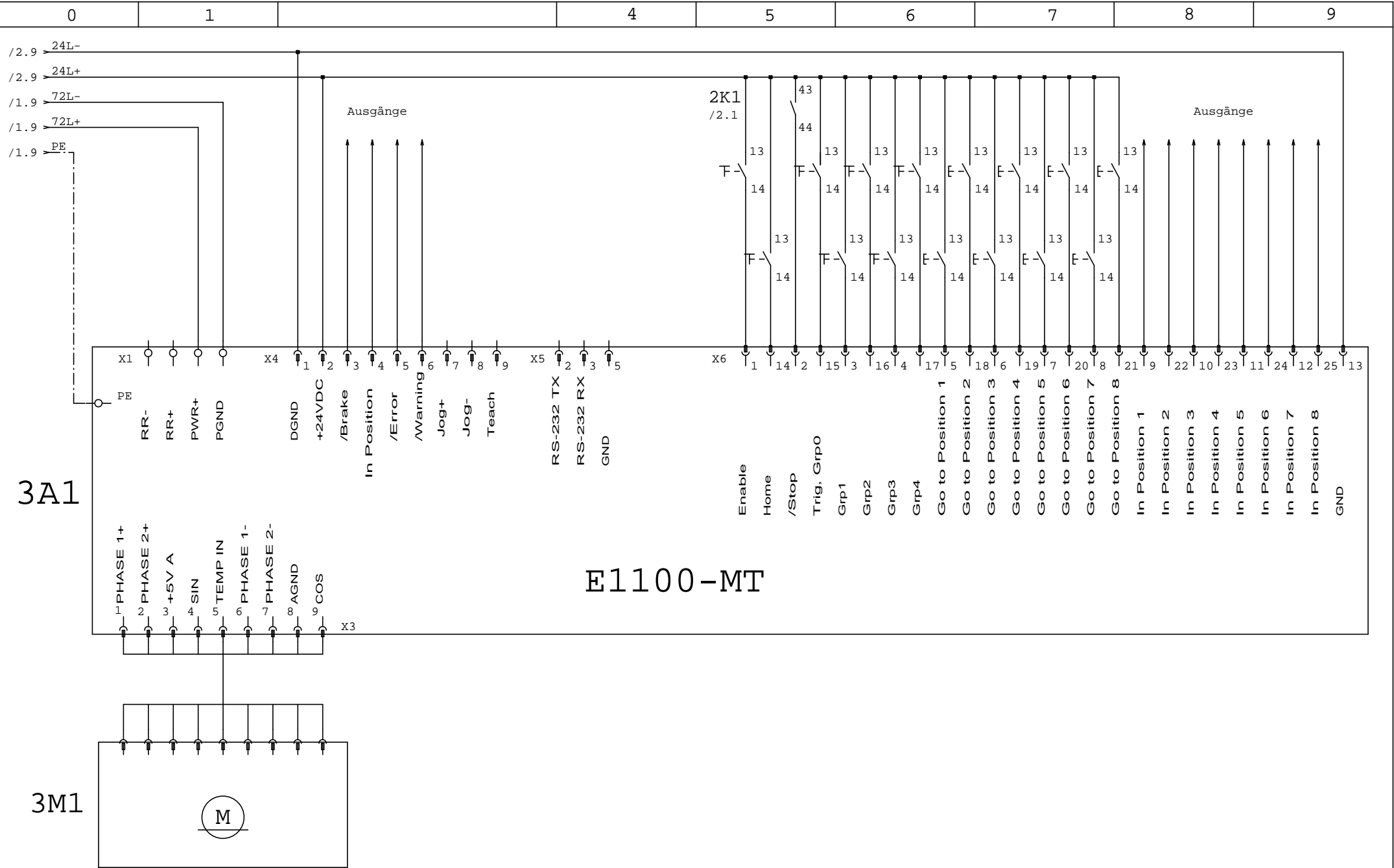




				Datum	18.09.14	Anschlussbeispiel LinMot - Controller E1100 - MT		JUNG ANTRIEBSTECHNIK U. AUTOMATION GMBH			Kunde : JA ²			
				Bearb.	Heil									
				Gepr.										
Zust.	Änderung	Datum	Name	Norm		Urspr.	Ers.f				Projektnummer :		0252	Blatt 2
											Zeichnungsnummer:		02520030	von 4 Bl.



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 - MT		JUNG ANTRIEBSTECHNIK U. AUTOMATION GMBH			Kunde : JA ²			
				Bearb.	Heil									
				Gepr.										
Zust.	Änderung	Datum	Name	Norm		Urspr.	Ers.f				Projektnummer :	0252	Blatt 4	
											Zeichnungsnummer:	02520030	von 4 Bl.	