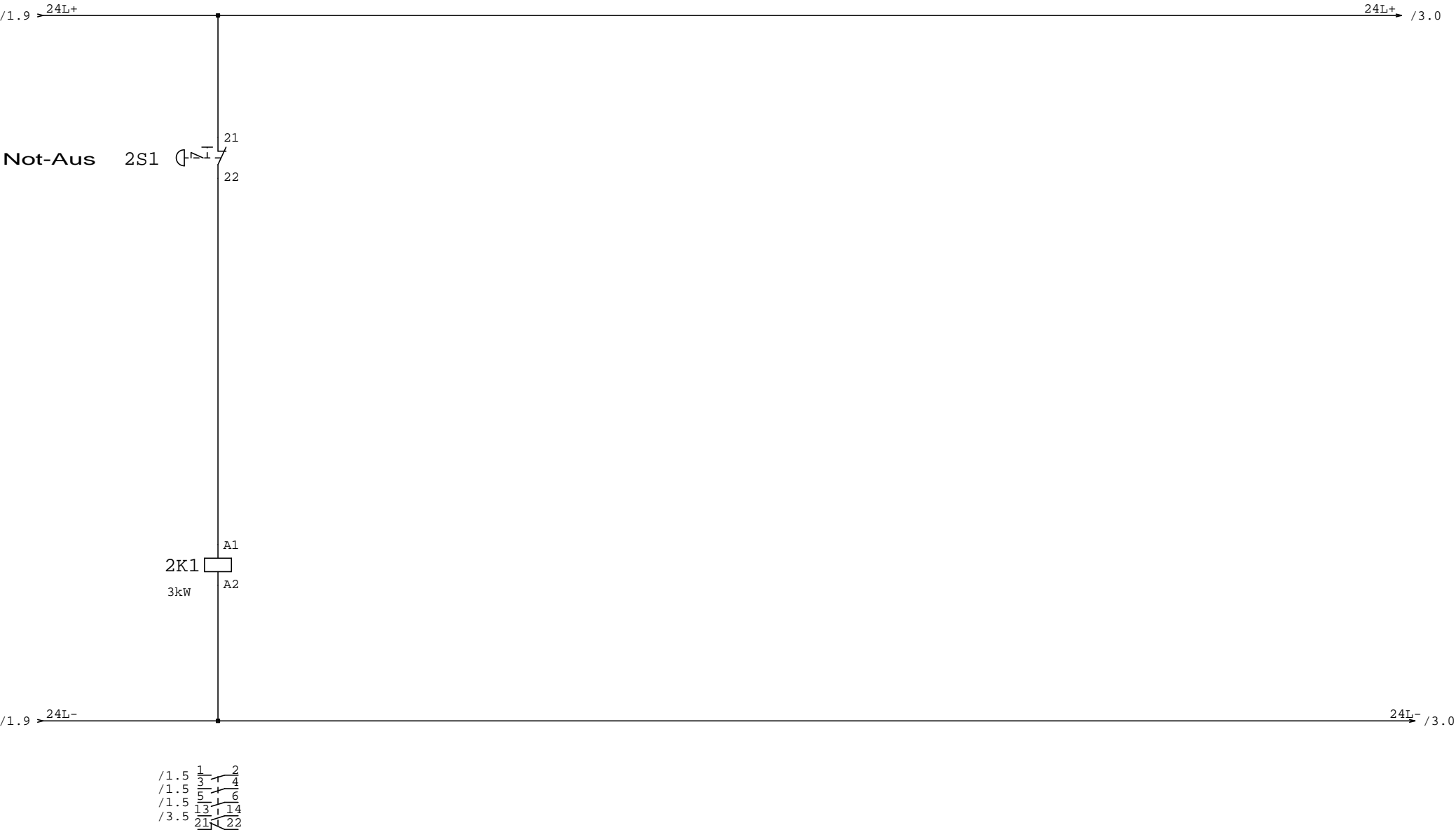
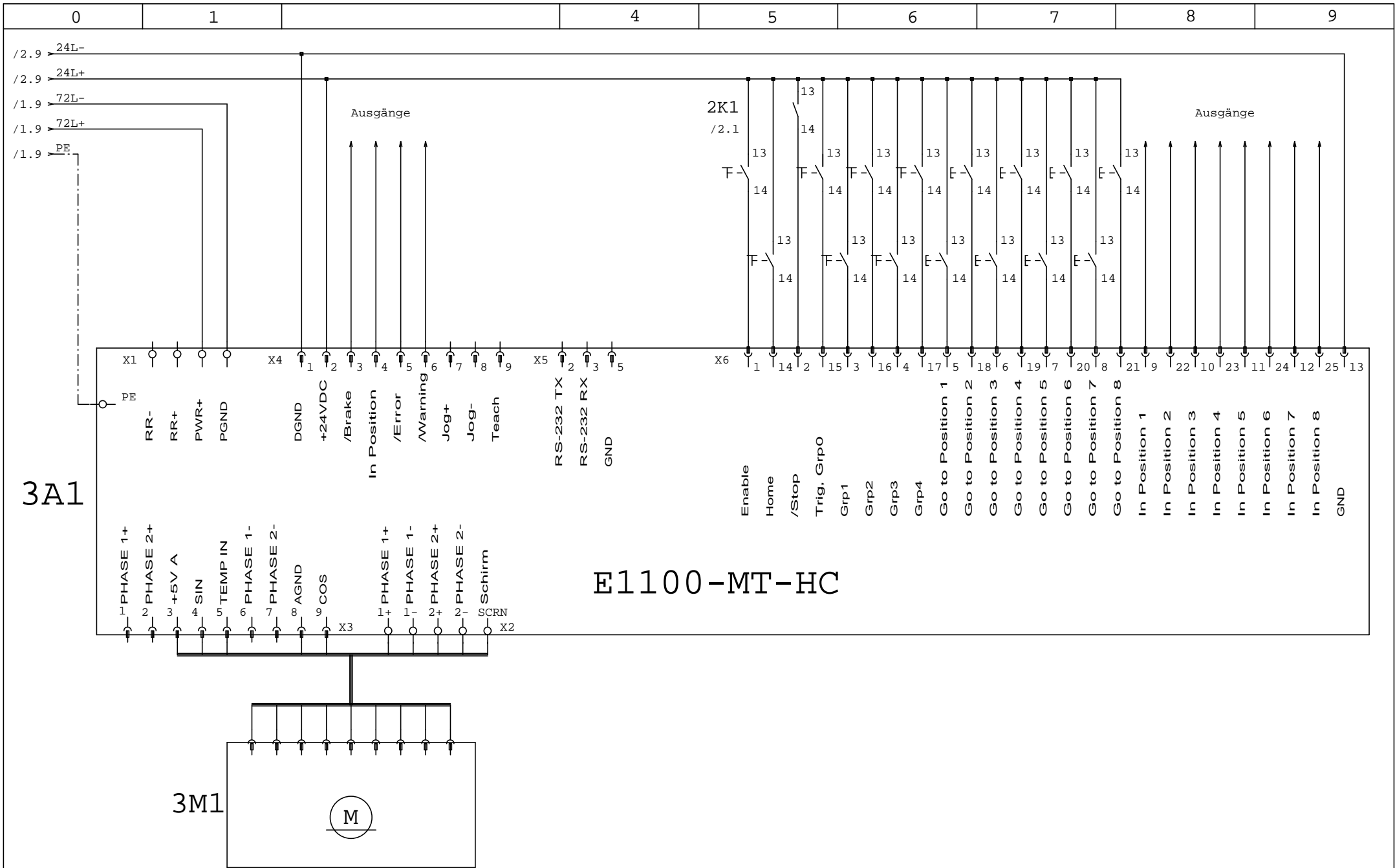


