

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

Betriebsspannung:	$U_b = 24VDC +20/-10\%$
Stromaufnahme:	60mA (Motor steht)
Eingänge:	4 digitale Eingänge, galvanisch getrennt 2x Impulseingang für Hallgeber o.ä.
Ausgänge:	für Motor bis 14A (100% ED), kurzschlussfest, max. 30A (1 sec.) 1 potentialfreier Kontakt (Wechsler)
Schnittstellen:	RS232, CAN-Bus
Anschlussart:	Klemmen
Gehäuse:	Hutschienengehäuse Phoenix BC
Maße:	162mm x 90mm x 60mm (BxHxT)

Funktionen:

Eingänge 24V für Totmannschaltung oder Tastbetrieb
RS232-Schnittstelle zur Kommunikation und Konfiguration
Positionieren
Anfahr- und Bremsrampe
Abschaltung durch Überstrom, auf Block fahren

Optionen:

Analogeingang 0-10V
Analogausgang 0-10V
digitale Ausgänge 24V (z.B. für Endlagenanzeige)
Drehzahleinstellung /-regelung
Analoganzeige der Position
weitere digitale Eingänge

Abbildung:

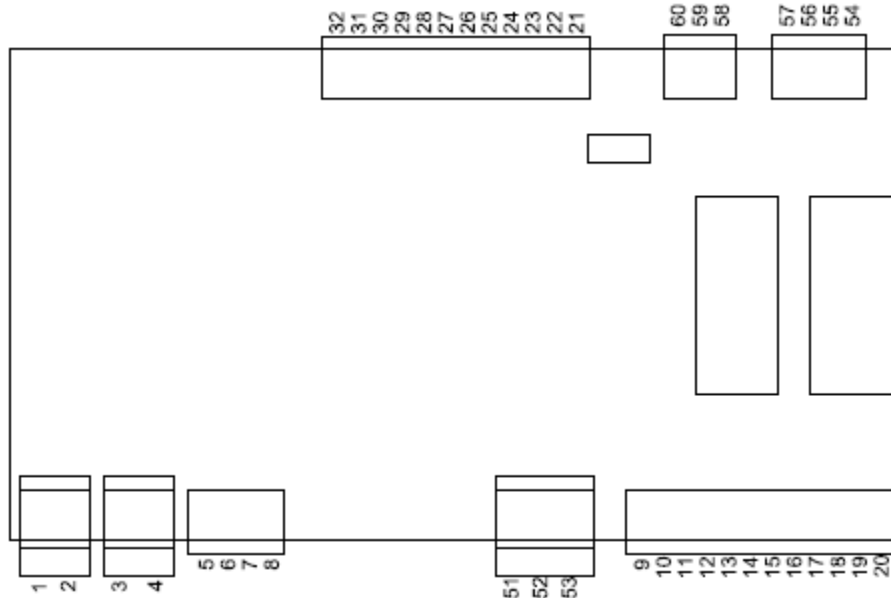


Klemmenbelegung:

Klemme Nr.	Name	Beschreibung	Name	Alternativbelegung
1	+24V	Betriebsspannung plus		
2	VGND	Betriebsspannung minus (Bezugsmasse)		
3	MOTA	Motoranschluss A (plus)		
4	MOTB	Motoranschluss B (minus)		
5	INI+	Impulsgeber (Hallsensor) Versorgung plus		
6	INIA	Impulseingang A		
7	INIB	Impulseingang B		
8	INGND	Impulsgeber (Hallsensor) Versorgung Masse		
9	+24V	Betriebsspannung plus für Taster oder potenzialfreien Kontakt, max. 100mA		
10	+24V	Betriebsspannung plus für Taster oder potenzialfreien Kontakt, max. 100mA		
11	DIN1+	Digitaler Eingang 1 plus		
12	DIN1-	Digitaler Eingang 1 minus		
13	DIN2+	Digitaler Eingang 2 plus		
14	DIN2-	Digitaler Eingang 2 minus		
15	DIN3+	Digitaler Eingang 3 plus		
16	DIN3-	Digitaler Eingang 3 minus		
17	DIN4+	Digitaler Eingang 4 plus		
18	DIN4-	Digitaler Eingang 4 minus		
19	GND	Bezugsmasse für Eingänge		
20	GND	Bezugsmasse für Eingänge		
21	+10V	+10V-Ausgang für Poti		
22	AIN	Analogeingang		
23	AIGND	Analogeingang Bezugsmasse		
24	AOUT	Analogausgang	DI5	Digitaler Eingang 5
25	AOGND	Analogausgang Bezugsmasse	DI6	Digitaler Eingang 6
26	DI5	Digitaler Eingang 5	DI7	Digitaler Eingang 7
27	DI6	Digitaler Eingang 6	DI8	Digitaler Eingang 8
28	DO1	Digitaler Ausgang 1		
29	DO2	Digitaler Ausgang 2		
30	DO3	Digitaler Ausgang 3		
31	DO4	Digitaler Ausgang 4		
32	DGND	Bezugsmasse für digitale Ein- und Ausgänge		
51	COM	Relaiskontakt Mitte		
52	NO	Relaiskontakt Schließer		
53	NC	Relaiskontakt Öffner		
54	+24VC	CAN-Bus +24V		
55	CANH	CAN-H		
56	CANL	CAN-L		
57	GNDC	CAN-GND		

Klemme Nr.	Name	Beschreibung	Alternativbelegung
58	GND232	RS232 GND	
59	TXD	RS232 TXD	
60	RXD	RS232 RXD	

Klemmenbelegung – schematische Abbildung:



Standardbelegung der Eingänge:

Eingang 1 = Totmanntaster Motor AUF

Eingang 2 = Totmanntaster Motor ZU

Alle weiteren Eingänge sind konfigurierbar über die Bedienoberfläche „REM-control“

Beispielkonfigurationen:

- Eingänge 3 und 4 für Endschalter
- Eingang 3 = Referenzschalter, Eingang 4 = Positionieren, Eingänge 5-8 = Position

Positionierung:

Eingang 3: Motorposition wird auf 0 Schritte gesetzt, solange Signal anliegt.

Eingang 4: Reaktion auf steigende Flanke.

- Beliebiges Positionssignal liegt an: Fahre auf Motorposition bis:
 - Motorposition erreicht
 - Eingang 4 fallende Flanke
 - physischer Block
- kein Positionssignal: Warte auf fallende Flanke
 - Positionssignal einstellen
 - fallende Flanke: aktuelle Motorposition wird auf eingestellte Positionssignal-Eingänge gespeichert.