

# ESCON 70/10

Servokontroller

Bestellnummer 422969

**Geräte-Referenz**



escon.maxonmotor.com

Dokument-ID: rel8448

## INHALTSVERZEICHNIS

1	Allgemeine Informationen	3
	1.1 Über dieses Dokument. . . . .	3
	1.2 Über das Gerät. . . . .	5
	1.3 Über die Sicherheitsvorkehrungen. . . . .	5
2	Spezifikationen	7
	2.1 Technische Daten . . . . .	7
	2.2 Normen. . . . .	10
3	Einstellungen	11
	3.1 Allgemein gültige Regeln . . . . .	11
	3.2 Auslegung der Stromversorgung . . . . .	12
	3.3 Anschlüsse . . . . .	13
	3.4 Potentiometer . . . . .	26
	3.5 Statusanzeigen. . . . .	27
	3.6 Externe Motordrosseln . . . . .	29
4	Verdrahtung	31
	4.1 DC-Motoren . . . . .	32
	4.2 EC-Motoren . . . . .	35
5	Ersatzteile	37

## LESEN SIE DIES ZUERST

**Diese Instruktionen sind für qualifiziertes technisches Personal bestimmt. Bevor Sie mit irgendwelchen Aktivitäten beginnen ...**

- müssen Sie die vorliegende Anleitung lesen und verstehen und
- müssen Sie die darin beschriebenen Instruktionen befolgen.

**Die ESCON 70/10 gilt als unvollständige Maschine gemäss EU-Richtlinie 2006/42/EG, Artikel 2, Absatz (g) und ist dazu bestimmt, in andere Maschinen oder in andere unvollständige Maschinen oder Ausrüstungen eingebaut oder mit ihnen zusammengefügt zu werden.**

**Somit dürfen Sie das Gerät nicht in Betrieb nehmen, ...**

- bevor Sie sich versichert haben, dass die andere Maschine – das umgebende System in welches das Gerät eingebaut werden soll – den in der EU-Richtlinie angegebenen Voraussetzungen entspricht!
- bevor die andere Maschine alle zum Schutz von Sicherheit und Gesundheit relevanten Aspekte erfüllt!
- bevor nicht alle notwendigen Schnittstellen hergestellt sind und die hierin spezifizierten Voraussetzungen erfüllen!

# 1 Allgemeine Informationen

## 1.1 Über dieses Dokument

### 1.1.1 Verwendungszweck

Das vorliegende Dokument soll Sie mit dem ESCON 70/10 Servokontroller vertraut machen. Es beschreibt die Tätigkeiten zur sicheren und zweckdienlichen Installation und/oder Inbetriebnahme. Das Befolgen der Instruktionen ...

- vermeidet gefährliche Situationen,
- reduziert die Zeit für Installation und/oder Inbetriebnahme auf ein Minimum,
- erhöht die Ausfallsicherheit und die Lebensdauer der beschriebenen Ausrüstung.

Das Dokument beinhaltet Leistungsdaten und Spezifikationen, Informationen zu eingehaltenen Normen, Details zu Verbindungen und Anschlussbelegungen sowie Beispiele für die Verdrahtung.

### 1.1.2 Zielpublikum

Das vorliegende Dokument richtet sich an geschultes, erfahrenes Fachpersonal. Es vermittelt Informationen, um die erforderlichen Aufgaben zu verstehen und zu bewerkstelligen.

### 1.1.3 Gebrauch



Beachten Sie die nachfolgenden Schreibweisen und Kodierungen, welche im weiteren Verlauf des Dokuments benutzt werden.

Schreibweise	Bedeutung
(n)	bezieht sich auf eine Komponente (beispielsweise auf deren Bestellnummer, Listenpunkt, etc.)
→	gleichbedeutend mit "siehe", "siehe auch", "beachten Sie" oder "gehe zu"

Tabelle 1-1 Benutzte Schreibweise

### 1.1.4 Symbole & Zeichen

Im weiteren Verlauf des vorliegenden Dokuments werden folgende Symbole und Zeichen verwendet.

Typ	Symbol	Bedeutung	
Sicherheits- hinweis	 (typisch)	GEFAHR	Weist auf eine <b>bevorstehende gefährliche Situation</b> hin. Eine Nichtbeachtung <b>wird zu tödlichen oder sehr schweren Verletzungen führen.</b>
		WARNUNG	Weist auf eine <b>potenziell gefährliche Situation</b> hin. Eine Nichtbeachtung <b>kann zu tödlichen oder sehr schweren Verletzungen führen.</b>
		ACHTUNG	Weist auf eine <b>mögliche gefährliche Situation</b> hin oder macht auf eine unsichere Praktik aufmerksam. Eine Nichtbeachtung <b>kann zu Verletzungen führen.</b>
Untersagte Tätigkeit	 (typisch)	Weist auf eine gefährliche Tätigkeit hin. Daher: <b>Sie dürfen nicht!</b>	





Typ	Symbol	Bedeutung	
<b>Verbindliche Handlung</b>	 (typisch)	Weist auf eine notwendige Handlung. Daher: <b>Sie müssen!</b>	
<b>Information</b>		Anforderung/ Hinweis/ Bemerkung	Weist auf eine Tätigkeit hin, die Sie ausführen müssen, um weiterfahren zu können oder gibt nähere Auskunft zu einem bestimmten Aspekt, den Sie einhalten müssen.
		Empfohlene Methode	Weist auf eine Empfehlung oder einen Vorschlag hin, wie Sie am besten fortfahren.
		Beschädigung	Weist auf Angaben hin, wie Sie mögliche Beschädigungen an der Ausrüstung verhindern können.

Tabelle 1-2    Symbole & Zeichen

### 1.1.5    Schutzmarken und Markennamen

Der einfacheren Lesbarkeit halber werden eingetragene Markennamen mit dem zugehörigen Warenzeichen nur einmalig in nachfolgender Liste aufgeführt. Dabei versteht sich von selbst, dass die Markennamen (die Liste ist nicht zwingend abschliessend) durch Copyright geschützt sind und/oder Geistiges Eigentum repräsentieren, selbst wenn das entsprechende Warenzeichen im weiteren Verlauf des Dokuments ausgelassen wird.

Markenname	Markeninhaber
Windows®	© Microsoft Corporation, USA-Redmond, WA

Tabelle 1-3    Schutzmarken und Markennamen

### 1.1.6    Copyright

© 2018 maxon motor. Alle Rechte vorbehalten.

Das vorliegende Dokument, auch auszugsweise, ist urheberrechtlich geschützt. Ohne ausdrückliche schriftliche Einwilligung von maxon motor ag ist jegliche Weiterverwendung (einschliesslich Vervielfältigung, Übersetzung, Mikroverfilmung oder andere Arten von elektronischer Datenverarbeitung), welche über den eng umschriebenen Urheberrechtsschutz hinausgeht, untersagt und kann strafrechtlich geahndet werden.

**maxon motor ag**  
Brünigstrasse 220  
Postfach 263  
CH-6072 Sachseln

Telefon +41 41 666 15 00  
Fax +41 41 666 16 50  
Web [www.maxonmotor.com](http://www.maxonmotor.com)

## 1.2 Über das Gerät

Der ESCON 70/10 ist ein kompakter, leistungsstarker 4-Quadranten PWM-Servokontroller zur effizienten Ansteuerung von permanentmagneterregten bürstenbehafteten DC-Motoren und bürstenlosen EC-Motoren bis ca 700 Watt.

Die verfügbaren Betriebsmodi – Drehzahlregler, Drehzahlsteller und Stromregler – genügen höchsten Anforderungen. Der ESCON 70/10 ist ausgelegt, um über einen analogen Sollwert kommandiert zu werden. Er verfügt über umfangreiche Funktionalitäten mit digitalen und analogen Ein- und Ausgängen.

Das Gerät wird über die USB-Schnittstelle mittels der Graphischen Benutzeroberfläche «ESCON Studio» für Windows PCs konfiguriert.

Die aktuelle Version der ESCON-Software (sowie die neueste Ausgabe der Dokumentation) können Sie über das Internet unter →<http://escon.maxonmotor.com> herunterladen.

## 1.3 Über die Sicherheitsvorkehrungen

- Vergewissern Sie sich, dass Sie den Hinweis "LESEN SIE DIES ZUERST" auf Seite A-2 gelesen haben!
- Gehen Sie keine Arbeiten an, ohne dass Sie über die dafür notwendigen Kenntnisse (→Kapitel "1.1.2 Zielpublikum" auf Seite 1-3) verfügen!
- Schlagen Sie das →Kapitel "1.1.4 Symbole & Zeichen" auf Seite 1-3 nach, um die nachfolgend benutzten Kennzeichnungen zu verstehen!
- Befolgen Sie alle in Ihrem Land und/oder an Ihrem Standort geltenden Vorschriften in Bezug auf Unfallverhütung, Arbeitsschutz und Umweltschutz!



### GEFAHR

#### **Hochspannung und/oder elektrischer Schock**

**Das Berühren von spannungsführenden Drähten kann zum Tod oder zu lebensgefährlichen Verletzungen führen!**

- *Betrachten Sie alle Netzkabel als spannungsführend, bis Sie sich vom Gegenteil überzeugt haben!*
- *Vergewissern Sie sich, dass keines der beiden Kabelenden mit dem Versorgungsnetz verbunden ist!*
- *Stellen Sie sicher, dass die Spannungsversorgung nicht eingeschaltet werden kann, solange die Arbeiten nicht abgeschlossen sind!*
- *Befolgen Sie die Verfahren für Sperrung und Ausserbetriebnahme!*
- *Vergewissern Sie sich, dass alle Einschalter gegen unbeabsichtigtes Betätigen verriegelt und mit Ihrem Namen beschriftet sind!*



#### **Anforderungen**

- *Stellen Sie sicher, dass alle angegliederten Komponenten gemäss den örtlich geltenden Vorschriften installiert sind.*
- *Seien Sie gewahr, dass ein elektronisches Gerät aus Prinzip nicht als ausfallsicher angesehen werden kann. Daher müssen Sie sicherstellen, dass die Maschine/Ausrüstung mit einer unabhängigen Überwachungs- und Sicherheitseinrichtung ausgestattet ist. Sollte die Maschine/Ausrüstung aus irgendeinem Grund versagen, sollte sie falsch bedient werden, sollte die Steuerung ausfallen oder sollte ein Kabel brechen oder ausgezogen werden, etc., muss das gesamte Antriebssystem in einen sicheren Betriebsmodus überführt und in diesem gehalten werden.*
- *Beachten Sie, dass Sie nicht berechtigt sind irgendwelche Reparaturen an von maxon motor gelieferten Komponenten durchzuführen.*



#### **Elektrostatisch gefährdetes Bauelement (EGB)**

- *Tragen Sie elektrostatisch ableitende Bekleidung.*
- *Behandeln Sie das Gerät mit besonderer Vorsicht.*

