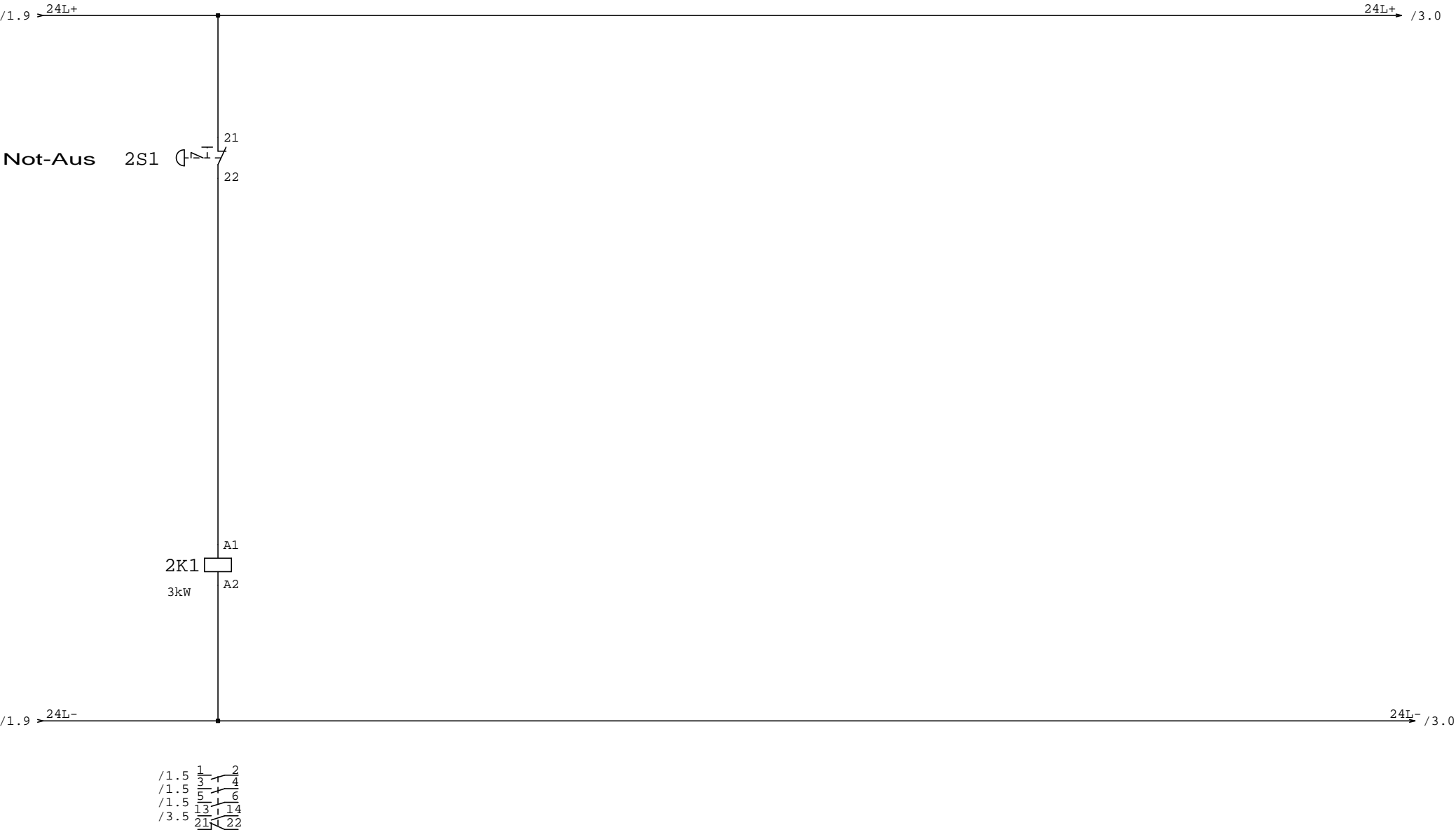


| | | | | | | | | | | | | | | | |
|-------|----------|-------|------|--------|----------|--|-------|---|--|--|--|----------------------------|--|-----------|--|
| | | | | Datum | 18.09.14 | Anschlussbeispiel LinMot - Controller E1100 - MP-HC | | JUNG ANTRIEBSTECHNIK U. AUTOMATION GMBH | | | | Kunde : JA 2 | | | |
| | | | | Bearb. | Heil | | | | | | | | | | |
| | | | | Gepr. | | | | | | | | | | | |
| Zust. | Änderung | Datum | Name | Norm | | Urspr. | Ers.f | | | | | Projektnummer : 0252 | | Blatt 1 | |
| | | | | | | | | | | | | Zeichnungsnummer: 02520090 | | von 4 Bl. | |

| | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|



| | | | | | | | | | | | | | |
|-------|----------|-------|------|--------|----------|--|-------|---|--|----------------------------|--|-----------|--|
| | | | | Datum | 18.09.14 | Anschlussbeispiel LinMot - Controller E1100 - MP-HC | | JUNG ANTRIEBSTECHNIK U. AUTOMATION GMBH  | | Kunde : JA 2 | | | |
| | | | | Bearb. | Heil | | | | | | | | |
| | | | | Gepr. | | | | | | Projektnummer : 0252 | | Blatt 2 | |
| Zust. | Änderung | Datum | Name | Norm | | Urspr. | Ers.f | | | Zeichnungsnummer: 02520090 | | von 4 Bl. | |

| | | | | | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|

Beispiel Maschinenablauf

- 1) Netz Ein 24V und 48V oder 72V ok.
- 2) Enable-Signal löschen
- 3) /Stop-Signal setzen
- 4) Enable-Signal setzen
Motor ist bestromt
- 5) Home-Signal setzen
Motor fährt Referenz
- 6) Ausgangssignal "In Position" (X4.4) wird gesetzt
- 7) Ausgangssignal "/Warning"(X4.6) wird gesetzt
- 8) Home-Signal löschen

Achtung!

Für die oben beschriebenen Funktionen müssen die pass. Ein - und Ausgänge parametriert sein!

NOT - AUS

- 1) Leistungsversorgung wird primärseitig vom Netz getrennt, und /Stop-Signal wird weggenommen!
Die Achsen werden mit einstellbarer Beschleunigung still gesetzt!

Positionsrückmeldung

- 1) Ausgangssignale "In Position 1-8" sind Einzelmeldungen für "In Position 1-8"!
- 2) Ausgangssignal "In Position" (X4.4) kommt immer, wenn ein Befehl ausgeführt wurde.

| | | | | | | | | | | | | | | |
|-------|----------|-------|------|--------|----------|---|-------|--|--|---|-------------------------|----------|-----------|--|
| | | | | Datum | 18.09.14 | Anschlussbeispiel LinMot - Controller E1100 - MP-HC | | JUNG ANTRIEBSTECHNIK U. AUTOMATION GMBH | |  | Kunde : JA ² | | | |
| | | | | Bearb. | Heil | | | | | | | | | |
| | | | | Gepr. | | | | | | | | | | |
| Zust. | Änderung | Datum | Name | Norm | | Urspr. | Ers.f | | | | Projektnummer : | 0252 | Blatt 4 | |
| | | | | | | | | | | | Zeichnungsnummer: | 02520090 | von 4 Bl. | |