

Die Belegung sieht bei mir folgendermaßen aus:

SM44PCV5.1 Anschlussbelegung

X1 Steuereingänge

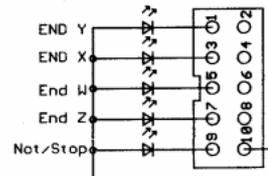
Stift Nr.	Funktion
1	Steuerrelais 1
2	Richtung X
3	Takt X
4	Richtung Y
5	Takt Y
6	Richtung Z
7	Takt Z
8	Richtung W
9	Takt W
10	Endschalter Z
11	Not-Aus
12	Endschalter Y
13	Endschalter X
14	Steuerrelais 2
15	Endschalter W
19	Steuerminus
20	Steuerminus

X8 Spannungsvers.Endschalter

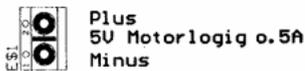


X10 Umschaltung Signals.extern,intern

X9 Externe Signalisierung Endschalter



X2 Spannungsversorgung

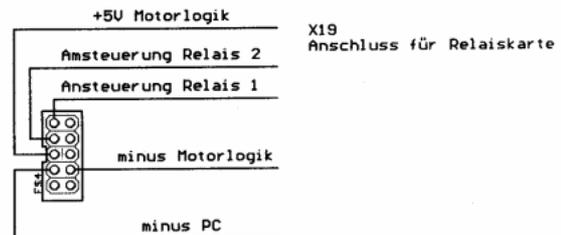
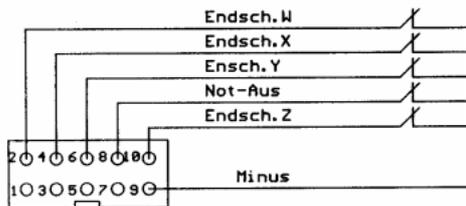


X11-X14 Jump Vollschrift/Halbschritt

X15-X18 Automat. Stromreduzierung

Jump gesteckt, Stromreduzierung ein

X7 Endschalteranschlüsse



Die Belegung sieht bei mir folgendermaßen aus:

Belegung Vektor HSSS

Belegung GWR-SM44PCV5.1

Pin 1	Half-/Full-Step		X1/1	Nicht Belegen
Pin 2	Motor 1, Takt	----V---->	X1/2	Auskreuzen mit Pin 3
Pin 3	Motor 1, Drehrichtung	----/\---->	X1/3	Auskreuzen mit Pin 2
Pin 4	Motor 2, Takt	----V---->	X1/4	Auskreuzen mit Pin 5
Pin 5	Motor 2, Drehrichtung	----/\---->	X1/5	Auskreuzen mit Pin 4
Pin 6	Motor 3, Takt	----V---->	X1/6	Auskreuzen mit Pin 7
Pin 7	Motor 3, Drehrichtung	----/\---->	X1/7	Auskreuzen mit Pin 6
Pin 8	Motor 4, Takt	----V---->	X1/8	Auskreuzen mit Pin 9
Pin 9	Motor 4, Drehrichtung	----/\---->	X1/9	Auskreuzen mit Pin 8
Pin 12	Handsteuerung 'Stop'	----->	X1/12 --->	Anschließen X7/6 Endschalter Y
Pin 13	Handsteuerung 'aufwärts'	----->	X1/13 --->	Anschließen X7/4 Endschalter X
Pin 14	Control		X1/14	Nicht Belegen
Pin 15	Handsteuerung 'abwärts'	----->	X1/15 --->	Anschließen X7/2 Endschalter W
Pin 16	Motor 5, Takt		Nicht Belegen	
Pin 17	Motor 5, Drehrichtung		Nicht Belegen	
Pin 19	Minus PC	----->	X1/19	Minus Optokoppler
Pin 20	Minus PC	----->	X1/20	Minus Optokoppler

Schalter Handbetätigung zwischen X7/9 Minus und X7/2, 4, 6 anschließen

Wichtig: X7/8 Not-Aus mit X7/9 Minus brücken !!!

Galvanisch getrennte Spg. an X8 einspeisen !!!