

# CONNECTIQUE SERVO MOTEUR BL-1 SUR E700 COMPACT

Connecteur Servo Moteur: INTERCONTEC 8 pôles

Broche	Nom	Description
1	U	Phase moteur
2	PE	Mise à terre de sécurité
3	W	Phase moteur
4	V	Phase moteur
A	BRAKE	+24VDC commande de frein
B	0V	0V retour de commande de frein
C	-	Non connecté
D	-	Non connecté

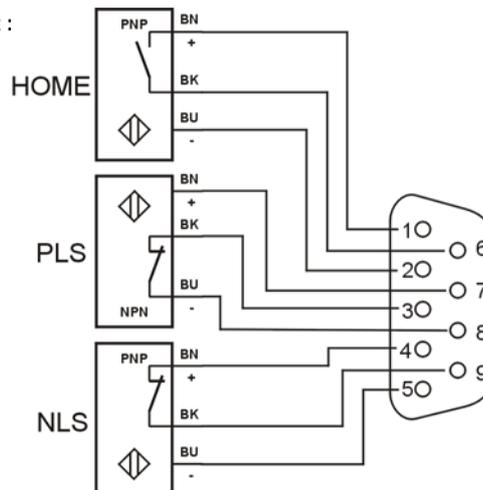
Remarque : Câble réalisé et fourni par E.I.P.

Connecteur référence et fin-de-course : D-sub 9 pôles femelle

Broche	Nom	Description
1	24VDC	Sortie +24Vdc d'alimentation du capteur
2	0V	Retour d'alimentation du capteur
3	PLS	Entrée fin-de-course positive
4	24VDC	Sortie +24Vdc d'alimentation du capteur
5	0V	Retour d'alimentation du capteur
6	HOMEA	Entrée pour prise de référence
7	24VDC	Sortie +24Vdc d'alimentation du capteur
8	0V	Retour d'alimentation du capteur
9	NLS	Entrée fin-de-course négative

**Remarque :** les détecteurs fin-de course peuvent être PNP ou NPN mais obligatoirement NC (Normally closed).  
Le détecteur de prise de référence peu être PNP ou NPN, NO ou NC (Par défaut NC, sélectionnable par un jumper dans l'appareil).  
Pour inhiber les fin-de-course, ponter les broches 3 et 9 à 0V ou +24VDC.

Exemple de branchement :



Connecteur Encodeur HIPERFACE : D-sub 9 pôles mâle

Broche	Nom	Description
1	+8V	Alimentation encodeur HIPERFACE
2	SIN A	resolver
3	/SIN A	resolver
4	COS B	resolver
5	/COS B	resolver
6	0V	Retour alimentation
7	DATA+	Encodeur absolu
8	DATA-	Encodeur absolu
9	-	

Remarque : Câble réalisé et fourni par E.I.P.