

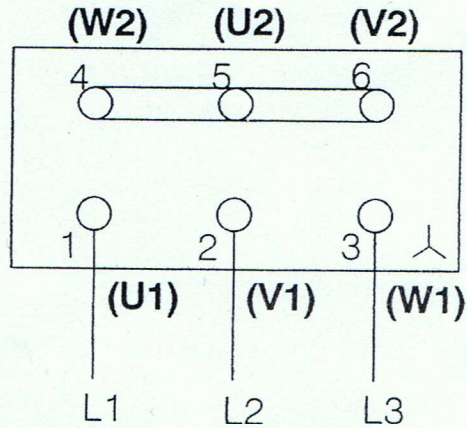
Motoranschlußklemmenplan für Drehstrom-Motoren

Typenreihen: DFRA, DERA, DSRA

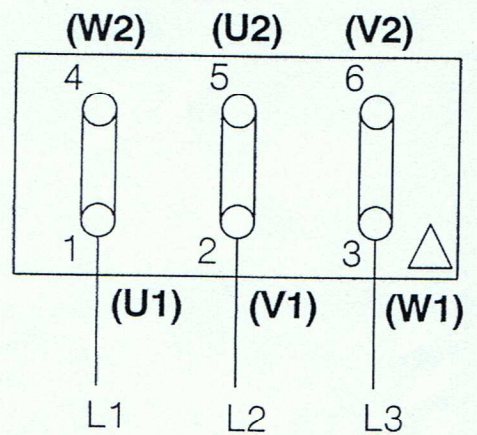
MDFMA, MDEMA, MDSMA

50/60 Hz - Betrieb

Hohe Spannung



50/60 Hz - Betrieb Niedrige Spannung
und 87 Hz - Betrieb



Anschlußbezeichnungen

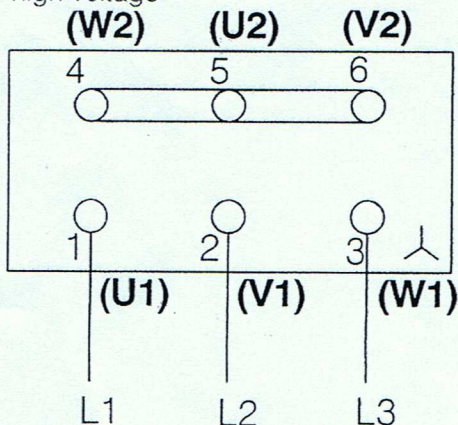
der Zusatzanbauten am Klemmenbrett von Wechselstrommotoren

Anbauten		Klemme	Verbindung
Schutzleiter (SL) Erdung			
Fremdlüfter 1 ~		U1 U2 ✗	Anschluß an L1 - Netz Anschluß an N - Netz
Fremdlüfter 3 ~		U1 V1 W1	Anschluß an L1 - Netz Anschluß an L2 - Netz Anschluß an L3 - Netz Drehrichtung beachten! Bei falscher Drehrichtung L1 - L2 vertauschen.
Gleichstrom-Tacho	+ -	2A1 2A2	Polarität bei Rechtslauf
Wechselstrom-Tacho mit Gleichrichter	+ -	3A1 3A2	Polarität unabhängig von der Drehrichtung
Temperaturkontakt (Öffner)	max. 250V ~ max. 1,6 A ~	S1 S2 ✗	Warnung 1S1 abschalten 2S1 Warnung 1S2 abschalten 2S2
Temperaturkontakt (Schließer)	max. 250V ~ max. 1,6 A ~	S3 S4	Warnung 1S3 abschalten 2S3 Warnung 1S4 abschalten 2S4
Temperaturfühler	+KTY -KTY	T1 T2 ✗	Polarität beachten!
Kathleiter (PTC-Fühler)		P1 P2	Warnung 1P1 abschalten 2P1 Warnung 1P2 abschalten 2P2
Bremse gleichstromerregt	+ -	Y1 Y2	
Gleichrichter für Bremse		1 4 2+ 3-	Anschluß an L1 - Netz Anschluß an N - Netz Anschluß an Bremse Y1 (+) Anschluß an Bremse Y2 (-)
Mikroschalter (Bremse)	Wechselkontakt (sw) Öffner (br) Schließer (bl)	MS1 MS2 MS4	
Stillstandsheizung		E1 E2	24 V
Stillstandsheizung		E3 E4	230V
Impulsgeber	Speisung + Speisung - Ausgang Kanal A Ausgang Kanal Ā Ausgang Kanal B Ausgang Kanal B̄ Ausgang Kanal C Ausgang Kanal C̄ Masse/Sensor - Schirm Sensor +	B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 B8 B9 B10 B11 ✗	Versorgung GND (ground) invers invers Nullspur invers
Resolver	Ref + Ref - cos + cos - sin + sin -	B1 B2 B4 B5 B6 B7	