**••absichtliche Leerseite••**

## 2 Spezifikationen

### 2.1 Technische Daten

ESCON 70/10 (422969)		
Elektrische Auslegung	Nenn-Betriebsspannung $+V_{CC}$	10...70 VDC
	Absolute Betriebsspannung $+V_{CC\ min} / +V_{CC\ max}$	8 VDC / 76 VDC
	Ausgangsspannung (max.)	$0.95 \times +V_{CC}$
	Ausgangsstrom $I_{cont} / I_{max}$ (<20 s)	10 A / 30 A
	Pulsweitenmodulation-Frequenz	53.6 kHz
	Abtastfrequenz PI Stromregler	53.6 kHz
	Abtastfrequenz PI Drehzahlregler	5.36 kHz
	Max. Wirkungsgrad	98%
	Max. Drehzahl DC-Motor	begrenzt durch die max. erlaubte Drehzahl (Motor) und die max. Ausgangsspannung (Kontroller)
	Max. Drehzahl EC-Motor	150'000 min <sup>-1</sup> (1 Polpaar)
	Eingebaute Motordrossel	3 x 15 $\mu$ H; 10 A
Ein- und Ausgänge	Analoger Eingang 1 Analoger Eingang 2	Auflösung 12-bit; -10...+10 V; differenziell
	Analoger Ausgang 1 Analoger Ausgang 2	Auflösung 12-bit; -4...+4 V; bezogen auf GND
	Digitaler Eingang 1 Digitaler Eingang 2	+2.4...+36 VDC ( $R_i = 38.5\ k\Omega$ )
	Digitaler Eingang/Ausgang 3 Digitaler Eingang/Ausgang 4	+2.4...+36 VDC ( $R_i = 38.5\ k\Omega$ ) / max. 36 VDC ( $I_L < 500\ mA$ )
	Hall-Sensor-Signale	H1, H2, H3
	Encoder-Signale	A, A\, B, B\, (max. 1 MHz)
Ausgangsspannung	Hilfs-Ausgangsspannung	+5 VDC ( $I_L \leq 10\ mA$ )
	Hall-Sensor-Versorgungsspannung	+5 VDC ( $I_L \leq 30\ mA$ )
	Encoder-Versorgungsspannung	+5 VDC ( $I_L \leq 70\ mA$ )
Potentiometer	Potentiometer P1 (auf der Platine) Potentiometer P2 (auf der Platine)	240°; linear
Motor-Anschlüsse	DC-Motor	+ Motor, - Motor
	EC-Motor	Motorwicklung 1, Motorwicklung 2, Motorwicklung 3
Schnittstelle	USB 2.0 / USB 3.0	full speed
Statusanzeigen	Betrieb	grüne LED
	Fehler	rote LED

ESCON 70/10 (422969)			
<b>Masse</b>	Gewicht	ca. 259 g	
	Abmessungen (L x B x H)	125 x 78.5 x 27 mm	
	Befestigungsbohrungen	für M4-Schrauben	
<b>Umgebungsbedingungen</b>	Temperatur	Betrieb	-30...+45 °C
		Erweiterter Bereich *1)	+45...+82 °C Derating → Abbildung 2-1
		Lagerung	-40...+85 °C
	Höhe *2)	Betrieb	0...10'000 m MSL
	Luftfeuchtigkeit	5...90% (nicht kondensierend)	

\*1) Der Betrieb innerhalb des erweiterten Bereichs (Temperatur und Höhe) ist zulässig. Dies hat jedoch ein Derating (die Reduzierung des Ausgangsstroms  $I_{cont}$ ) im angegebenen Umfang zur Folge.

\*2) Einsatzhöhe in Meter über Meer, Normalnull (Mean Sea Level, MSL)

Tabelle 2-4 Technische Daten

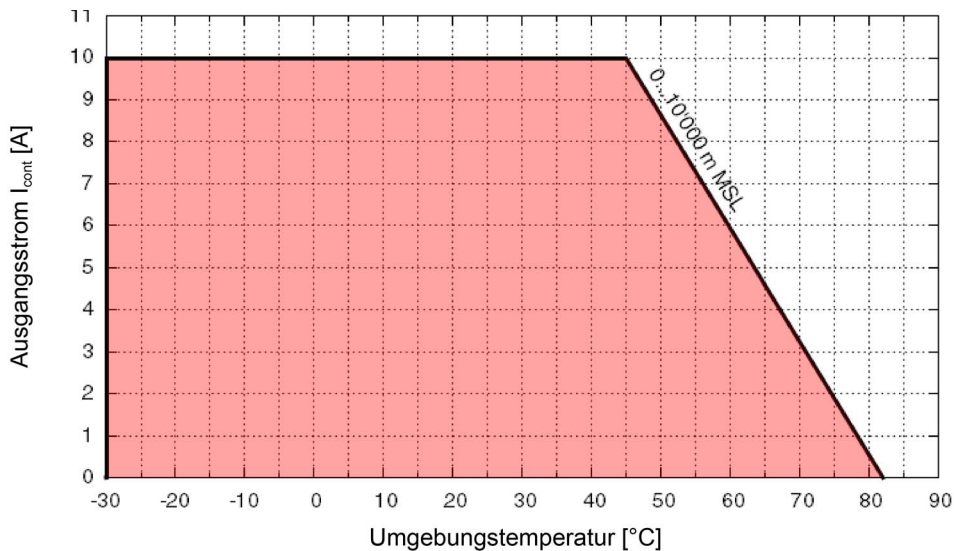


Abbildung 2-1 Derating Ausgangsstrom

Schutzfunktionalität	Abschaltsschwelle	Wiedereinschaltsschwelle
Unterspannung	7.2 V	7.4 V
Überspannung	78 V	75 V
Überstrom	50 A	—
Thermische Überlastung	110 °C	90 °C

Tabelle 2-5 Anwendungsgrenzen



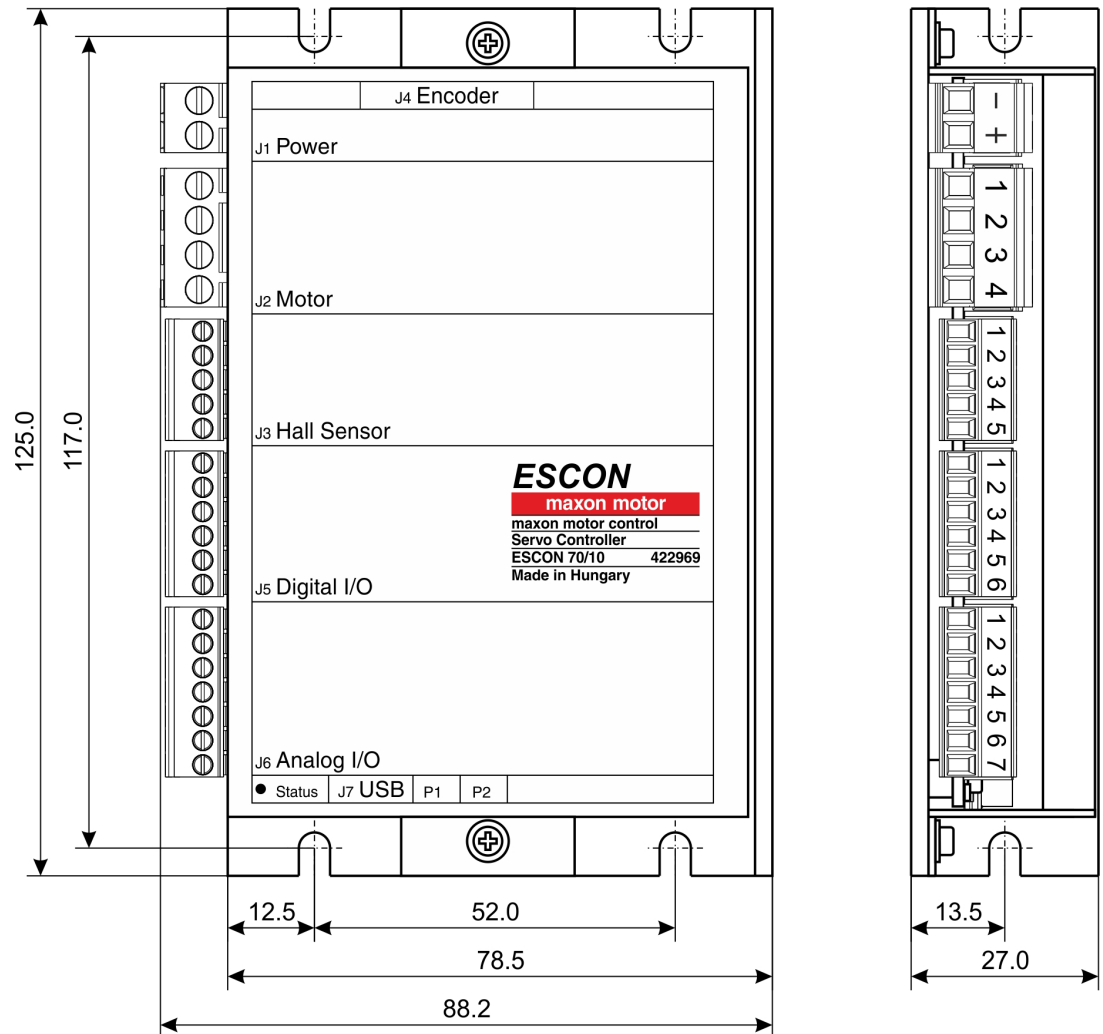


Abbildung 2-2 Massbild [mm]

## 2.2 Normen

Das beschriebene Gerät wurde erfolgreich auf die Einhaltung nachfolgend aufgeführter Normen geprüft. In der Praxis jedoch kann nur das Gesamtsystem (die betriebsbereite Ausrüstung bestehend aus der Gesamtheit der einzelnen Komponenten, wie beispielsweise Motor, Servokontroller, Netzteil, EMV-Filter, Verdrahtung etc.) einem EMV-Test unterzogen werden, um den störungssicheren Betrieb zu gewährleisten.



### Wichtiger Hinweis

Die Übereinstimmung der erwähnten Normen durch das beschriebene Gerät besagt nichts über dessen Übereinstimmung im betriebsbereiten Gesamtsystem aus. Um die Übereinstimmung Ihres Gesamtsystems zu erreichen, müssen Sie dieses als Ganzes, zusammen mit allen beteiligten Komponenten, den entsprechenden EMV-Tests unterziehen.

Elektromagnetische Verträglichkeit		
Fachgrundnormen	IEC/EN 61000-6-2	Störfestigkeit für Industriebereiche
	IEC/EN 61000-6-3	Störaussendung für Wohnbereich, Geschäfts- und Gewerbebereiche sowie Kleinbetriebe
Angewandte Normen	IEC/EN 61000-6-3 IEC/EN 55022 (CISPR22)	Störaussendung von Einrichtungen in der Informationstechnik
	IEC/EN 61000-4-2	Störfestigkeit gegen die Entladung statischer Elektrizität 8 kV/6 kV
	IEC/EN 61000-4-3	Störfestigkeit gegen hochfrequente elektromagnetische Felder >10 V/m
	IEC/EN 61000-4-4	Störfestigkeit gegen schnelle transiente elektrische Störgrößen/Burst ±2 kV
	IEC/EN 61000-4-6	Störfestigkeit gegen leitungsgeführte Störgrößen, induziert durch hochfrequente Felder 10 Vrms
Andere		
Umweltnormen	IEC/EN 60068-2-6	Umgebungseinflüsse – Prüfung Fc: Schwingen (sinusförmig, 10...500 Hz, 20 m/s <sup>2</sup> )
	MIL-STD-810F	Random transport (10...500 Hz up to 2.53 g <sub>rms</sub> )
Sicherheitsnormen	UL File Numbers E11792, E207844; unbestückte Platine	
Zuverlässigkeit	MIL-HDBK-217F	Zuverlässigkeitsprognose von elektronischen Geräten Umfeld: Boden, mild (GB) Umgebungstemperatur: 298 K (25 °C) Bauteilbelastung: in Übereinstimmung mit Stromlaufplan und Nennleistung Mittlere Ausfallzeit (MTBF): 280'383 Stunden

Tabelle 2-6 Normen

### 3 Einstellungen

#### WICHTIGER HINWEIS: VORAUSSETZUNGEN FÜR DIE Erlaubnis zum Beginn der Installation

Die ESCON 70/10 gilt als unvollständige Maschine gemäss EU-Richtlinie 2006/42/EG, Artikel 2, Absatz (g) und ist dazu bestimmt, in andere Maschinen oder in andere unvollständige Maschinen oder Ausrüstungen eingebaut oder mit ihnen zusammengefügt zu werden.



