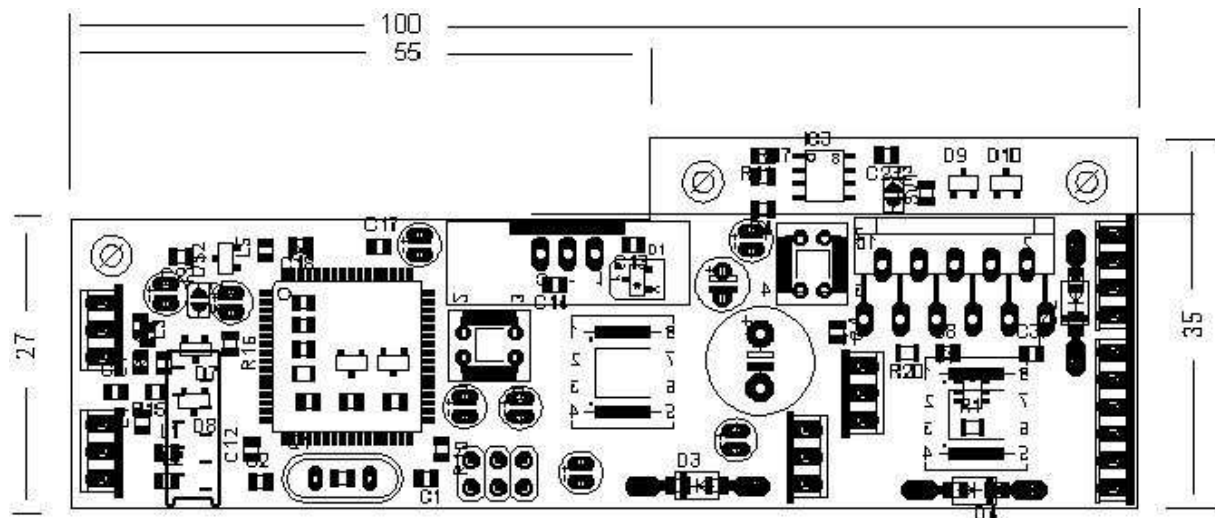


## Anschlussbelegung

**J7 Stromversorgung und RS485**

AMP / tyco HE14 06

Pin

1	+24V Endstufenstromversorgung 3A	Eingang
2	GND Endstufenstromversorgung	
3	+9 ... 24V Controllerstromversorgung 50mA	Eingang
4	GND Controllerstromversorgung	
5	RS485 A Schnittstelle	Eingang / Ausgang
6	RS485 B Schnittstelle	Eingang / Ausgang

**J2 Motor und Bremse**

AMP / tyco HE14 04

Pin

1	Bremse+ ist intern mit +24V verbunden	Ausgang
2	Bremse- Schaltausgang MOSFET NPN 500mA	Ausgang
3	Motor 1 (+) DC Servo Motoranschluss 3A	Ausgang
4	Motor 2 (-) DC Servo Motoranschluss 3A	Ausgang

**J5 Motorenschalter 1 (oben oder links)**

AMP / tyco HE14 03

Pin

1	Anschluss für Öffner 21 3A	Ausgang
2	Anschluss für Öffner 22 3A	Eingang
3	GND für Kabelschirm	

## **J6 Motorendschalter 2 (unten oder rechts)**

AMP / tyco HE14 03

Pin

1	Anschluss für Öffnerkontakt 21 3A	Ausgang
2	Anschluss für Öffnerkontakt 22 3A	Eingang
3	GND für Kabelschirm	

J5 und J6 können dazu verwendet werden, Hardware Endschalter in die Motorleitungen einzuschleifen. Die Schalter müssen mechanische Öffner sein. Die Schalter müssen für den maximalen Motorstrom geeignet sein. Die Schalter sollten mechanisch so angeordnet sein, dass zuerst die zugehörigen Referenz- / Limitschalter ansprechen und erst dann die Motorendschalter den Motorstrom unterbrechen.



