

W1-PH4**PRELIMINARY**

Scheda di specializzazione per hardware R401BFxx.

4 Uscite PWM di potenza per comando motori (max 48V)

I diritti d'autore di questo manuale sono riservati. Nessuna parte di questo documento, può essere copiata o riprodotta in qualsiasi forma senza la preventiva autorizzazione scritta della QEM. QEM non presenta assicurazioni o garanzie sui contenuti e specificatamente declina ogni responsabilità inherente alle garanzie di idoneità per qualsiasi scopo particolare. Le informazioni in questo documento sono soggette a modifica senza preavviso. QEM non si assume alcuna responsabilità per qualsiasi errore che può apparire in questo documento. QEM® è un marchio registrato.

Sommario

W1-PH4	1
Informazioni	5
1. Descrizione	5
1.1 Dotazione di serie	5
1.2 Connettori	6
2. Esempi di collegamento	7
3. Caratteristiche elettriche	8
3.1 Ingressi digitali	8
3.2 Contatori bidirezionali	9
3.3 Uscite comando motore	10
3.3.1 Esempio:	10
4. Informazioni per la programmazione	11
4.1 Dichiarazione della scheda	11
4.1.1 Esempi	11
4.2 Linee di interrupt	11

Informazioni



Quality in Electronic
Manufacturing

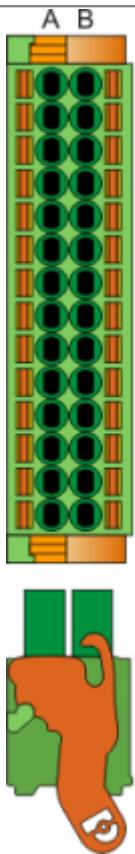
Documento:	MIMJ1P44FxBASE			
Descrizione:	Manuale di installazione e manutenzione			
Redattore:	Riccardo Furlato			
Approvatore	Giuliano Tognon			
Link:	http://www.qem.eu/doku/doku.php/strumenti/microqmove/w1/mimw1ph4			
Lingua:	Italiano			
Release documento	Release Hardware	Descrizione	Note	Data
01	01	Nuovo manuale	/	13/10/2016