#### WARNUNG

##### Verletzungsgefahr

**Der Betrieb des Geräts, ohne dass das umgebende System den Vorgaben der EU-Richtlinie 2006/42/EG gänzlich entspricht, kann zu schweren Verletzungen führen!**

- Nehmen Sie das Gerät nicht in Betrieb, ohne dass Sie sich versichert haben, dass die andere Maschine die in der EU-Richtlinie geforderten Voraussetzungen erfüllt!
- Nehmen Sie das Gerät nicht in Betrieb solange die andere Maschine nicht alle relevanten Vorschriften in Bezug auf Unfallverhütung und Arbeitsschutz erfüllt!
- Nehmen Sie das Gerät nicht in Betrieb solange nicht alle notwendigen Schnittstellen hergestellt und die in diesem Dokument beschriebenen Anforderungen erfüllt sind!

#### 3.1 Allgemein gültige Regeln



##### Maximal erlaubte Betriebsspannung

- Stellen Sie sicher, dass die Betriebsspannung zwischen 10...70 VDC liegt.
- Eine Betriebsspannung über 76 VDC oder eine falsche Polung zerstören das Gerät.
- Beachten Sie, dass der benötigte Strom vom Lastmoment abhängt. Indes sind die Stromgrenzen des ESCON 70/10 wie folgt; dauernd max. 10 A/kurzzeitig (Beschleunigung) max. 30 A.



##### Eingebaute Motordrosseln

In einem System mit niedriginduktiven Motorwicklungen in Kombination mit grossem Dauerstrom und hoher Nenn-Betriebsspannung ist gegebenenfalls eine zusätzliche externe 3-Phasen-Motordrossel erforderlich (für Details → Kapitel "3.6 Externe Motordrosseln" auf Seite 3-29).



##### Hot-Plugging der USB-Schnittstelle kann zu Beschädigungen an der Hardware führen

Wird die USB-Schnittstelle bei eingeschalteter Stromversorgung angeschlossen (hot-plugging), können die möglicherweise hohen Potentialunterschiede der beiden Netzteile von Steuerung und PC/Notebook zu Beschädigungen an der Hardware führen.

- Vermeiden Sie Potentialunterschiede zwischen der Stromversorgung von Steuerung und PC/Notebook oder, wenn möglich, gleichen Sie diese aus.
- Stecken Sie zuerst den USB-Stecker ein, schalten Sie erst danach die Stromversorgung der Steuerung ein.

## 3.2 Auslegung der Stromversorgung

Im Prinzip kann jede Stromversorgung benutzt werden, solange diese nachfolgende Minimalanforderungen erfüllt.

Anforderungen an die Stromversorgung	
Ausgangsspannung	+V <sub>CC</sub> 10...70 VDC
Absolute Ausgangsspannung	min. 8 VDC; max. 76 VDC
Ausgangsstrom	Lastabhängig <ul style="list-style-type: none"> <li>• dauernd max. 10 A</li> <li>• kurzzeitig (Beschleunigung, &lt;20 s) max. 30 A</li> </ul>

- 1) Benutzen Sie nachfolgende Formel um die benötigte Spannung unter Last zu errechnen.
- 2) Wählen Sie die Stromversorgung gemäss der errechneten Spannung. Beachten Sie dabei:
  - a) Die Stromversorgung muss in der Lage sein, die während dem Abbremsen der Last gewonnene kinetische Energie zu speichern (beispielsweise in einem Kondensator).
  - b) Wenn Sie ein stabilisiertes Netzteil verwenden muss der Überstromschutz für den Arbeitsbereich deaktiviert sein.



### Hinweis

Die Formel berücksichtigt bereits Folgendes:

- Max. PWM Aussteuerbereich von 95%
- Max. Spannungsabfall des Kontrollers von 1 V @ 10 A

### BEKANNTE GRÖSSEN:

- Lastmoment M [mNm]
- Lastdrehzahl n [min<sup>-1</sup>]
- Nennspannung Motor U<sub>N</sub> [Volt]
- Leerlaufdrehzahl Motor bei U<sub>N</sub>, n<sub>0</sub> [min<sup>-1</sup>]
- Kennliniensteigung Motor Δn/ΔM [min<sup>-1</sup> mNm<sup>-1</sup>]

### GESUCHTE GRÖSSE:

- Nenn-Betriebsspannung +V<sub>CC</sub> [Volt]

### LÖSUNG:

$$V_{CC} \geq \left[ \frac{U_N}{n_0} \cdot \left( n + \frac{\Delta n}{\Delta M} \cdot M \right) \cdot \frac{1}{0.95} \right] + 1 [V]$$

### 3.3 Anschlüsse

Die tatsächlichen Anschlüsse hängen von der Gesamtkonfiguration Ihres Antriebssystems und dem verwendeten Motortyp ab.

Folgen Sie der Beschreibung in der vorgegeben Reihenfolge und benutzen Sie das Anschlussschema, das am besten auf die von Ihnen eingesetzten Komponenten zutrifft. Die entsprechenden Schemata finden Sie in →Kapitel "4 Verdrahtung" auf Seite 4-31.

#### 3.3.1 Stromversorgung (J1)

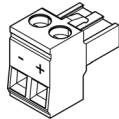


Abbildung 3-3 Stromversorgung Stecker J1

J1 Pin	Signal	Beschreibung
-	Power_GND	Masse Betriebsspannung
+	+V <sub>CC</sub>	Nenn-Betriebsspannung (+10...+70 VDC)

Tabelle 3-7 Stromversorgung Stecker J1 – Anschlussbelegung

Spezifikation / Zubehör	
Typ	Steckbare LP-Schraubklemme, 2-polig, Raster 5.0 mm
Geeignete Kabel	0.2...2.5 mm <sup>2</sup> mehradrig, AWG 24-12 0.2...2.5 mm <sup>2</sup> eindrätig, AWG 24-12

Tabelle 3-8 Stromversorgung Stecker J1 – Spezifikation & Zubehör

### 3.3.2 Motor (J2)

Der Servokontroller kann bürstenbehaftete DC-Motoren oder bürstenlose EC-Motoren antreiben.

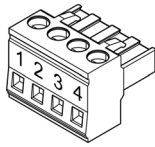


Abbildung 3-4 Motor Stecker J2

J2 Pin	Signal	Beschreibung
1	Motor (+M)	DC-Motor: Motor +
2	Motor (-M)	DC-Motor: Motor -
3	nicht belegt	-
4	Motor Abschirmung	Kabelabschirmung

Tabelle 3-9 Motor Stecker J2 – Anschlussbelegung für maxon DC motor (bürstenbehaftet)

J2 Pin	Signal	Beschreibung
1	Motorwicklung 1	EC-Motor: Wicklung 1
2	Motorwicklung 2	EC-Motor: Wicklung 2
3	Motorwicklung 3	EC-Motor: Wicklung 3
4	Motor Abschirmung	Kabelabschirmung

Tabelle 3-10 Motor Stecker J2 – Anschlussbelegung für maxon EC motor (bürstenlos)

Spezifikation / Zubehör	
Typ	Steckbare LP-Schraubklemme, 4-polig, Raster 5.0 mm
Geeignete Kabel	0.2...2.5 mm <sup>2</sup> mehradrig, AWG 24-12 0.2...2.5 mm <sup>2</sup> eindrätig, AWG 24-12

Tabelle 3-11 Motor Stecker J2 – Spezifikation & Zubehör

### 3.3.3 Hall-Sensor (J3)

Geeignete integrierte Hall-Sensoren-Schaltungen nutzen «Schmitt-Trigger» mit Open-Collector-Ausgang (Kollektor-Ausgang unbeschaltet).

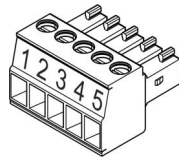


Abbildung 3-5 Hall-Sensor Stecker J3

J3 Pin	Signal	Beschreibung
1	Hall-Sensor 1	Hall-Sensor 1 Eingang
2	Hall-Sensor 2	Hall-Sensor 2 Eingang
3	Hall-Sensor 3	Hall-Sensor 3 Eingang
4	+5 VDC	Hall-Sensor-Versorgungsspannung (+5 VDC; $I_L \leq 30$ mA)
5	GND	Masse

Tabelle 3-12 Hall-Sensor Stecker J3 – Anschlussbelegung

Spezifikation / Zubehör	
Typ	Steckbare LP-Schraubklemme, 5-polig, Raster 3.5 mm
Geeignete Kabel	0.14...1.5 mm <sup>2</sup> mehradrig, AWG 28-14 0.14...1.5 mm <sup>2</sup> eindrätig, AWG 28-14

Tabelle 3-13 Hall-Sensor Stecker J3 – Spezifikation & Zubehör

Hall-Sensor-Versorgungsspannung	+5 VDC
Max. Hall-Sensor Versorgungsstrom	30 mA
Eingangsspannung	0...24 VDC
Max. Eingangsspannung	+24 VDC
Logik 0	typischerweise <1.0 V
Logik 1	typischerweise >2.4 V
Interner Pullup-Widerstand	2.7 k $\Omega$ (bezogen auf +5.45 V – 0.6 V)

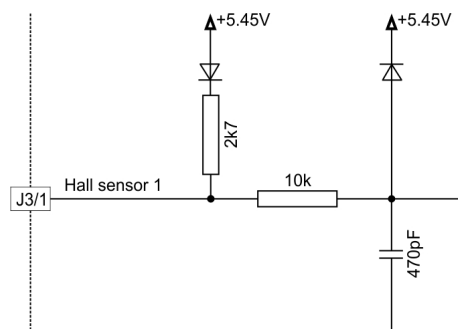


Abbildung 3-6 Hall-Sensor 1 Eingangsbeschaltung (sinngemäss auch für Hall-Sensoren 2 & 3)

### 3.3.4 Encoder (J4)

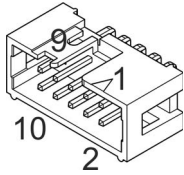


Abbildung 3-7 Encoder Anschlussbuchse J4

J4 Pin	Signal	Beschreibung
1	nicht belegt	–
2	+5 VDC	Encoder-Versorgungsspannung (+5 VDC; ≤70 mA)
3	GND	Masse
4	nicht belegt	–
5	Kanal A\	Kanal A Komplementärsignal
6	Kanal A	Kanal A
7	Kanal B\	Kanal B Komplementärsignal
8	Kanal B	Kanal B
9	nicht belegt	–
10	nicht belegt	–

Tabelle 3-14 Encoder Anschlussbuchse J4A – Anschlussbelegung

Zubehör		
Geeignete Zugentlastung	Bügel	Für Anschlussbuchsen mit Zugentlastung: 1 Haltebügel, Höhe 13.5 mm, 3M (3505-8110)
		Für Anschlussbuchsen ohne Zugentlastung: 1 Haltebügel, Höhe 7.9 mm, 3M (3505-8010)
	Riegel	Für Anschlussbuchsen mit Zugentlastung: 2 Stück, 3M (3505-33B)

Tabelle 3-15 Encoder Anschlussbuchse J4 – Zubehör



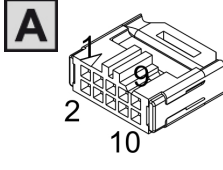
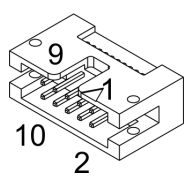
Encoder Cable (275934)			
<b>A</b>		<b>B</b>	
Kabelquerschnitt	10 x AWG28, Rundmantel, verdrehtes Flachbandkabel, Raster 1.27 mm		
Länge	3.20 m		
Seite A	DIN 41651 Buchse, Raster 2.54 mm, 10 Pole, mit Zugentlastung		
Seite B	DIN 41651 Stecker, Raster 2.54 mm, 10 Pole, mit Zugentlastung		

Tabelle 3-16 Encoder Cable



### Empfohlene Methode

- Differenzsignale sind gut gegen elektrische Störfelder geschützt. Deshalb **empfehlen wir den Anschluss mittels differenziellem Eingangssignal**. Gleichwohl unterstützt der Controller beide Möglichkeiten – differenziell und single-ended (unsymmetrisch).
- Der Controller erfordert keinen Indeximpuls (Ch I, Ch II).
- Für optimale Leistung **empfehlen wir Ihnen dringend Encoder mit Leitungstreiber (Line Driver)**. Andernfalls können flache Schaltflanken zu Drehzahl-Einschränkungen führen.

