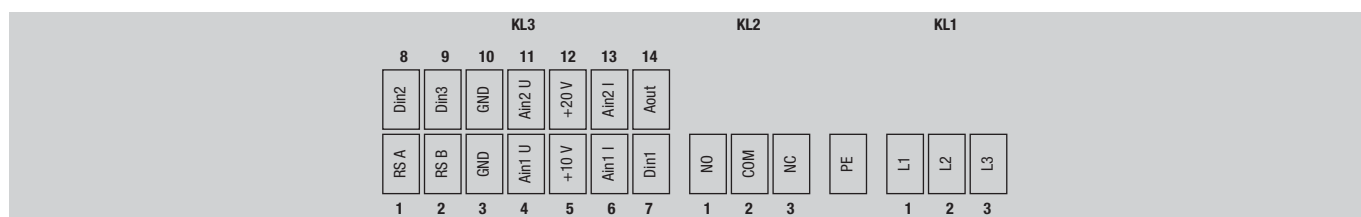


Anschlussbild EC

L5)

Technische Ausstattung:

- PFC (passiv)
- integrierter PID-Regler
- Steuereingang 0-10 VDC bzw. 4-20 mA
- Eingang für Sensor 0-10 V bzw. 4-20 mA
- Ausgang für Slave 0-10 V max. 5 mA
- Ausgang 20 VDC ($\pm 25\%$ / -10%) max. 50 mA
- Ausgang 10 VDC ($\pm 3\%$) max. 10 mA
- RS485 MODBUS
- Motorstrombegrenzung, Fehlermelderelais
- Unterspannungs- / Phasenausfallerkennung
- Übertemperaturschutz Elektronik / Motor
- Blockierschutz, Sanftanlauf
- Digitaleingänge für Tag / Nacht-Umschaltung, Freigabe, Kühlen / Heizen



Klemme	Pin	Anschluss	Belegung / Funktion
KL1	1	L1	Netzanschluss, Versorgungsspannung 3~380-480 VAC; 50/60 Hz
	2	L2	Netzanschluss, Versorgungsspannung 3~380-480 VAC; 50/60 Hz
	3	L3	Netzanschluss, Versorgungsspannung 3~380-480 VAC; 50/60 Hz
PE		PE	Erdanschluss, PE Anschluss
KL2	1	NO	Statuserelais, Potentialfreier Statusmeldekontakt; Schließer bei Fehler
	2	COM	Statuserelais, Potentialfreier Statusmeldekontakt; Wechselkontakt; gemeinsamer Anschluss; Kontaktbelastbarkeit 250 VAC / 2 A (AC1)
	3	NC	Statuserelais, Potentialfreier Statusmeldekontakt; Öffner bei Fehler
KL3	1	RSA	Busanschluss RS485; RSA; MODBUS RTU
	2	RSB	Busanschluss RS485; RSB; MODBUS RTU
	3/10	GND	Bezugsmasse für Steuerschnittstelle
	4	Ain1 U	Analogeingang 1 (Sollwert); 0-10 V; Ri= 100 k Ω ; Kennlinie parametrierbar; ausschließlich alternativ zu Eingang Ain1 I verwendbar
	5	+10 V	Festspannungsausgang 10 VDC; +10 V $\pm 3\%$; max. 10 mA; dauerkurzschlussfest; Versorgungsspannung für externe Geräte (z. B. Poti)
	6	Ain1 I	Analogeingang 1 (Sollwert); 4-20 mA; Ri= 100 Ω ; Kennlinie parametrierbar; ausschließlich alternativ zu Eingang Ain1 U verwendbar
	7	Din1	Digitaleingang 1: Freigabe der Elektronik; Freigabe: Pin offen oder angelegte Spannung 5...50 VDC; Sperren: Brücke nach GND oder angelegte Spg. < 1 VDC; Reset-Funktion: Auslösen eines Software-Reset nach einem Pegelwechsel auf < 1V
8	Din2	Digitaleingang 2: Umschaltung Parametersatz 1/2; nach EEPROM-Einstellung ist der gültige / verwendete Parametersatz per BUS oder per Digitaleingang Din2 wählbar.Parametersatz 1: Pin offen oder angelegte Spannung 5...50 VDC; Parametersatz 2: Brücke nach GND oder angelegte Spg < 1 VDC	
9	Din3	Digitaleingang 3: Wirkungssinn des integrierten Reglers; Nach EEPROM-Einstellung ist der Wirkungssinn des integrierten Reglers per BUS oder per Digitaleingang normal / invers wählbar; normal: Pin offen oder angelegte Spannung 5...50 VDC; invers: Brücke oder angelegte Spg < 1 VDC	
11	Ain2 U	Analogeingang 2 (Istwert); 0-10 V; Ri= 100 k Ω ; Kennlinie parametrierbar; ausschließlich alternativ zu Eingang Ain2 I verwendbar	
12	+20 V	Festspannungsausgang 20 VDC; +20 V $\pm 25\%$ / -10% ; max. 50 mA; dauerkurzschlussfest; Versorgungsspannung für externe Geräte (z. B. Sensor.)	
13	Ain2 I	Analogeingang 2 (Istwert); 4-20 mA; Ri= 100 Ω ; Kennlinie parametrierbar; ausschließlich alternativ zu Eingang Ain2 U verwendbar	
14	Aout	Analogausgang 0-10 V; max. 5 mA; Ausgabe des aktuellen Motoraussteuergrades / der aktuellen Motordrehzahl. Kennlinie parametrierbar	