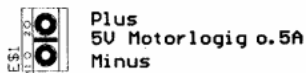


SM44PCV5.1 Anschlussbelegung

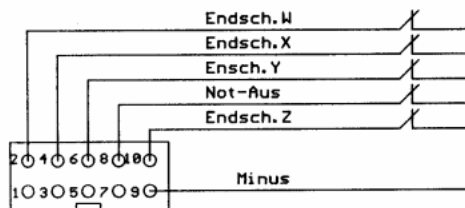
X1 Steuereingänge

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

X2 Spannungsversorgung



X7 Endschalteranschlüsse

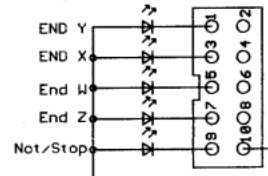


X8 Spannungsvers.Endschalter



X10 Umschaltung Signals.extern,intern

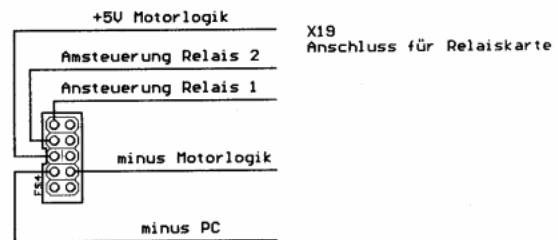
X9 Externe Signalisierung Endschalter



X11-X14 Jump Vollschrift/Halbschritt

X15-X18 Automat. Stromreduzierung

Jump gesteckt, Stromreduzierung ein



Belegung Vektor HSSS

Die Belegung sieht bei mir folgendermaßen aus:

Pin 1	Half-/Full-Step
Pin 2	Motor 1, Takt
Pin 3	Motor 1, Drehrichtung
Pin 4	Motor 2, Takt
Pin 5	Motor 2, Drehrichtung
Pin 6	Motor 3, Takt
Pin 7	Motor 3, Drehrichtung
Pin 8	Motor 4, Takt
Pin 9	Motor 4, Drehrichtung
Pin 12	Handsteuerung 'Stop'
Pin 13	Handsteuerung 'aufwärts'
Pin 14	Control
Pin 15	Handsteuerung 'abwärts'
Pin 16	Motor 5, Takt
Pin 17	Motor 5, Drehrichtung

Belegung GWR-SM44PCV5.1

Nicht Belegen
Auskreuzen mit Pin 3
Auskreuzen mit Pin 2
Auskreuzen mit Pin 5
Auskreuzen mit Pin 4
Auskreuzen mit Pin 7
Auskreuzen mit Pin 6
Auskreuzen mit Pin 9
Auskreuzen mit Pin 10
Anschließen X7/6 Endschalter Y
Anschließen X7/4 Endschalter X
Nicht Belegen
Anschließen X7/2 Endschalter W
Nicht Belegen
Nicht Belegen

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

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