Differenziell	
Min. differenzielle Eingangsspannung	±200 mV
Max. Eingangsspannung	+12 VDC / -12 VDC
Leitungsempfänger (Line Receiver, intern)	EIA RS422 Standard
Max. Eingangsfrequenz	1 MHz

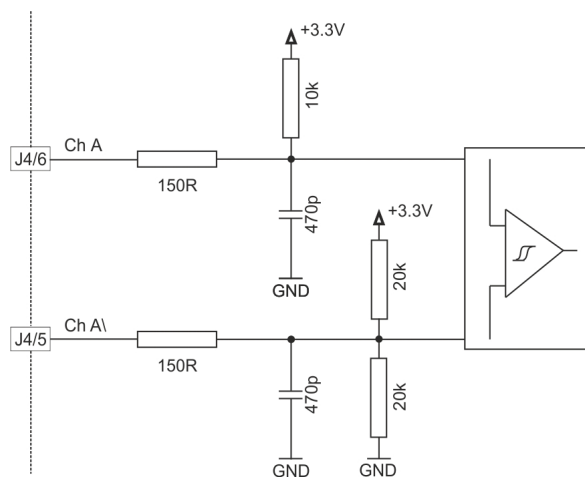


Abbildung 3-8 Encoder Eingangsbeschaltung Ch A "Differenziell" (sinngemäss auch für Ch B)

Single-ended	
Eingangsspannung	0...5 VDC
Max. Eingangsspannung	+12 VDC / -12 VDC
Logik 0	<1.0 V
Logik 1	>2.4 V
Eingangsstrom Hoch	$I_{IH}$ = typischerweise +420 $\mu$ A @ 5 V
Eingangsstrom Tief	$I_{IL}$ = typischerweise -170 $\mu$ A @ 0 V
Max. Eingangsfrequenz	100 kHz

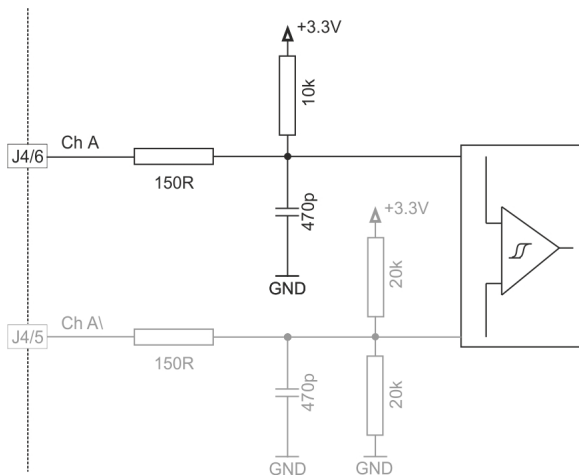


Abbildung 3-9 Encoder Eingangsbeschaltung Ch A "Single-ended" (sinngemäss auch für Ch B)

3.3.5 Digital I/Os (J5)

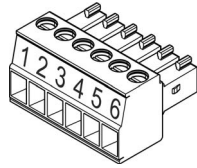


Abbildung 3-10 Digital I/Os Stecker J5

J5 Pin	Signal	Beschreibung
1	DigIN1	Digitaler Eingang 1
2	DigIN2	Digitaler Eingang 2
3	DigIN/DigOUT3	Digitaler Eingang/Ausgang 3
4	DigIN/DigOUT4	Digitaler Eingang/Ausgang 4
5	GND	Masse
6	+5 VDC	Hilfs-Ausgangsspannung (+5 VDC; ≤10 mA)

Tabelle 3-17 Digital I/Os Stecker J5 – Anschlussbelegung & Verdrahtung

Spezifikation / Zubehör	
Typ	Steckbare LP-Schraubklemme, 6-polig, Raster 3.5 mm
Geeignete Kabel	0.14...1.5 mm <sup>2</sup> mehradrig, AWG 28-14 0.14...1.5 mm <sup>2</sup> eindrätig, AWG 28-14

Tabelle 3-18 Digital I/Os Stecker J5 – Spezifikation & Zubehör

### 3.3.5.1 Digitaler Eingang 1

Eingangsspannung	0...36 VDC
Max. Eingangsspannung	+36 VDC / -36 VDC
Logik 0	typischerweise <1.0 V
Logik 1	typischerweise >2.4 V
Eingangswiderstand	typischerweise 47 kΩ (<3.3 V) typischerweise 38.5 kΩ (@ 5 V) typischerweise 25.5 kΩ (@ 24 V)
Eingangsstrom bei Logik 1	typischerweise 130 µA @ +5 VDC
Schaltverzögerung	<8 ms

PWM Frequenzbereich	10 Hz...5 kHz
PWM Aussteuerbereich (Auflösung)	10...90% (0.1%)
RC Servo Periodendauer	3...30 ms
RC Servo Pulslänge	1...2 ms

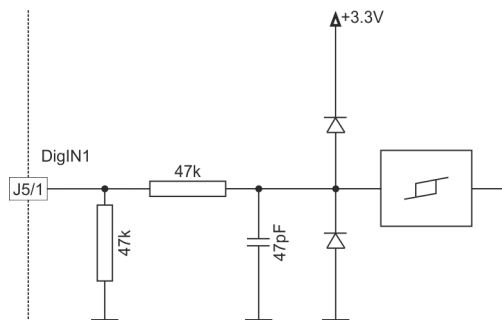


Abbildung 3-11 DigIN1 Schaltung

### 3.3.5.2 Digitaler Eingang 2

Eingangsspannung	0...36 VDC
Max. Eingangsspannung	+36 VDC / -36 VDC
Logik 0	typischerweise <1.0 V
Logik 1	typischerweise >2.4 V
Eingangswiderstand	typischerweise 47 kΩ (<3.3 V) typischerweise 38.5 kΩ (@ 5 V) typischerweise 25.5 kΩ (@ 24 V)
Eingangsstrom bei Logik 1	typischerweise 130 µA @ +5 VDC
Schaltverzögerung	<8 ms

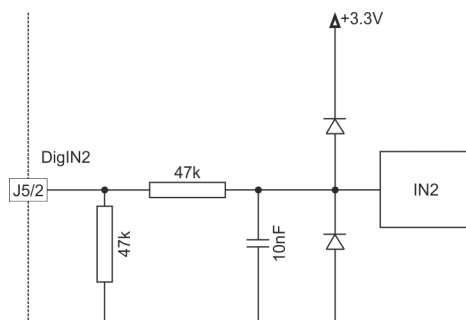


Abbildung 3-12 DigIN2 Schaltung

### 3.3.5.3 Digitale Eingänge/Ausgänge 3 und 4

DigIN	
Eingangsspannung	0...36 VDC
Max. Eingangsspannung	+36 VDC
Logik 0	typischerweise <1.0 V
Logik 1	typischerweise >2.4 V
Eingangswiderstand	typischerweise 47 k $\Omega$ (<3.3 V) typischerweise 38.5 k $\Omega$ (@ 5 V) typischerweise 25.5 k $\Omega$ (@ 24 V)
Eingangsstrom bei Logik 1	typischerweise 130 $\mu$ A @ +5 VDC
Schaltverzögerung	<8 ms

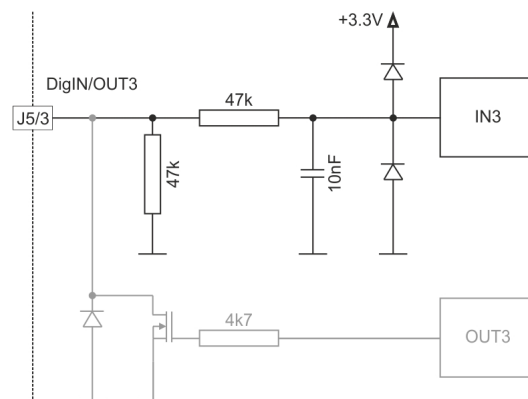


Abbildung 3-13 DigIN3 Schaltung (sinngemäss auch für DigIN4)

DigOUT	
Max. Eingangsspannung	+36 VDC
Max. Laststrom	500 mA
Max. Spannungsabfall	0.5 V @ 500 mA
Max. Lastinduktivität	100 mH @ 24 VDC; 500 mA

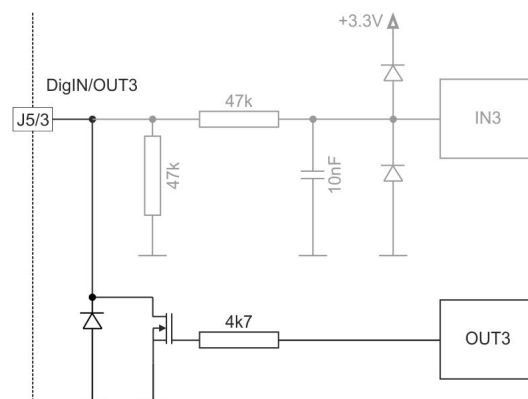


Abbildung 3-14 DigOUT3 Schaltung (sinngemäss auch für DigOUT4)

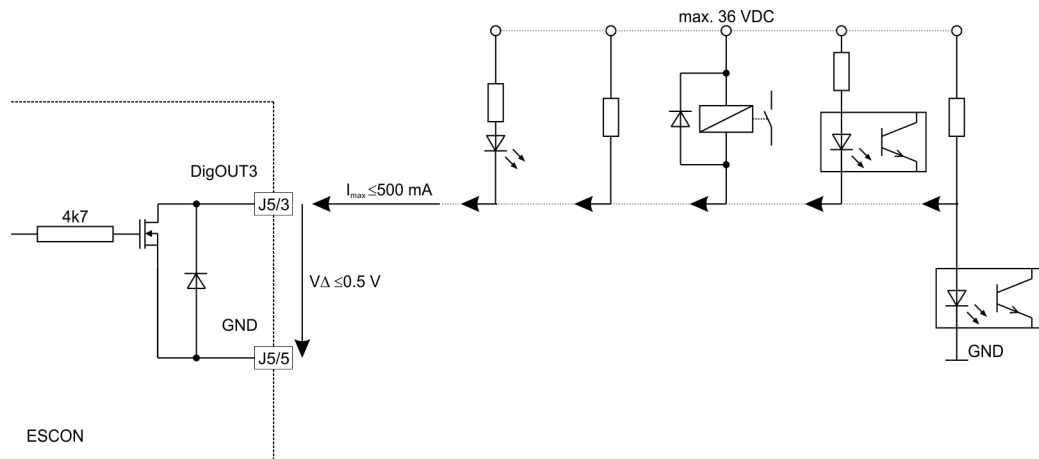


Abbildung 3-15 DigOUT3 Schaltungsbeispiele (sinngemäss auch für DigOUT4)

