

## Technisches Datenblatt

### Motorcontroller für 24V-DC-Motoren

RE-G001 – D008

#### Technische Daten (kurz):

Betriebsspannung:	24VDC +20/-10%, auch auf 12V konfigurierbar
Eingänge:	4x Eingang 24V 2x Impulseingang für Hallsensor o.ä.
Ausgänge:	1x Motor bis 5A, kurzzeitig 12A (<30 Sek.), bedingt kurzschlussfest Versorgung Hallsensor 5/12V
Schnittstellen:	RS232, CANBus
Anschlussart:	Push-In-Klemmen, CANBus über Hutschienenadapter
Gehäuse:	Hutschienengehäuse Phoenix ME MAX
Maße:	22,5 mm x 100 mm x 115 mm (BxHxT)
Funktionen:	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

Abbildung (Master-Slave-Konfiguration für Synchronbetrieb zweier Antriebe):



**Klemmenbelegung:**

Klemme Nr.	Name	Beschreibung
1	INI+	Impulsgeber (Hallsensor) Versorgung plus
2	INIA	Impulseingang A
3	INIB	Impulseingang B
4	INIGND	Impulsgeber (Hallsensor) Versorgung Masse
5	V+	Betriebsspannung plus
6	GND	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	SERGND	RS232 GND
14	TXD	RS232 TXD
15	RXD	RS232 RXD
16	(V+)	+24V für Taster zu den digitalen Eingängen, max. 0,2A Wahlweise per Jumper konfigurierbar auf DOUT1 (digitaler Ausgang 1)

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

Schematische Darstellung der Klemmen (Frontansicht Gehäuse):

1	2	3	4
5	6	7	8
9	10	11	12
13	14	15	16

Anschlussbelegung für  
RS232-Schnittstelle (Beispiel):

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