0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---



				Datum	18.09.14	Anschlussbeispiel LinMot - Controller E1100 - MT-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: 02520040		von 4 Bl.	



0	1	2	3	4	5	6	7	8	9			
<h3>Beispiel Maschinenablauf</h3>					<h3>NOT - AUS</h3>							
<div>1) Netz Ein 24V und 48V oder 72V ok.</div> <div>2) Enable-Signal löschen</div> <div>3) /Stop-Signal setzen</div> <div>4) Enable-Signal setzen</div> <div>Motor ist bestromt</div> <div>5) Home-Signal setzen</div> <div>Motor fährt Referenz</div> <div>6) Ausgangssignal "In Position" (X4.4) wird gesetzt</div> <div>7) Ausgangssignal "/Warning"(X4.6) wird gesetzt</div> <div>8) Home-Signal löschen</div>					<div>1) Leistungsversorgung wird primärseitig vom Netz getrennt, und /Stop-Signal wird weggenommen!</div> <div>Die Achsen werden mit einstellbarer Beschleunigung still gesetzt!</div>							
<h3>Achtung!</h3>					<h3>Positionsrückmeldung</h3>							
<div>Für die oben beschriebenen Funktionen müssen die pass. Ein - und Ausgänge parametriert sein!</div>					<div>1) Ausgangssignale "In Position 1-8" sind Einzelmeldungen für "In Position 1-8"!</div> <div>2) Ausgangssignal "In Position" (X4.4) kommt immer, wenn ein Befehl ausgeführt wurde.</div>							
				Datum	18.09.14	<div>Anschlussbeispiel</div> <div>LinMot - Controller</div> <div>E1100 - MT-HC</div>		<div>JUNG ANTRIEBSTECHNIK U.®</div> <div>AUTOMATION GMBH</div> <div>JA2</div>		Kunde : JA2		
				Bearb.	Heil							
				Gepr.						Projektnummer :	0252	Blatt 4
Zust.	Änderung	Datum	Name	Norm		Urspr.	Ers.f			Zeichnungsnummer:	02520040	von 4 Bl.