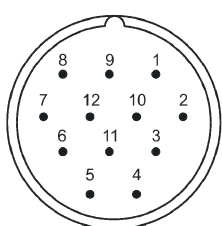


AC ServoMotor Anschluss / Connection

Dieses Dokument spezifiziert den Anschluss von standard Jetter-Motoren mit Resolver oder HIPERFACE an den JetMove 600.

This document gives specific instructions on how to connect a standard Jetter motor with resolver or HIPERFACE to the JetMove 600.

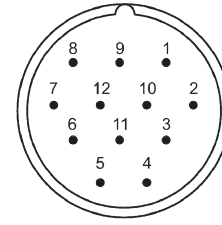
Geberkabel / Encoder Connection

Resolverstecker / Resolver Connector				
JetMove 600 (9pol. Sub-D Stecker / Plug X2)		Motor (Buchse / Socket, Lötseite / Solder Side)		
PIN 4	Cosinus -	PIN 1	S1	
PIN 8	Cosinus +	PIN 2	S3	
PIN 7	Sinus -	PIN 3	S4	
PIN 3	Sinus +	PIN 4	S2	
PIN 5	R +	PIN 5	R1R	
PIN 9	R -	PIN 6	R2L	
PIN 2	Thermosensor	PIN 7	Th1	
PIN 6	Thermosensor	PIN 8	Th2	
	Not Connected	PIN 9 - 12		

Jetter Konf.-Nr. 423

Für einen Resolver-Geber muss der Kommutierungsoffset im JetMove 600 auf 0° gesetzt sein. Der Defaultwert des Kommutierungsoffset ist ab Werk und nach reset des EEPROM 0°. ASCII-Kommando für den Kommutierungsoffset: MPHASE.

For a resolver encoder the commutation offset needs to be 0° in the JetMove 600. The default value of the commutation offset after delivery and after reset of the EEPROM is 0°. ASCII-instruction for the commutation offset: MPHASE.

HIPERFACE-Stecker / HIPERFACE Connector				
JetMove 600 (15pol. Sub-D Stecker / Plug X1)		Motor (Buchse / Socket, Lötseite / Solder Side)		
-		PIN 1	Not Connected	
-		PIN 2	Not Connected	
PIN 1		PIN 3	Sinus +	
PIN 9		PIN 4	Reference Sinus	
PIN 3		PIN 5	Cosinus +	
PIN 11		PIN 6	Reference Cosinus	
PIN 13		PIN 7	DATA - (RS485)	
PIN 5		PIN 8	DATA + (RS485)	
PIN 2		PIN 9	0 V	
PIN 4		PIN 10	Spannungsversorgung / Powersupply	
PIN 14		PIN 11	Thermosensor	
PIN 7		PIN 12	Thermosensor	

Jetter Konf.-Nr. 523

!!! WICHTIG !!!

Beim Einsatz eines HIPERFACE-Motors muss das ASCII-Kommando ‚HSAVE‘ gegeben werden (siehe ASCII-Beschreibung für ‚HSAVE‘).

Damit werden Geber-Parameter (z.B. Kommutierungs-Offset) im Geber gespeichert, die bei jeder Initialisierung des JetMove 600 ausgelesen werden und übernommen werden. Für einen HIPERFACE-Geber muss der Kommutierungs-Offset im JetMove 600 auf 270° gesetzt sein (vor Kommando ‚HSAVE‘ einstellen). Der Defaultwert des Kommutierungs-Offset ist ab Werk und nach reset des EEPROM 0°. ASCII-Kommando für den Kommutierungs-Offset: MPHASE.

!!! IMPORTANT !!!

When a HIPERFACE Motor is used the ASCII instruction ‘HSAVE’ has to be issued (refer to ASCII-description for ‘HSAVE’)

By this instruction encoder parameters (e.g. commutation offset) are stored in the encoder, which will be read from the encoder every time the JetMov 600 is booting. For a HIPERFACE encoder the commutation offset needs to be 270° (the commutation offset has to be set before command ‘HSAVE’ is invoked). The default value of the commutation offset after delivery and after reset of the EEPROM is 0°. ASCII-instruction for the commutation offset: MPHASE.

Motorkabel / Motor Connection

Motorstecker / Motor Connector				
Motor Series: JL2, JL3, JL4, JK4, JK5, JK6				
JetMove 600 (Combicon X9)	Jetter-Motorleistungskabel / Motor Power Cable	Motor (Lötseite / Solder Side)		
U2	Adernummer / Wire # 1	PIN 1	Phase 1	
V2	Adernummer / Wire # 2	PIN 5	Phase 3	
W2	Adernummer / Wire # 3	PIN 2	Phase 2	
PE	Ader gelb-grün / Wire yellow-green		Schutzleiter / Earthing Conductor	
Brake -	Adernummer / Wire # 4	PIN 4	Bremse / Brake -	
Brake +	Adernummer / Wire # 5	PIN 6	Bremse / Brake +	

Jetter Konf.-Nr. 24.1 (Bremse / brake), Jetter Konf.-Nr. 26.1 (ohne Bremse / without brake)

Motorstecker / Motor Connector				
Motor Series: JL5, JL6, JL7, JK7				
JetMove 600 (Combicon X9)	Jetter-Motorleistungskabel / Motor Power Cable	Motor (Lötseite / Solder Side)		
U2	Adernummer / Wire # 1	PIN 1	Phase 1	
V2	Adernummer / Wire # 2	PIN 2	Phase 3	
W2	Adernummer / Wire # 3	PIN 3	Phase 2	
PE	Ader gelb-grün / Wire yellow-green		Schutzleiter / Earthing Conductor	
Brake -	Adernummer / Wire # 4	PIN 4	Bremse / Brake -	
Brake +	Adernummer / Wire # 5	PIN 6	Bremse / Brake +	

Jetter Konf.-Nr. 204 (Bremse / brake), Jetter Konf.-Nr. 201 (ohne Bremse / without brake)