Steckverbinder

X1 Stromsteckverbinder

Pin	Signal	Beschreibung
1	VBUS+	DC-Bus 24VDC bis 80VDC
2	VBUS+	DC-Bus 24VDC bis 80VDC
3	VBUS-	DC-Bus-Masse
4	VBUS-	DC-Bus-Masse

X2 Signal-/fieldbus connector

Pin	Signal	Beschreibung
1	CANTERM	CAN-L-Terminierungswiderstand 120 Ohm
2	CANLOW	CAN Low
3	CANGND	CAN-Masse
4	DGT-IN2	Digitaleingang 2 - Bewegungstrigger 24VDC-Pegel
5	DGT-OUT2	Digitalausgang 2 - programmierbar
6	DGT-OUT-VCC	Digitalausgang VCC
7	DGT-OUT1	Digitalausgang 1 - programmierbar
8	AGND GROUND	Analogmasse
9	CAN-TERM	CAN-H-Terminierungswiderstand 120 Ohm
10	CANH	CAN High
11	ANALOG1-IN1	Analogeingang 1, 0 - 10 programmierbar
12	ANALOG-IN2	Analogeingang 2, 0 - 10 programmierbar
13	DGT-IN1	Digitaleingang 1 - Enable 24VDC-Pegel
14	UART TX	Serielle Schnittstelle TX
15	DGT-OUT-GND	Digitalausgang Masse
16	CONTROL SUPPLY	Stromversorgung für Steuerung von 10 bis 80 VDC
17	UART RX	Serielle Schnittstelle RX

X3 optionaler fieldbus connector

Pin	Signal	Beschreibung
1	CAN H	Can-High-Signal
2	CAN L	Can-Low-Signal
3	CAN-Masse	Can-Masse
4	CAN-Masse	Can-Masse

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:motolab_actuator:connectors

Last update: **2026/09/13 19:33**