

Technisches Datenblatt**Motorcontroller-Master 24VDC****RE-G001 – D301**Technische Daten (kurz):

Betriebsspannung:	Ub = 24VDC +20/-10% (auch für 12VDC konfigurierbar)
Eingänge:	6x Eingang 10-24V
Ausgänge:	3x digitaler Ausgang 24V/100mA 1x potenzialfreier Kontakt 24V/1A
Schnittstellen:	RS232
Anschlussart:	Push-In-Steckklemmen
Gehäuse:	Hutschienengehäuse Phoenix ME MAX
Maße:	22,5 mm x 100 mm x 115 mm (BxHxT)
<u>Funktionen:</u>	Eingänge 24V für Totmannschaltung oder Tastbetrieb, Endschalter CANBus-Schnittstelle zur Kommunikation mit den Slaves RS232-Schnittstelle zur Konfiguration

Abbildung (Besispiel: Master-Slave-Konfiguration für Synchronbetrieb von 3 Antrieben)



Klemmenbelegung:

Klemme Nr.	Name	Beschreibung
1	DIN5	Digitaler Eingang 5
2	DIN6	Digitaler Eingang 6
3	COM	Relaiskontakt (digitaler Ausgang 4)
4	NO	Relaiskontakt (digitaler Ausgang 4)
5	V+	Betriebsspannung plus
6	GND	Betriebsspannung minus (Bezugsmasse)
7	DOUT2	Digitaler Ausgang 2 (PNP-schaltend)
8	DOUT3	Digitaler Ausgang 3 (PNP-schaltend)
9	DIN1	Digitaler Eingang 1: Totmannschaltung „AUF“
10	DIN2	Digitaler Eingang 2: Totmannschaltung „ZU“
11	DIN3	Digitaler Eingang 3
12	DIN4	Digitaler Eingang 4
13	SERGND	RS232 GND
14	TXD	RS232 TXD
15	RXD	RS232 RXD
16	DOUT1	Digitaler Ausgang 1 (PNP-schaltend)

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

CANBus-Anschluss:

Klemme	Signal
2	CANL
4	CANH

