

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:

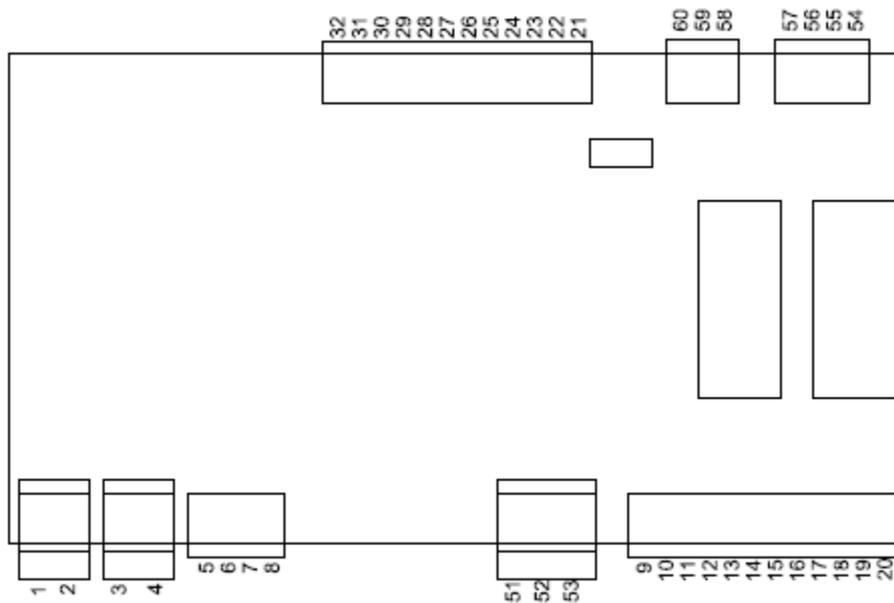


Klemmenbelegung:

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	+24V	für Taster „Position speichern“
11	DIN1+	Digitaler Eingang 1 plus	+24V	
12	DIN1-	Digitaler Eingang 1 minus	AUF	Totmanntaster AUF schaltet GND
13	DIN2+	Digitaler Eingang 2 plus	+24V	
14	DIN2-	Digitaler Eingang 2 minus	AB	Totmanntaster AB schaltet GND
15	DIN3+	Digitaler Eingang 3 plus	+24V	
16	DIN3-	Digitaler Eingang 3 minus	POS oben	Taster Positionieren oben schaltet GND
17	DIN4+	Digitaler Eingang 4 plus	+24V	
18	DIN4-	Digitaler Eingang 4 minus	POS unten	Taster Positionieren unten schaltet GND
19	GND	Bezugsmasse für Eingänge	GND	zu den Tastern
20	GND	Bezugsmasse für Eingänge		
21	+10V	+10V-Ausgang für Poti		
22	AIN	Analogeingang		
23	AIGND	Analogeingang Bezugsmasse		
24	DI5	Digitaler Eingang 5	MEM oben	Taster Position oben speichern
25	DI6	Digitaler Eingang 6	MEM unten	Taster Position unten speichern
26	DI7	Digitaler Eingang 7		
27	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 fahren

Eingang 2 = Totmanntaster Motor AB fahren

Eingang 3 = Position oben anfahren

Eingang 4 = Position unten anfahren

Eingang 5 = Position oben speichern (Speicherung erfolgt beim loslassen)

Eingang 6 = Position unten speichern (Speicherung erfolgt beim loslassen)

Es darf zu jedem (!) Zeitpunkt nur ein Eingang aktiv sein. Sind zu einem beliebigen Zeitpunkt zwei oder mehr Eingänge aktiv, geht die Steuerung in einen abgesicherten Modus und bremst ggf. den Motor. Dieser Zustand bleibt erhalten, solange mindestens ein Eingang gesetzt ist (auf diesen wird dann nicht reagiert), d.h. um diesen Zustand zu verlassen, müssen einmalig *alle* Eingänge inaktiv sein. Danach reagiert die Steuerung wieder wie oben beschrieben auf einen einzelnen Eingang.