**Sollten keine Motorendschalter notwendig sein, so sind an J5 und J6 jeweils die Pins 1 und 2 zu brücken. Ohne Brücken oder Motorendschalter sind die Motorleitungen unterbrochen und der Motor dreht sich nicht. Niemals Pin 1 oder 2 mit Pin 3 (GND) brücken, dies würde zu einem Kurzschluss der Leistungsendstufe führen.**

## **X1 Inkrementalgeber**

AMP / tyco micro match 8-188275-0

Pin

1	GND Inkrementalgeber	
2	+5V für Inkrementalgeber	Ausgang
3	nc	
4	+5V für Inkrementalgeber	Ausgang
5	CHA Inkrementalgeber	Eingang
6	nc	
7	CHB Inkrementalgeber	Eingang
8	nc	
9	nc	
10	nc	

## **J3 Referenz 2 / Limitschalter 2**

AMP / tyco HE14 03

Pin

1	+5V für Ref 2 / Limitschalter 2	Ausgang
2	Ref 2 / Limit 2	Eingang
3	GND	

## **J4 Referenz 1 / Limitschalter 1**

AMP / tyco HE14 03

Pin

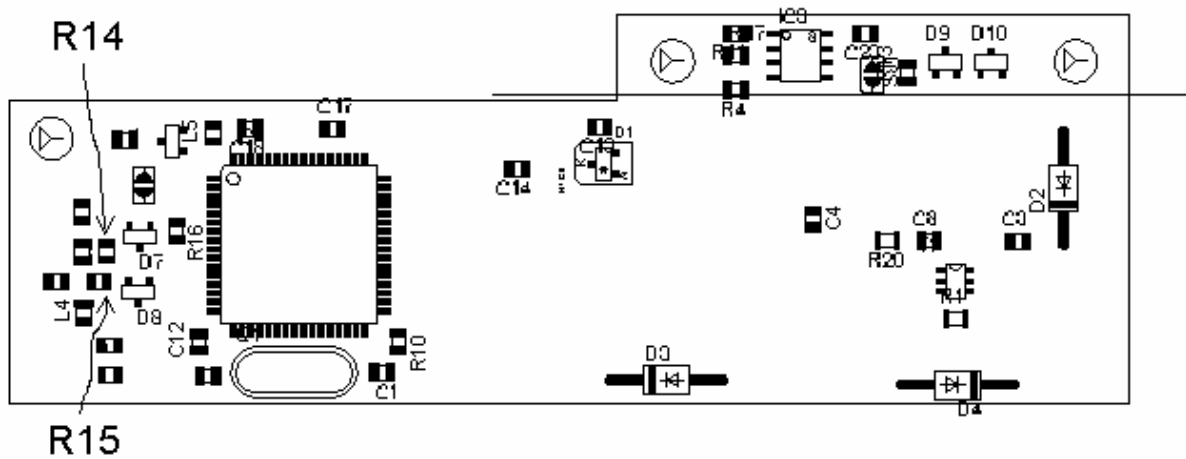
1	+5V für Ref 1 / Limitschalter1	Ausgang
2	Ref 1 / Limit 1	Eingang

### 3 GND

Die Referenz / Limitschalter sollten PNP Schlieser für 5V oder mechanische Schlieserkontakte die nach 5V schalten sein.