1. Descrizione

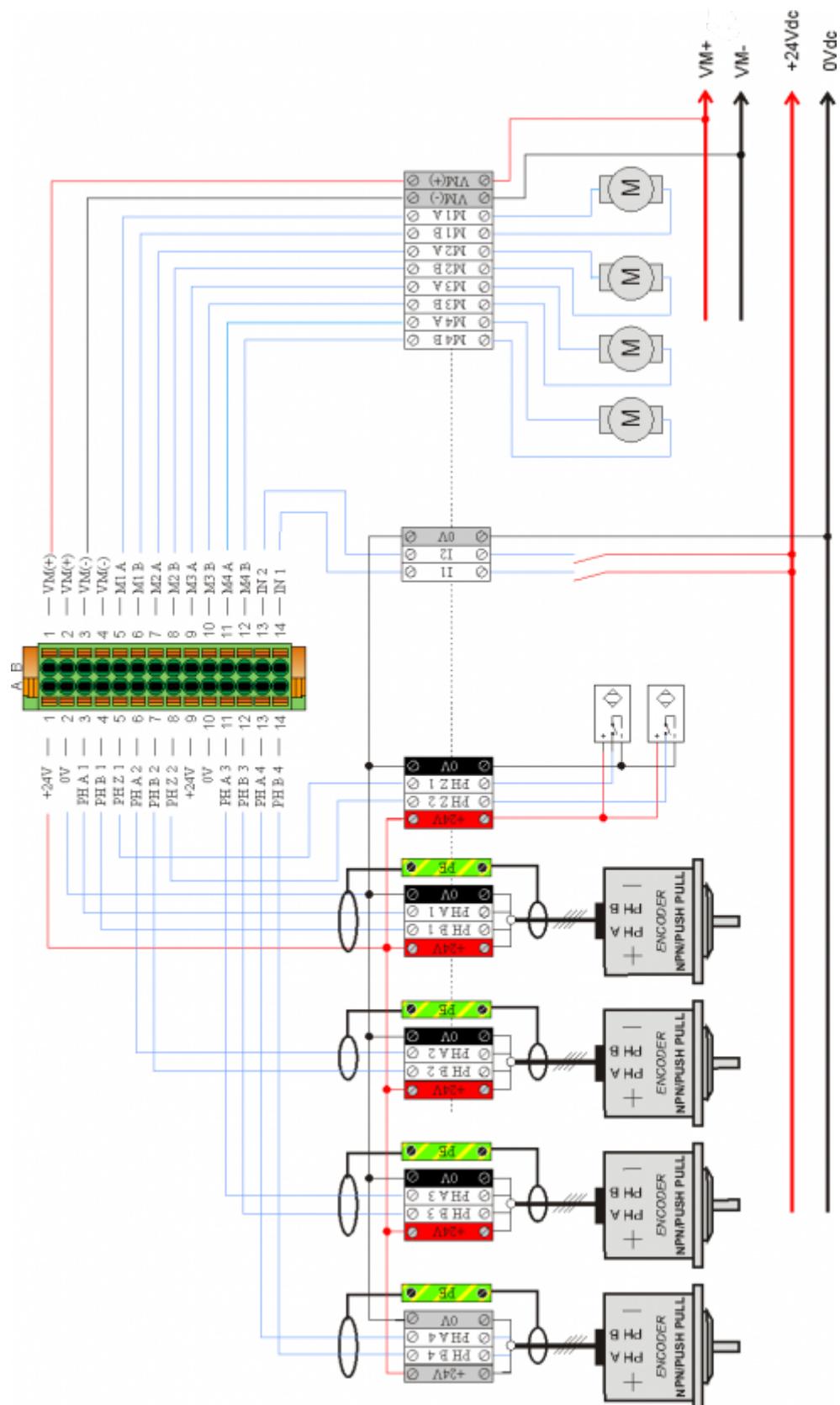
1.1 Dotazione di serie

	2 Encoder bidirezionali ABZ
	2 Encoder bidirezionali AB
	2 Ingressi digitali NPN/PP
	4 Uscite comando motori cc

1.2 Connettori

	Pin	Nome	Descrizione	Indirizzo	Pin	Nome	Descrizione	Indirizzo	
	1A	+24 V	OUT 24V alimentazione encoder	-	1B	+DC bus	Ingresso positivo tensione bus DC (max 48V)	X.AN01	
	2A	GND (0V)	0V alimentazione encoder		2B	-DC bus	Ingresso negativo tensione bus DC		
	3A	PHA1	Contatore bidirezionale 1	X.CNT01	3B	M1-	Uscita motore 1		
	4A	PHB1			4B	M1+			
	5A	PHZ1			6B	M2-	Uscita motore 2	X.AN02	
	6A	PHA2			7B	M2+			
	7A	PHB2	Contatore bidirezionale 2	X.CNT02	8B	M3-	Uscita motore 3	X.AN03	
	8A	PHZ2			9B	M3+			
	9A	+24 V	OUT 24V alimentazione encoder	-	10B	M4-	Uscita motore 4	X.AN04	
	10A	GND (0V)	0V alimentazione encoder		11B	M4+			
	11A	PHA3	Contatore bidirezionale 3	X.CNT03	12B	I2	Ingresso digitale 2	X.INP02	
	12A	PHB3			13B	I1	Ingresso digitale 1	X.INP01	
	13A	PHA4	Contatore bidirezionale 4	X.CNT04	14B				
	14A	PHB4							

2. Esempi di collegamento

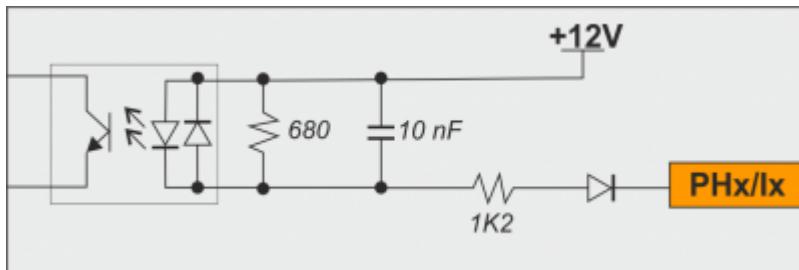


3. Caratteristiche elettriche

3.1 Ingressi digitali



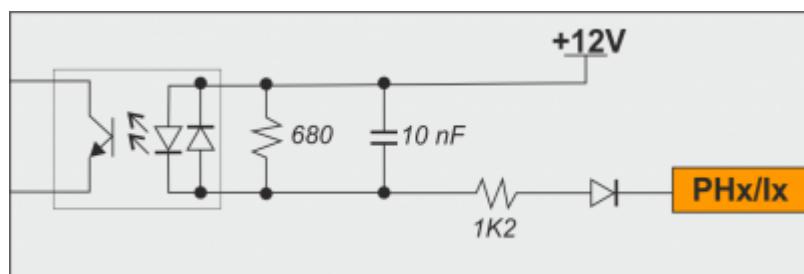
Tipo di polarizzazione	NPN/PP
Tempo min. di acquisizione (hardware)	3 ms
Isolamento	1000 Vrms
Tensione di funzionamento nominale	12 V Vdc
Tensione stato logico 0	
Tensione stato logico 1	0 ÷ 2 V
Caduta di tensione interna	1.1 V
Resistenza di ingresso	1200 Ω



3.2 Contatori bidirezionali



Tipo di polarizzazione	NPN/PP
Frequenza massima	20KHz
Tempo minimo tra un fronte PHA ed il successivo di PHB	1.5 µS
Tempo minimo di acquisizione (hardware) di PHZ	50 µS
Optoisolamento	1000 Vrms
Tensione funzionamento nominale	24 V
Tensione stato logico 0	0/1.5 V
Tensione stato logico 1	9.5/13 V
Caduta di tensione interna	2.0 V
Resistenza di ingresso	1200 ohm
Lunghezza massima cavi di collegamento trasduttore	150 m



3.3 Uscite comando motore



Tipo di collegamento	In modo comune
Isolamento	1000 Vrms
Tensione massima	
Corrente massima	

Le uscite sono protette contro la sovraccorrente, la sovra temperatura e la sotto alimentazione.