3.3.6 Analog I/Os (J6)

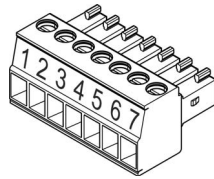


Abbildung 3-16 Analog I/Os Stecker J6

J6 Pin	Signal	Beschreibung
1	AnIN1+	Analoger Eingang 1, Positivsignal
2	AnIN1-	Analoger Eingang 1, Negativsignal
3	AnIN2+	Analoger Eingang 2, Positivsignal
4	AnIN2-	Analoger Eingang 2, Negativsignal
5	AnOUT1	Analoger Ausgang 1
6	AnOUT2	Analoger Ausgang 2
7	GND	Masse

Tabelle 3-19 Analog I/Os Stecker J6 – Anschlussbelegung & Verdrahtung

Spezifikation / Zubehör	
Typ	Steckbare LP-Schraubklemme, 7-polig, Raster 3.5 mm
Geeignete Kabel	0.14...1.5 mm <sup>2</sup> mehradrig, AWG 28-14 0.14...1.5 mm <sup>2</sup> eindrätig, AWG 28-14

Tabelle 3-20 Analog I/Os Stecker J6 – Spezifikation & Zubehör

### 3.3.6.1 Analoge Eingänge 1 und 2

Eingangsspannung	-10...+10 VDC (differenziell)
Max. Eingangsspannung	+24 VDC / -24 VDC
Gleichtaktspannung	-5...+10 VDC (bezogen auf GND)
Eingangswiderstand	80 kΩ (differenziell) 65 kΩ (bezogen auf GND)
A/D-Wandler	12-bit
Auflösung	5.64 mV
Bandbreite	10 kHz

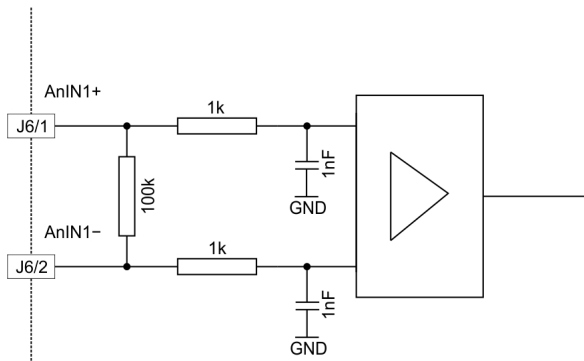


Abbildung 3-17 AnIN1 Schaltung (sinngemäss auch für AnIN2)

### 3.3.6.2 Analoge Ausgänge 1 und 2

Ausgangsspannung	-4...+4 VDC
D/A-Wandler	12-bit
Auflösung	2.42 mV
Wiederholrate	AnOUT1: 26.8 kHz AnOUT2: 5.4 kHz
Analoge Bandbreite des Ausgangsverstärkers	50 kHz
Max. kapazitive Belastung	300 nF <b>Hinweis:</b> Die Flankensteilheit wird proportional zur kapazitiven Last begrenzt (z. B. 5 V/ms @ 300 nF).
Max. Ausgangsstrom	1 mA

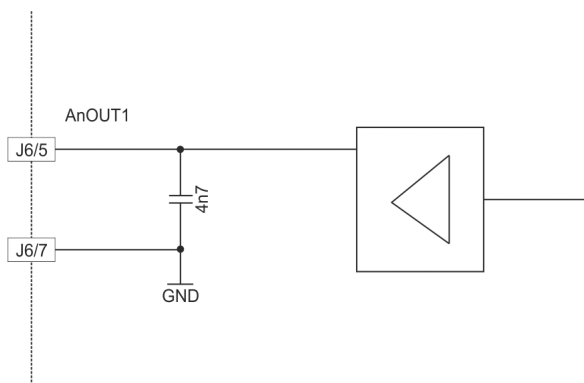


Abbildung 3-18 AnOUT1 Schaltung (sinngemäss auch für AnOUT2)



### 3.3.7 USB (J7)



**Hot-Plugging der USB-Schnittstelle kann zu Beschädigungen an der Hardware führen**

Wird die USB-Schnittstelle bei eingeschalteter Stromversorgung angeschlossen (hot-plugging), können die möglicherweise hohen Potentialunterschiede der beiden Netzteile von Steuerung und PC/Notebook zu Beschädigungen an der Hardware führen.

- Vermeiden Sie Potentialunterschiede zwischen der Stromversorgung von Steuerung und PC/Notebook oder, wenn möglich, gleichen Sie diese aus.
- Stecken Sie zuerst den USB-Stecker ein, schalten Sie erst danach die Stromversorgung der Steuerung ein.

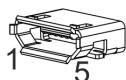


Abbildung 3-19 USB Anschlussbuchse J7



**Hinweis**

Spalte "Seite B" (→Tabelle 3-21) bezieht sich auf die USB-Schnittstelle Ihres PC.

J7 & Seite A Pin	Seite B Pin	Signal	Beschreibung
1	1	$V_{BUS}$	USB BUS Versorgungsspannung +5 VDC
2	2	D-	USB Data- (verdrillt mit Data+)
3	3	D+	USB Data+ (verdrillt mit Data-)
4	–	ID	nicht belegt
5	4	GND	USB Masse

Tabelle 3-21 USB Anschlussbuchse J7 – Anschlussbelegung & Verdrahtung

USB Type A - micro B Cable (403968)	
<div style="display: flex; align-items: center; justify-content: center;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px; margin-right: 5px;"><b>A</b></div> </div>	<div style="display: flex; align-items: center; justify-content: center;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px; margin-left: 5px; margin-left: 10px;"><b>B</b></div> </div>
Kabelquerschnitt	Gemäss USB 2.0 / USB 3.0-Spezifikationen
Länge	1.5 m
Seite A	USB Type "micro B", männlich
Seite B	USB Type "A", männlich

Tabelle 3-22 USB Type A - micro B Cable

USB Standard	USB 2.0 / USB 3.0 (full speed)
Max. Bus-Betriebsspannung	+5.25 VDC
Typischer Eingangsstrom	60 mA
Max. DC Data-Eingangsspannung	-0.5...+3.8 VDC

## 3.4 Potentiometer

### POTENTIOMETER P1 & P2

Einstellbereich	240°
Typ	Linear

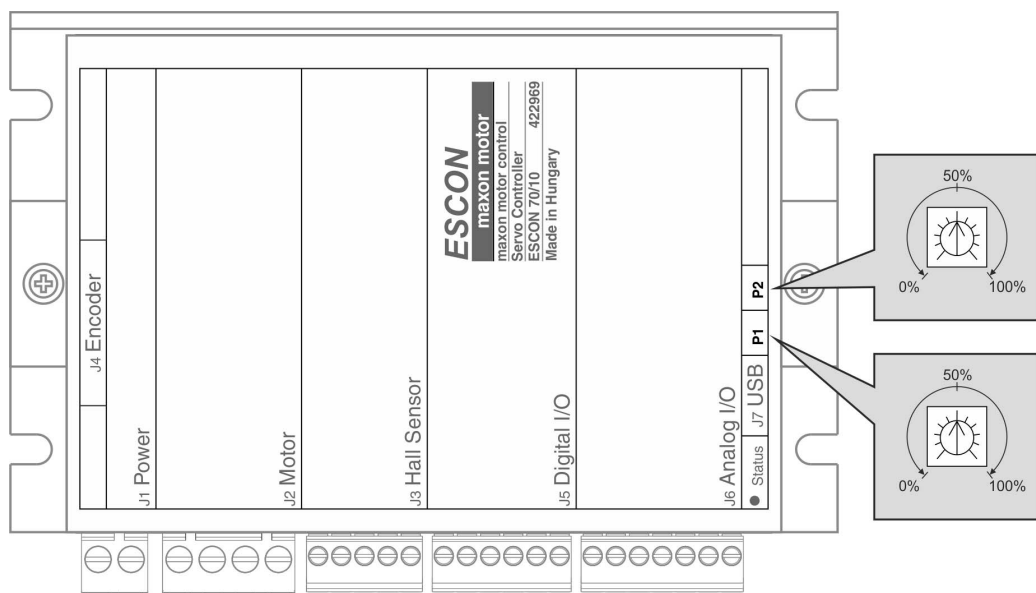


Abbildung 3-20 Potentiometer – Einbauort & Einstellbereich

### 3.5 Statusanzeigen

Leuchtdioden (LEDs) zeigen den momentanen Betriebszustand (grün) sowie mögliche Fehler (rot) an.