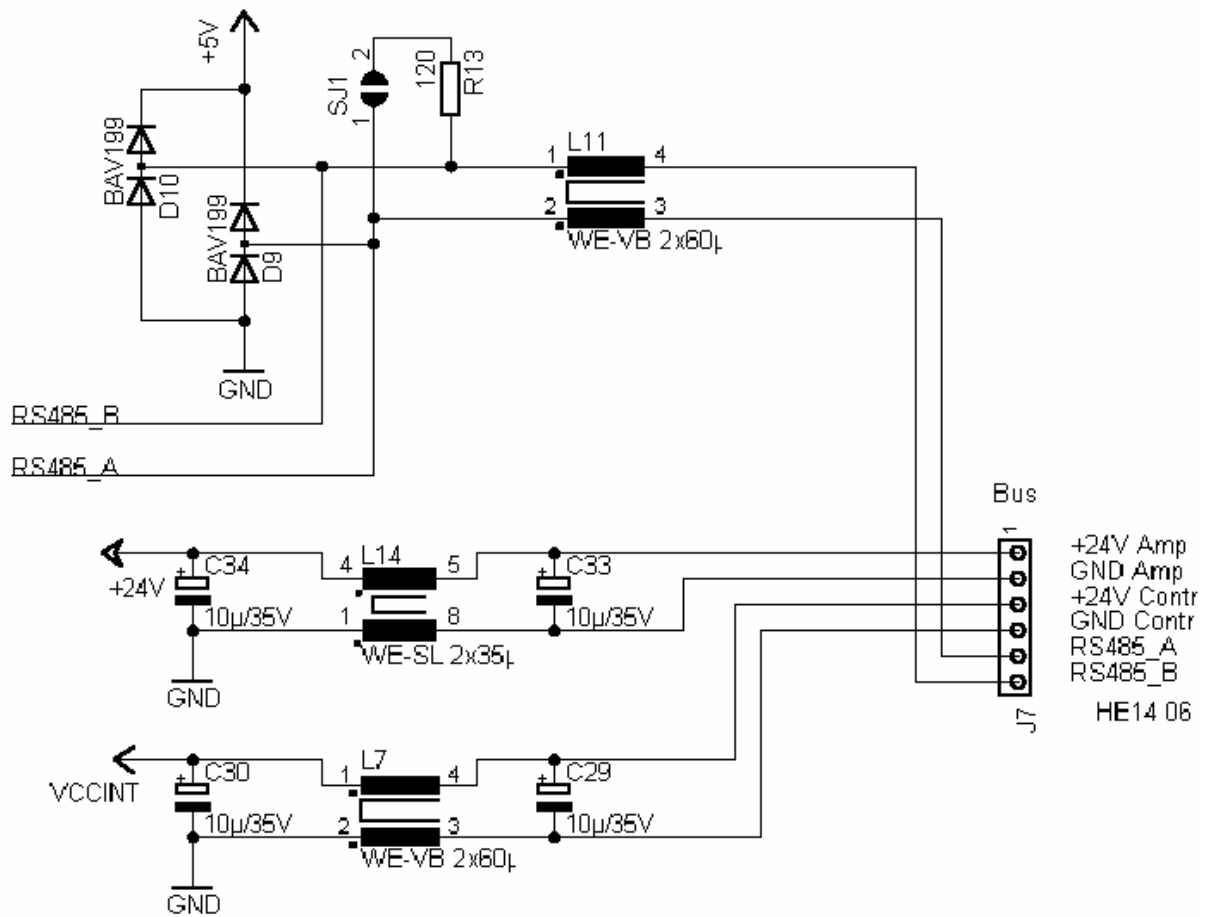


Sollen NPN Schlieser oder mechanische Schlieserkontakte die nach GND schalten verwendet werden, so sind die Widerstände R14 (pull down) und R15 (pull down) auf der Leiterplatte zu entfernen und mit dem Befehl LM (Limit Mode) kann die Polarität auf „low active“ konfiguriert werden (siehe dazu in der Beschreibung Servo m128 V01.04 mini Control – RS485 – Kommunikation, Kommando LM (Limit Mode)).