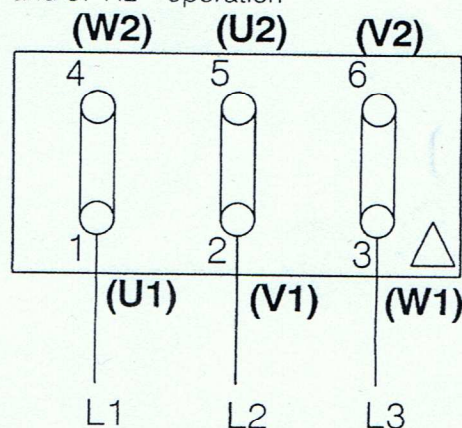
Motor connection diagram for AC motors

Type series: DFRA, DERA, DSRA
MDFMA, MDEMA, MDSMA

50/60 Hz - operation
high voltage



50/60 Hz - operation low voltage
and 87 Hz - operation



Connection designations

of the additional attachments to the terminal board of **AC motors**

Attachments		Terminal	Connection
Protective conductor (SL) PE			
Separate fan 1 ~		U1 U2	Connection to L1 - mains Connection to N - mains
Separate fan 3 ~		U1 V1 W1	Connection to L1 - mains Connection to L2 - mains Connection to L3 - mains Observe direction of rotation When direction of rotation is wrong Exchange L1 - L2.
DC tachometer	+ -	2A1 2A2	Polarity with CW rotation
AC tachometer with rectifier	+ -	3A1 3A2	Polarity independent of direction of rotation
Thermal contact (normally-closed contact)	max. 250V ~ max. 1.6 A ~	S1 S2	Warning 1S1 switch off 2S1 Warning 1S2 switch off 2S2
Thermal contact (normally-open contact)	max. 250V ~ max. 1.6 A ~	S3 S4	Warning 1S3 switch off 2S3 Warning 1S4 switch off 2S4
Temperature sensor	+KTY -KTY	T1 T2	Consider polarity!
PTC thermistor		P1 P2	Warning 1P1 switch off 2P1 Warning 1P2 switch off 2P2
DC brake	+ -	Y1 Y2	
Rectifier for brake		1 4 2+ 3-	Connection to L1 - mains Connection to N - mains Connection to Brake Y1 (+) Connection to Brake Y2 (-)
Micro switch (Brake)	Changeover contact (sw) normally-closed contact (br) normally-open contact (bl)	MS1 MS2 MS4	
Anti-condensation heater		E1 E2	24 V
Anti-condensation heater		E3 E4	230V
Pulse encoder	Excitation + Excitation - Output channel A Output channel A̅ Output channel B Output channel B̅ Output channel C Output channel C̅ Mass/sensor - Screen Sensor +	B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 B8 B9 B10 B11	Supply GND (ground) inverse inverse zero track inverse
Resolver	Ref + Ref - cos + cos - sin + sin -	B1 B2 B4 B5 B6 B7	