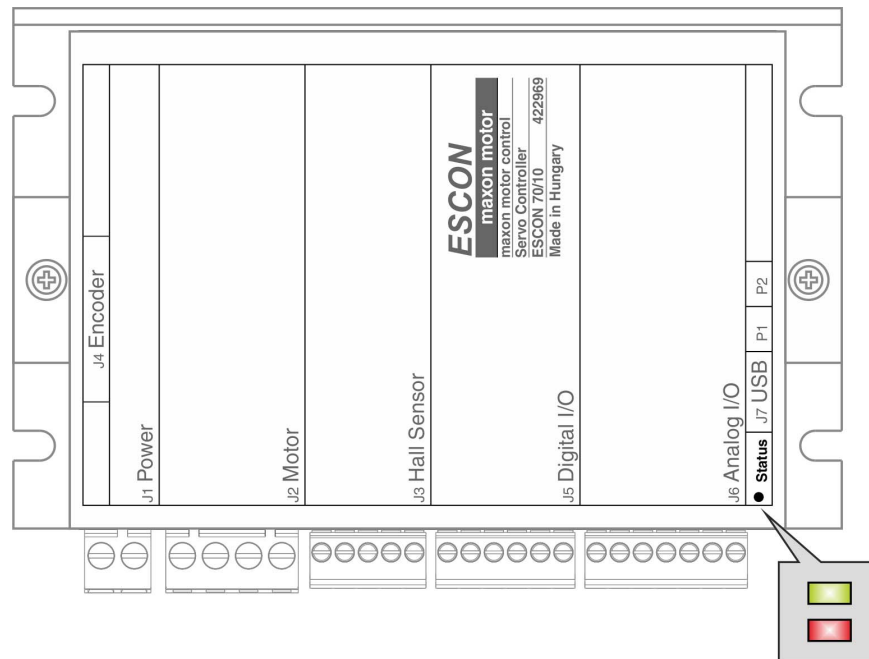


Abbildung 3-21 LEDs – Einbauort

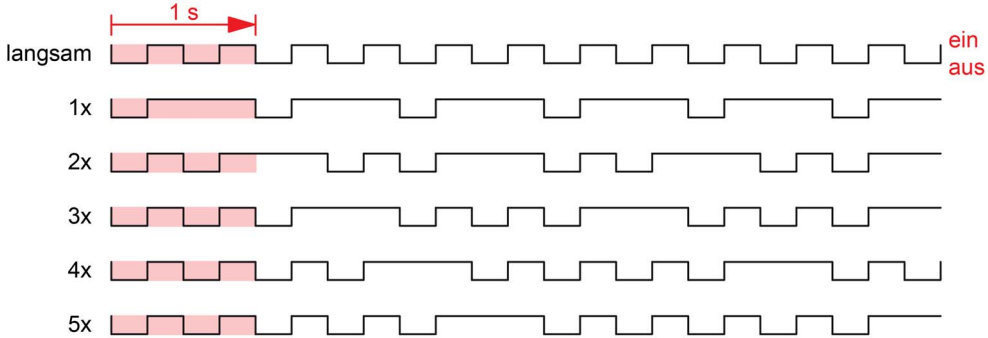
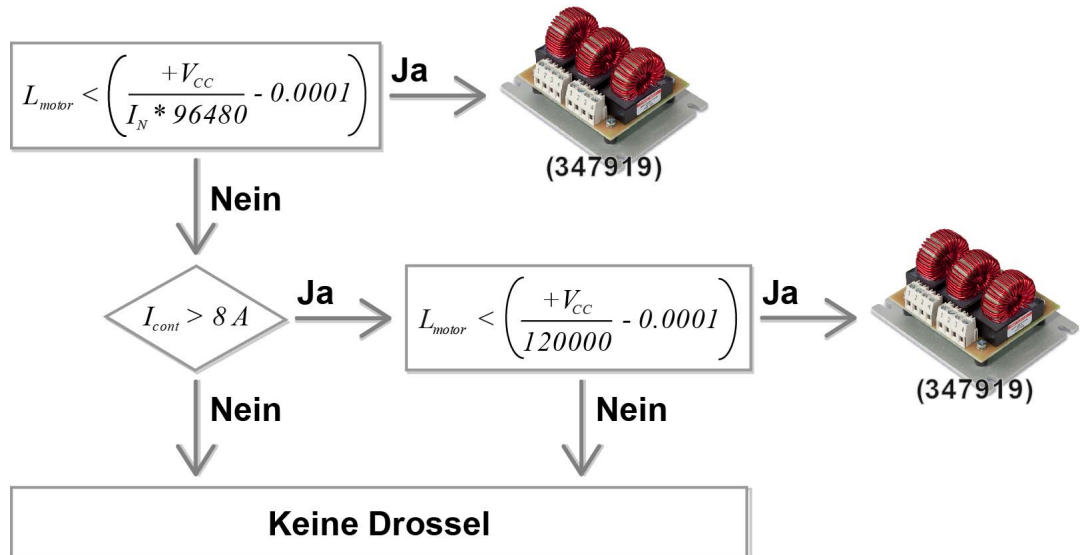
LED		Status / Fehler	
Grün	Rot		
aus	aus	INIT	
langsam	aus	SPERREN	
ein	aus	FREIGABE	
2x	aus	ANHALTEN; STILLSTAND	
aus	1x	FEHLER	<ul style="list-style-type: none"> <li>Fehler +Vcc Überspannung</li> <li>Fehler +Vcc Unterspannung</li> <li>Fehler +5 VDC Unterspannung</li> </ul>
aus	2x	FEHLER	<ul style="list-style-type: none"> <li>Fehler thermische Überlastung</li> <li>Fehler Überstrom</li> <li>Fehler Überlastschutz Leistungsstufe</li> <li>Interner Hardware-Fehler</li> </ul>
aus	3x	FEHLER	<ul style="list-style-type: none"> <li>Fehler Encoder Kabelbruch</li> <li>Fehler Encoder Polarität</li> <li>Fehler DC-Tacho Kabelbruch</li> <li>Fehler DC-Tacho Polarität</li> </ul>
aus	4x	FEHLER	<ul style="list-style-type: none"> <li>Fehler PWM-Sollwert ausserhalb Bereich</li> </ul>
aus	5x	FEHLER	<ul style="list-style-type: none"> <li>Fehler Hall-Sensor Schaltlogik</li> <li>Fehler Hall-Sensor Schaltsequenz</li> <li>Fehler Hall-Sensor Frequenz zu hoch</li> </ul>
aus	ein	FEHLER	<ul style="list-style-type: none"> <li>Fehler Auto Tuning Identifikation</li> <li>Interner Software-Fehler</li> </ul>
			

Tabelle 3-23 LEDs – Interpretation der Statusanzeige

### 3.6 Externe Motordrosseln

Der ESCON 70/10 verfügt über eingebaute Motordrosseln, welche für die meisten Motoren und Anwendungen geeignet sind. Gleichwohl kann eine hohe Nenn-Betriebsspannung  $+V_{cc}$  in Kombination mit grossem Ausgangs-Dauerstrom und einem Motor mit sehr geringer Induktivität zu unerwünscht hoher Stromwelligkeit führen. Dies verursacht eine unnötige Erwärmung des Motors sowie instabiles Regelverhalten. In diesem Fall wird der Einsatz einer externen-3-Phasen-Motordrossel notwendig.

Benutzen Sie nachfolgende Formel um zu bestimmen, ob eine zusätzliche Motordrossel erforderlich ist:



$L_{motor}[H]$  Anschlussinduktivität des Motors (→Zeile 11 im maxon Katalog)

$V_{cc}[V]$  Betriebsspannung  $+V_{cc}$

$I_N[A]$  Nennstrom des Motors (→Zeile 6 im maxon Katalog)

$I_{cont}[A]$  Dauerstrom des Systems

Spezifikation / Zubehör	
Typ	Drosselmodul (347919)
	Leistungsdaten    3 x 0.1 mH, je 10.0 A Nominal DC-Strom
	Abmessungen        90 x 70 x 49.7 mm (L x B x H)
	Anschluss            LP-Schraubklemmen

Tabelle 3-24 Externe Motordrosseln – Spezifikation & Zubehör

**••absichtliche Leerseite••**

## 4 Verdrahtung

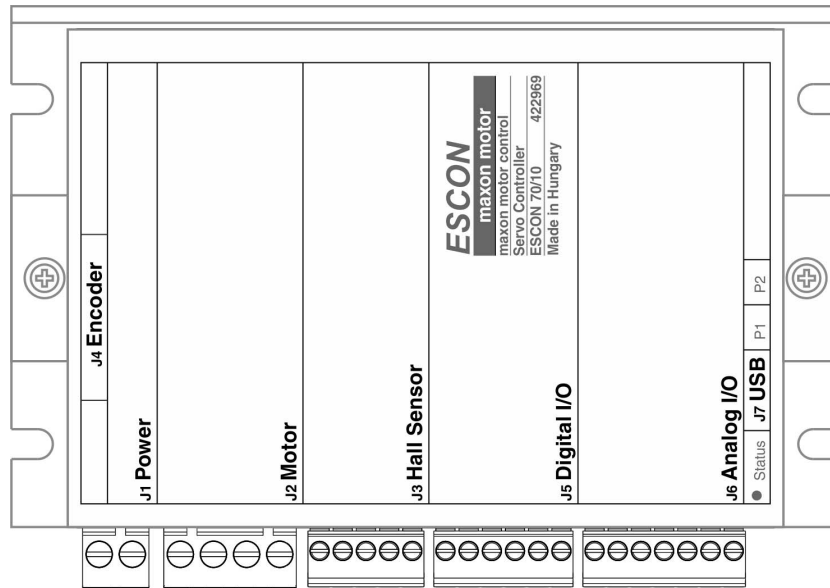



Abbildung 4-22 Schnittstellen – Bezeichnungen und Einbauort



### Hinweis

In den nachfolgenden Diagrammen finden Sie diese Bezeichnungen und Zeichen:

- «Analog I/O» steht für Analoge Eingänge/Ausgänge
- «DC Tacho» steht für DC-Tacho
- «Digital I/O» steht für Digitale Eingänge/Ausgänge
- «Power Supply» steht für Stromversorgung
-  Erdung (optional)

## 4.1 DC-Motoren

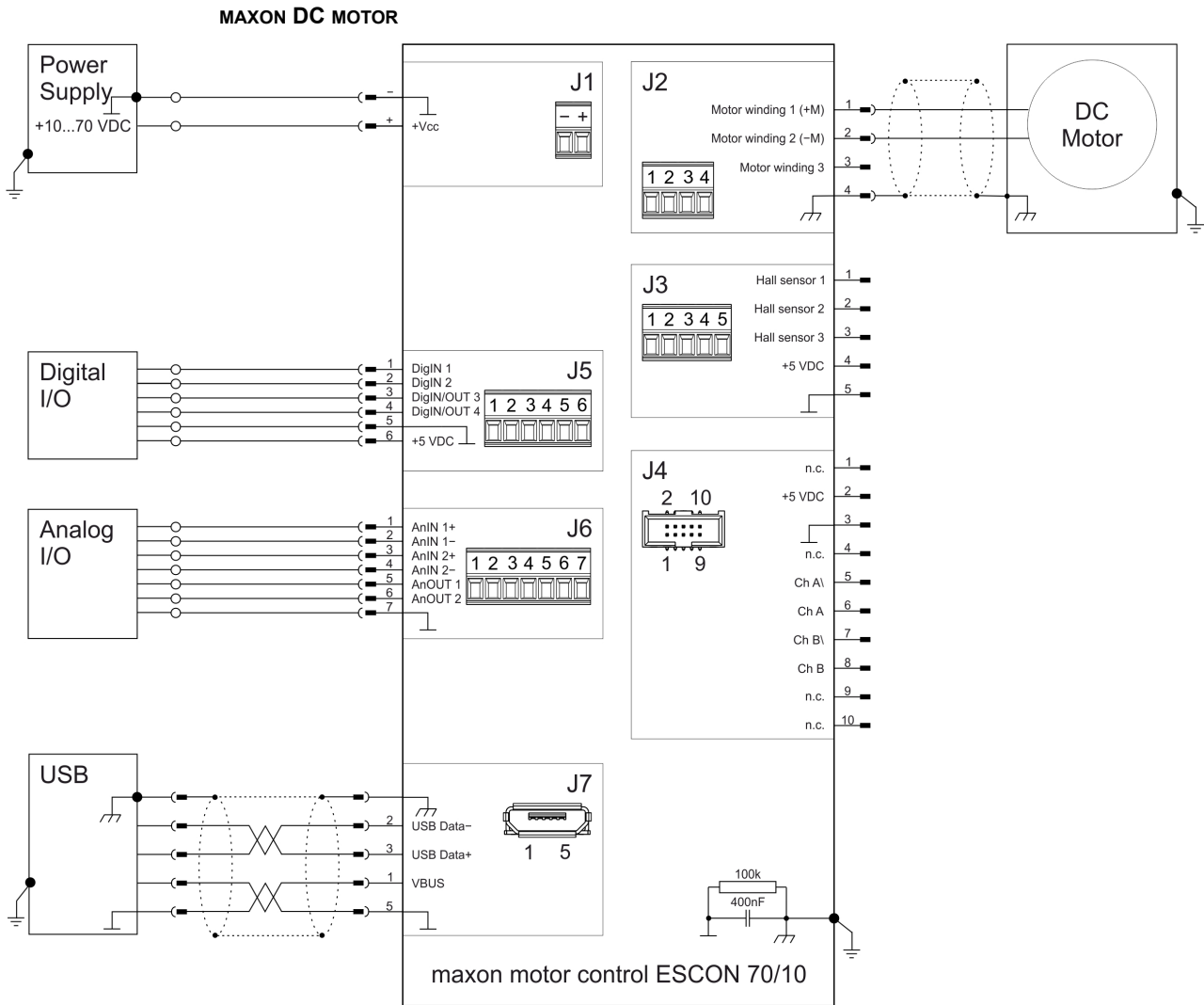


Abbildung 4-23 maxon DC motor (J2)