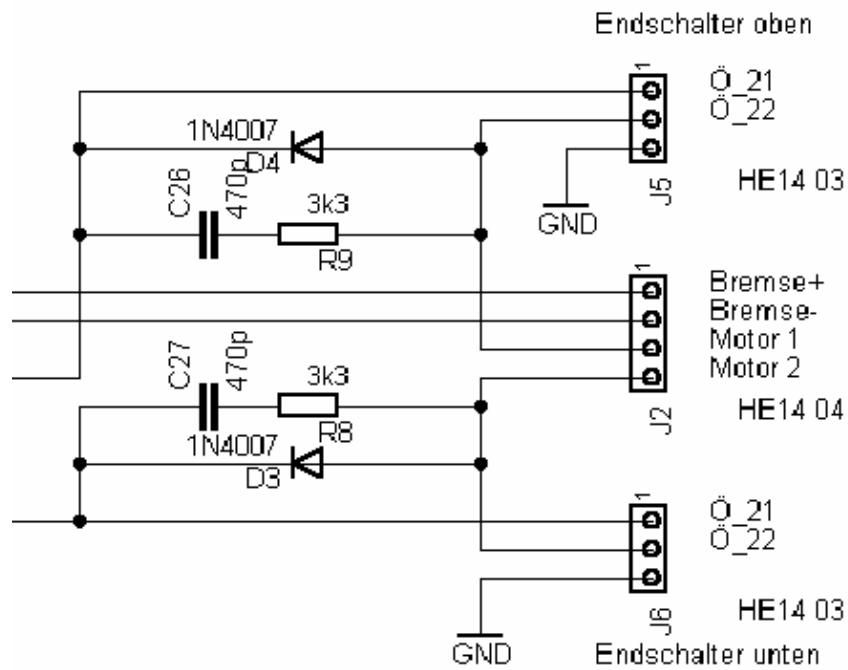


## Interne Beschaltung der Anschlüsse

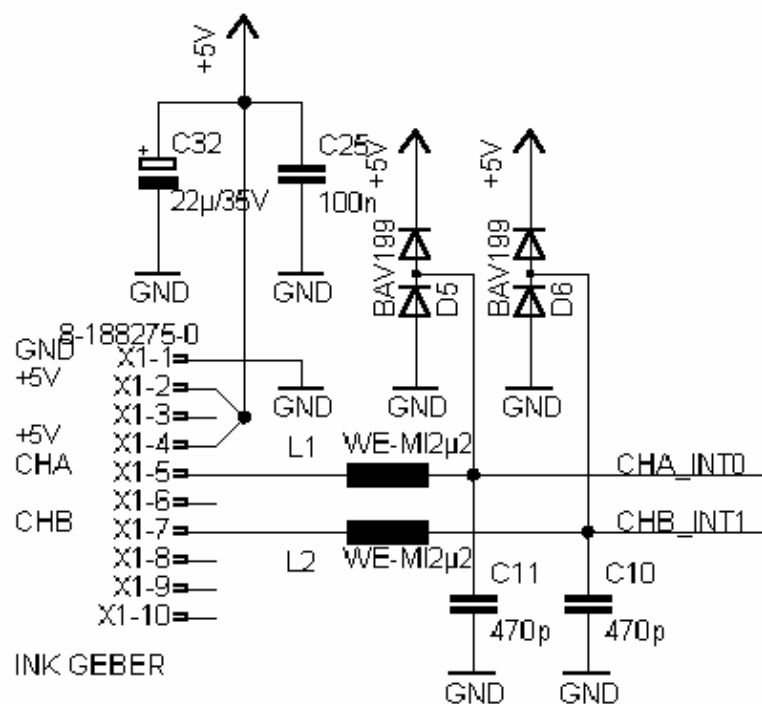
### J7 Stromversorgung und RS485



- J2 Motor und Bremse**
- J5 Motorendschalter 1 (oben oder links)**
- J6 Motorendschalter 2 (unten oder rechts)**



## X1 Inkrementalgeber



**J3 Referenz 2 / Limitschalter 2**

**J4 Referenz 1 / Limitschalter 1**

