(nicht belegt)
18	n.b.	(nicht belegt)
19	+mA	positiver Anschluss 4-20mA-Schleife
20	-mA	negativer Anschluss 4-20mA-Schleife

Schematische Darstellung der Klemmen (Frontansicht Gehäuse, mit den Optionen Analogein-/ausgang, zusätzliche digitale Eingänge Nr. 5 – 8, Relais):

1	2	3	4	17	18	19	20
5	6	7	8	21	22	23	24
9	10	11	12	25	26	27	28
13	14	15	16	29	30	31	32

Anschluss Poti :



Anschlussbelegung für RS232-Schnittstelle (Beispiel):

Klemme am Motorcontoller	Sub-D-Buchse 9-pol. (PC-Seite)
13	5
14	2
15	3