Per funzionamento intermittente tipo S2 secondo norme CE (funzionamento a carico costante per una durata determinata, minore di quella necessaria per raggiungere l'equilibrio termico, seguito da un periodo di riposo di durata sufficiente a ristabilire nella macchina la temperatura ambiente o del mezzo refrigerante) rispettando i seguenti intervalli temporali.

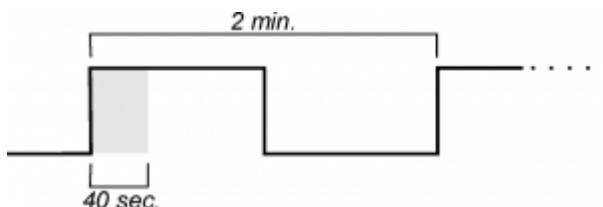


Corrente di carico	Tempo max. ON	Percentuale di ciclo ¹⁾
1 A	40 sec.	50%
2 A	20 sec.	10%

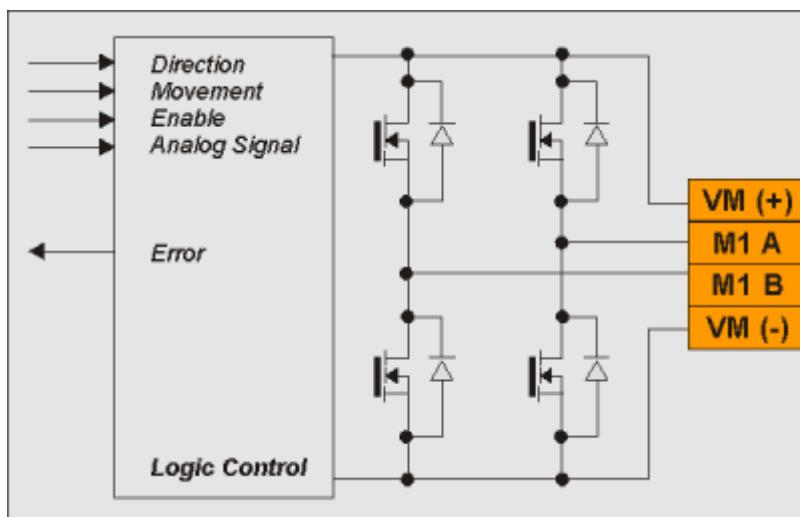
¹⁾ tempo di ON percentuale rispetto al periodo di ciclo.



3.3.1 Esempio:



Tempo ciclo	Tempo di ON	Percentuale di ciclo
2min	40 sec.	33%



4. Informazioni per la programmazione

4.1 Dichiarazione della scheda

Dichiarazione della scheda nella sezione BUS dell'unità di configurazione:

Numero Slot	Nome della scheda	Versione firmware
X	W1PH0	.

4.1.1 Esempi

```
; Dichiarazione BUS / BUS declaration
-----[BUS
1 401BF 20 ;Slot 1
2 . ;Slot 2 (not installable)
3 W1PH0 . ;Slot 3 (R4 only)
4 W1PH0 . ;Slot 4 (R4 only)
5 W1PH0 . ;Slot 5 (R4 only)
6 W1PH0 . ;Slot 6 (R4 only)
7 W1PH0 . ;Slot 7 (R4 only)
; Dichiarazione ingressi / Input declaration
-----[INPUT
Fault F 4.FLT01 ;fault del driver
; Dichiarazione uscite / Output declaration
-----[OUTPUT
Enable F 4.ENA01 ;abilitazione del driver
; Dichiarazione devices interni / Internal device declaration
-----[INTDEVICE
AnOut1 DAC 4.AN01
```



Ogni risorsa hardware va associata allo stesso indirizzo (Nome) utilizzato per la descrizione delle connessioni elettriche. Per esempio, se la scheda è installata nello slot 4, l'uscita comando motore X.AN01 deve essere associata all'indirizzo 4.AN01.

4.2 Linee di interrupt

SLOT?	R4xx						
	2	3	4	5	6	7	
1.INTz1	-	z1=1 (1.INT01)	z1=3 (1.INT03)	z1=5 (1.INT05)	z1=7 (1.INT07)	z1=9 (1.INT09)	
1.INTz2	-	z2=2 (1.INT02)	z2=4 (1.INT04)	z2=6 (1.INT06)	z2=8 (1.INT08)	z2=10 (1.INT10)	

Documento generato automaticamente da **Qem Wiki** - <https://wiki.qem.it/>

Il contenuto wiki è costantemente aggiornato dal team di sviluppo, è quindi possibile che la versione online contenga informazioni più recenti di questo documento.