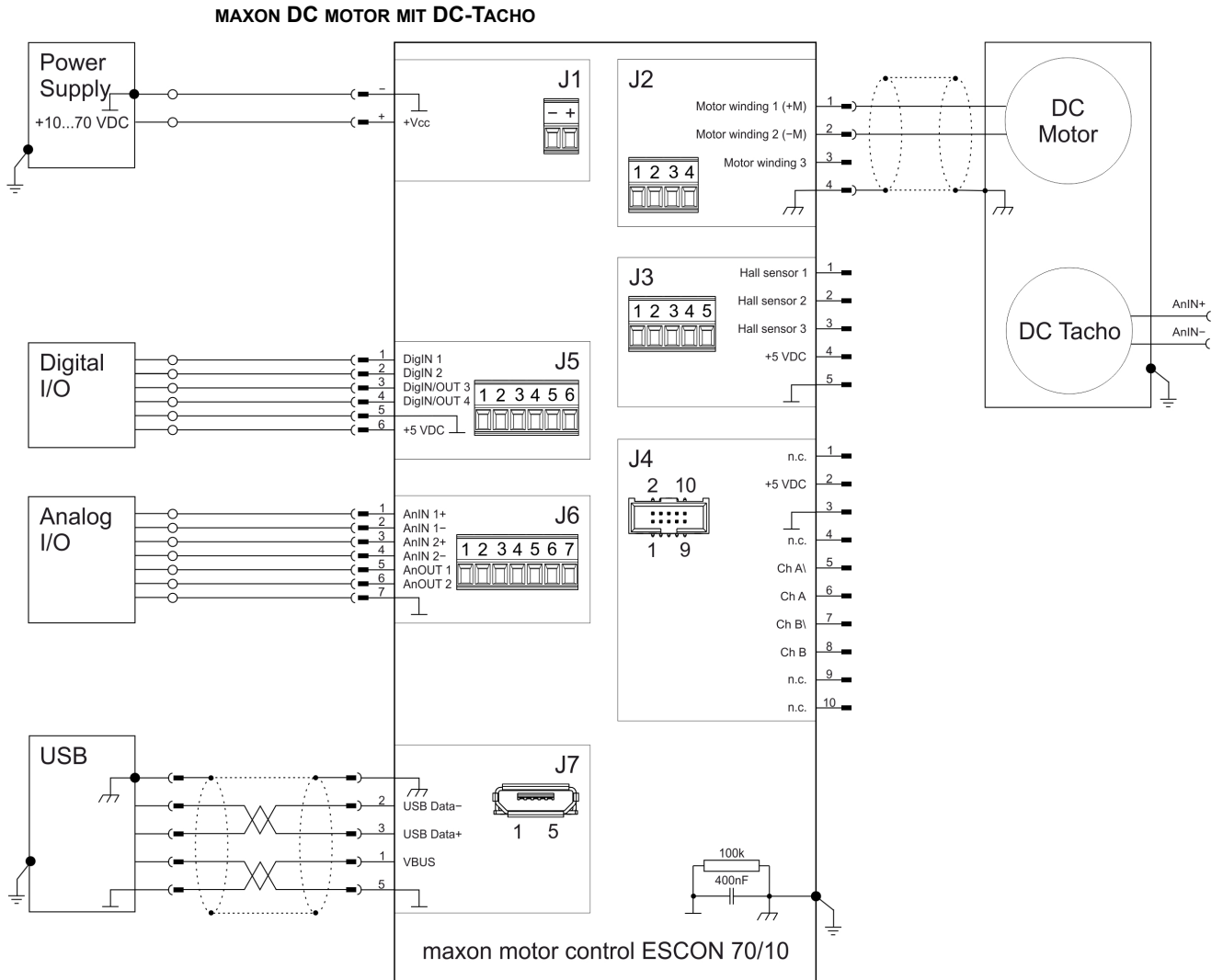


Abbildung 4-24 maxon DC motor mit DC-Tacho (J2)

## MAXON DC MOTOR MIT ENCODER

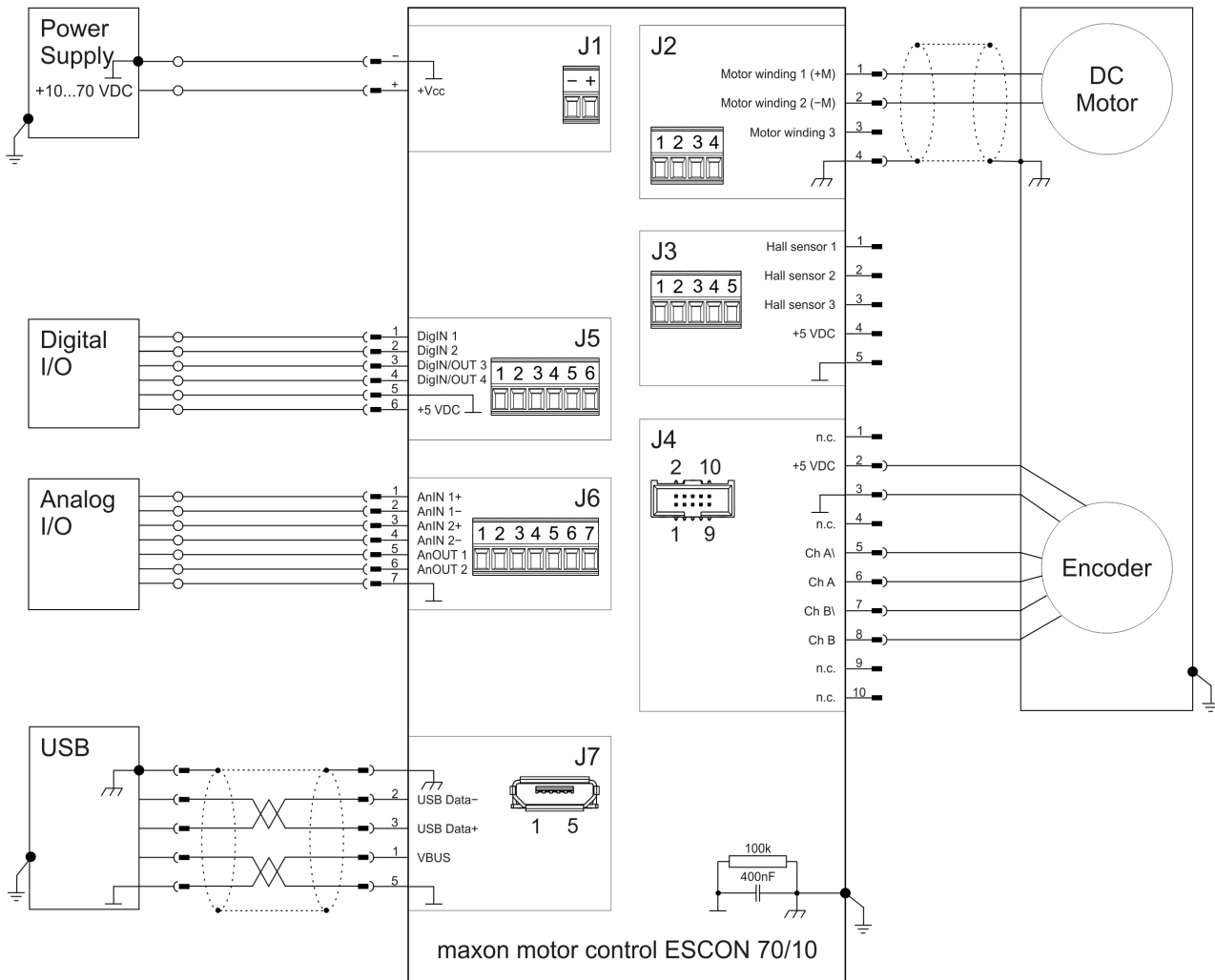


Abbildung 4-25 maxon DC motor mit Encoder (J2 / J4)

## 4.2 EC-Motoren

### MAXON EC MOTOR MIT HALL-SENSOREN

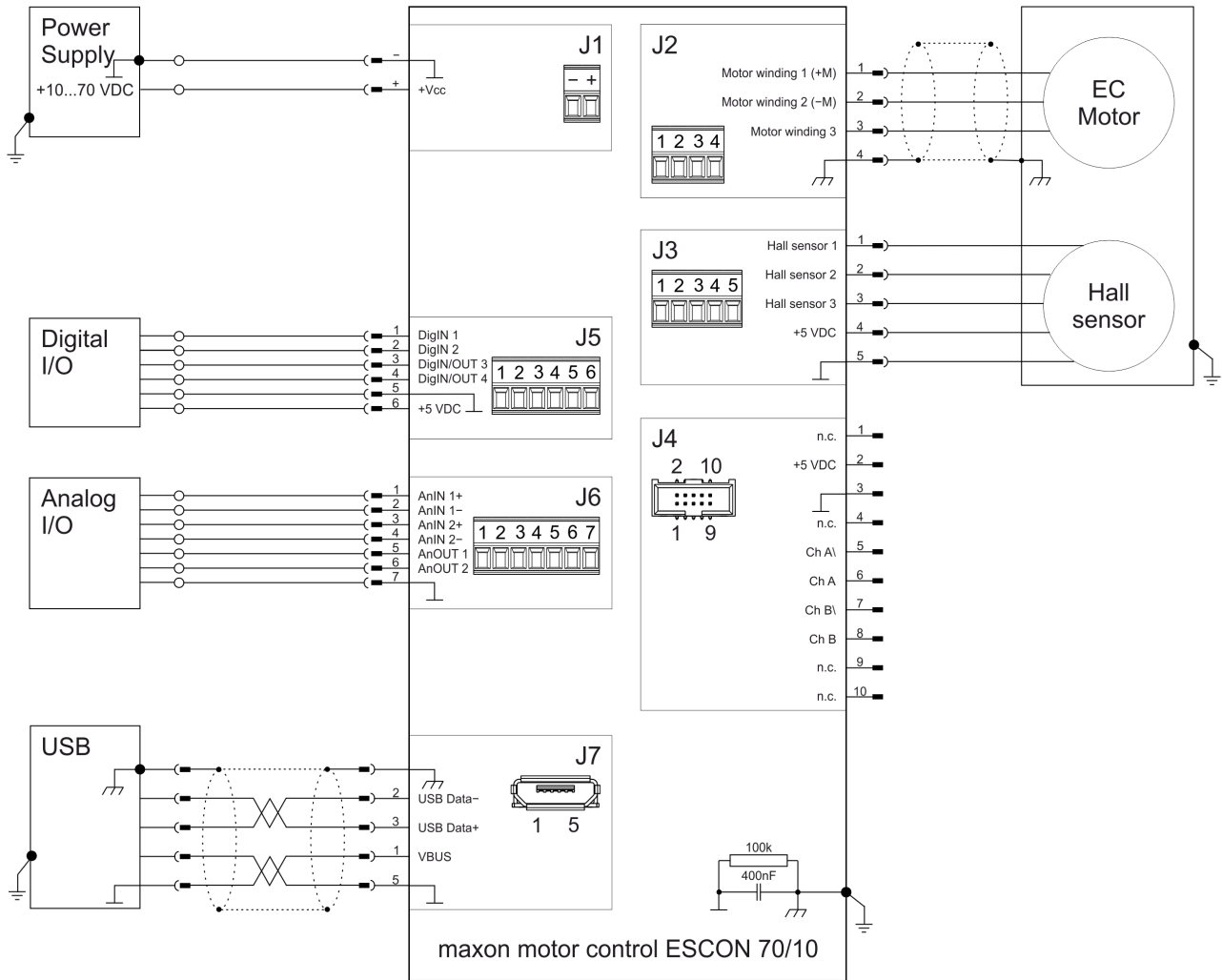


Abbildung 4-26 maxon EC motor mit Hall-Sensoren (J2 / J3)

## MAXON EC MOTOR MIT HALL-SENSOREN & ENCODER

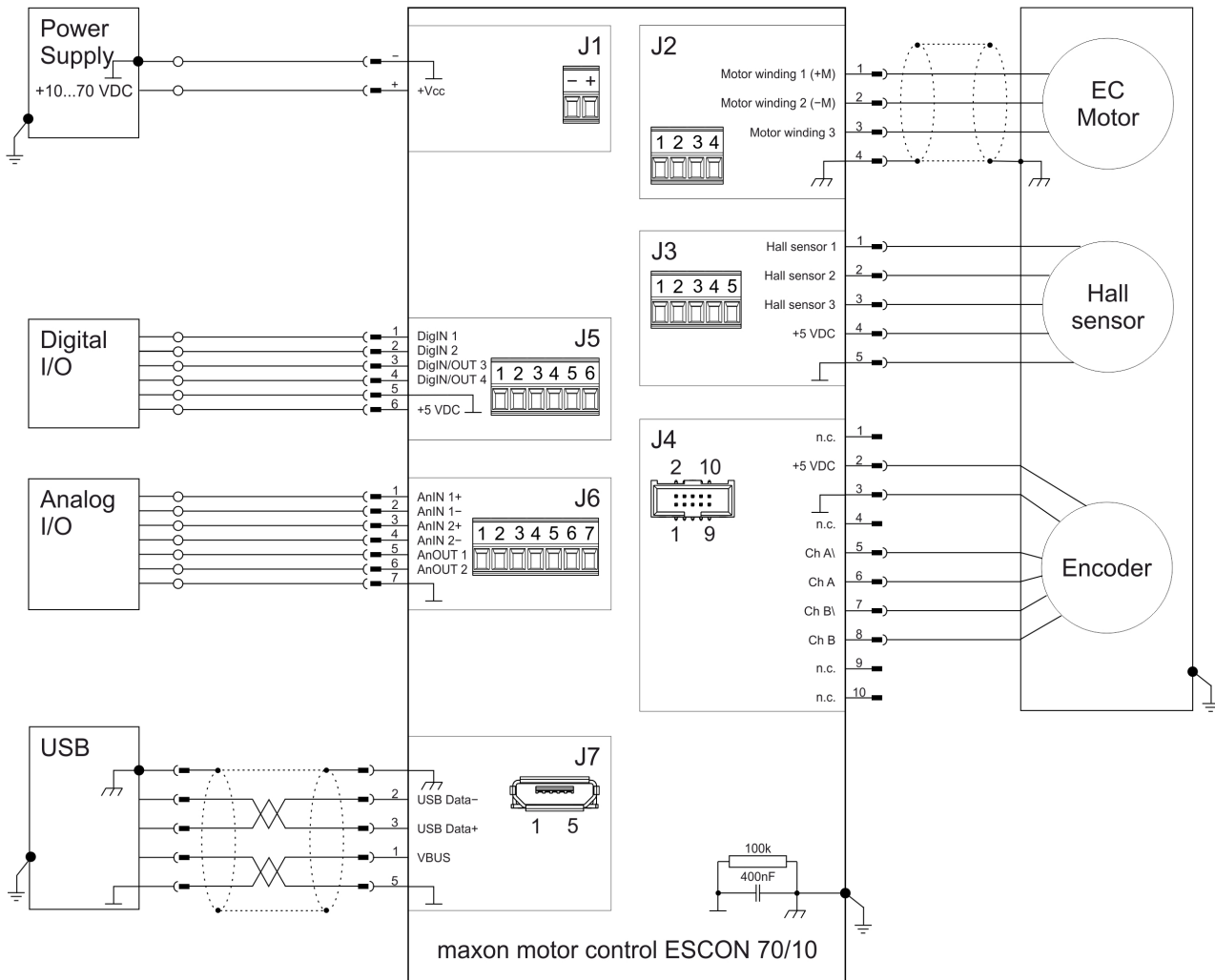


Abbildung 4-27 maxon EC motor mit Hall-Sensoren & Encoder (J2 / J3 / J4)

**5 Ersatzteile**

<b>Bestellnummer</b>	<b>Beschreibung</b>
432793	2-polig steckbare LP-Schraubklemme, Raster 5.0 mm, beschriftet 1...2
432794	4-polig steckbare LP-Schraubklemme, Raster 5.0 mm, beschriftet 1...4
425564	5-polig steckbare LP-Schraubklemme, Raster 3.5 mm, beschriftet 1...5
425565	6-polig steckbare LP-Schraubklemme, Raster 3.5 mm, beschriftet 1...6
425566	7-polig steckbare LP-Schraubklemme, Raster 3.5 mm, beschriftet 1...7

Tabelle 5-25 Ersatzteile

---

**••absichtliche Leerseite••**

## ABBILDUNGSVERZEICHNIS

Abbildung 2-1	Derating Ausgangsstrom . . . . .	8
Abbildung 2-2	Massbild [mm] . . . . .	9
Abbildung 3-3	Stromversorgung Stecker J1 . . . . .	13
Abbildung 3-4	Motor Stecker J2 . . . . .	14
Abbildung 3-5	Hall-Sensor Stecker J3 . . . . .	15
Abbildung 3-6	Hall-Sensor 1 Eingangsbeschaltung (sinngemäss auch für Hall-Sensoren 2 & 3) . . . . .	15
Abbildung 3-7	Encoder Anschlussbuchse J4 . . . . .	16
Abbildung 3-8	Encoder Eingangsbeschaltung Ch A "Differenziell" (sinngemäss auch für Ch B) . . . . .	17
Abbildung 3-9	Encoder Eingangsbeschaltung Ch A "Single-ended" (sinngemäss auch für Ch B) . . . . .	18
Abbildung 3-10	Digital I/Os Stecker J5 . . . . .	19
Abbildung 3-11	DigIN1 Schaltung . . . . .	20
Abbildung 3-12	DigIN2 Schaltung . . . . .	20
Abbildung 3-13	DigIN3 Schaltung (sinngemäss auch für DigIN4) . . . . .	21
Abbildung 3-14	DigOUT3 Schaltung (sinngemäss auch für DigOUT4) . . . . .	21
Abbildung 3-15	DigOUT3 Schaltungsbeispiele (sinngemäss auch für DigOUT4) . . . . .	22
Abbildung 3-16	Analog I/Os Stecker J6 . . . . .	23
Abbildung 3-17	AnIN1 Schaltung (sinngemäss auch für AnIN2) . . . . .	24
Abbildung 3-18	AnOUT1 Schaltung (sinngemäss auch für AnOUT2) . . . . .	24
Abbildung 3-19	USB Anschlussbuchse J7 . . . . .	25
Abbildung 3-20	Potentiometer – Einbauort & Einstellbereich . . . . .	26
Abbildung 3-21	LEDs – Einbauort . . . . .	27
Abbildung 4-22	Schnittstellen – Bezeichnungen und Einbauort . . . . .	31
Abbildung 4-23	maxon DC motor (J2) . . . . .	32
Abbildung 4-24	maxon DC motor mit DC-Tacho (J2) . . . . .	33
Abbildung 4-25	maxon DC motor mit Encoder (J2 / J4) . . . . .	34
Abbildung 4-26	maxon EC motor mit Hall-Sensoren (J2 / J3) . . . . .	35
Abbildung 4-27	maxon EC motor mit Hall-Sensoren & Encoder (J2 / J3 / J4) . . . . .	36

## TABELLENVERZEICHNIS

Tabelle 1-1	Benutzte Schreibweise . . . . .	3
Tabelle 1-2	Symbole & Zeichen . . . . .	4
Tabelle 1-3	Schutzmarken und Markennamen . . . . .	4
Tabelle 2-4	Technische Daten . . . . .	8
Tabelle 2-5	Anwendungsgrenzen . . . . .	8
Tabelle 2-6	Normen . . . . .	10
Tabelle 3-7	Stromversorgung Stecker J1 – Anschlussbelegung . . . . .	13
Tabelle 3-8	Stromversorgung Stecker J1 – Spezifikation & Zubehör . . . . .	13
Tabelle 3-9	Motor Stecker J2 – Anschlussbelegung für maxon DC motor (bürstenbehaftet) . . . . .	14
Tabelle 3-10	Motor Stecker J2 – Anschlussbelegung für maxon EC motor (bürstenlos) . . . . .	14
Tabelle 3-11	Motor Stecker J2 – Spezifikation & Zubehör . . . . .	14
Tabelle 3-12	Hall-Sensor Stecker J3 – Anschlussbelegung . . . . .	15
Tabelle 3-13	Hall-Sensor Stecker J3 – Spezifikation & Zubehör . . . . .	15
Tabelle 3-14	Encoder Anschlussbuchse J4A – Anschlussbelegung . . . . .	16
Tabelle 3-15	Encoder Anschlussbuchse J4 – Zubehör . . . . .	16
Tabelle 3-16	Encoder Cable . . . . .	17
Tabelle 3-17	Digital I/Os Stecker J5 – Anschlussbelegung & Verdrahtung . . . . .	19
Tabelle 3-18	Digital I/Os Stecker J5 – Spezifikation & Zubehör . . . . .	19
Tabelle 3-19	Analog I/Os Stecker J6 – Anschlussbelegung & Verdrahtung . . . . .	23
Tabelle 3-20	Analog I/Os Stecker J6 – Spezifikation & Zubehör . . . . .	23
Tabelle 3-21	USB Anschlussbuchse J7 – Anschlussbelegung & Verdrahtung . . . . .	25
Tabelle 3-22	USB Type A - micro B Cable . . . . .	25
Tabelle 3-23	LEDs – Interpretation der Statusanzeige . . . . .	28
Tabelle 3-24	Externe Motordrosseln – Spezifikation & Zubehör . . . . .	29
Tabelle 5-25	Ersatzteile . . . . .	37



## INDEX

### A

analoge Eingänge 24  
Anschlussbuchsen  
  J1 13  
  J2 14  
  J3 15  
  J4 16  
  J5 19  
  J6 23  
  J7 25

### B

Bestellnummern  
  275934 17  
  347919 29  
  403968 25  
  422969 7  
  425564 37  
  425565 37  
  425566 37  
  432793 37  
  432794 37  
Betriebserlaubnis 11  
Betriebszustands-Anzeige 27

### D

digitale Eingänge 20, 21

### E

EGB 5  
Einbau in ein Gesamtsystem 11  
EU-Richtlinie, gültige 11  
externe Motordrossel 29

### F

Fehleranzeige 27

### G

gültige EU-Richtlinie 11

### I

Information (Zeichen) 4

### K

Kabel (vorkonfektionierte)  
  Encoder Cable 17  
  USB Type A - micro B Cable 25

### L

länderspezifische Vorschriften 5

LEDs 27  
Leistungsdaten 7

### M

Motordrosseln, zusätzliche 29

### N

Normen, erfüllte 10

### P

Potentiometer 26

### S

Schaltbilder für  
  DC-Motoren 32  
  EC-Motoren 35  
Schnittstellen (Bezeichnung, Einbauort) 31  
Schreibweise, benutzte 3  
Sicherheit zuerst! 5  
Sicherheitshinweise (Zeichen) 3  
Statusanzeige 27  
Status-LEDs 27  
Stromversorgung, benötigte 12  
Symbole, benutzte 3

### T

Technische Daten 7

### U

untersagte Tätigkeiten (Zeichen) 3  
USB-Schnittstelle 25

### V

verbindliche Handlung (Zeichen) 4  
Verwendungszweck  
  der Komponente 5  
  dieses Dokuments 3  
Voraussetzungen für die Installation 11  
Vorkehrungen 5  
Vorschriften, zusätzliche 5

### W

wie geht das?  
  bestimmen, ob externe Motordrosseln notwendig sind 29  
  Interpretation der Icons und Zeichen im Dokument 3

### Z

Zeichen, benutzte 3  
zusätzliche Vorschriften 5  
Zweck (Verwendung) 5

© 2018 maxon motor. Alle Rechte vorbehalten.

Das vorliegende Dokument, auch auszugsweise, ist urheberrechtlich geschützt. Ohne ausdrückliche schriftliche Einwilligung von maxon motor ag ist jegliche Weiterverwendung (einschliesslich Vervielfältigung, Übersetzung, Mikroverfilmung oder andere Arten von elektronischer Datenverarbeitung), welche über den eng umschriebenen Urheberrechtsschutz hinausgeht, untersagt und kann strafrechtlich geahndet werden.

**maxon motor ag**

Brünigstrasse 220  
Postfach 263  
CH-6072 Sachseln  
Schweiz

Telefon +41 41 666 15 00

Fax +41 41 666 16 50

[www.maxonmotor.com](http://www.maxonmotor.com)