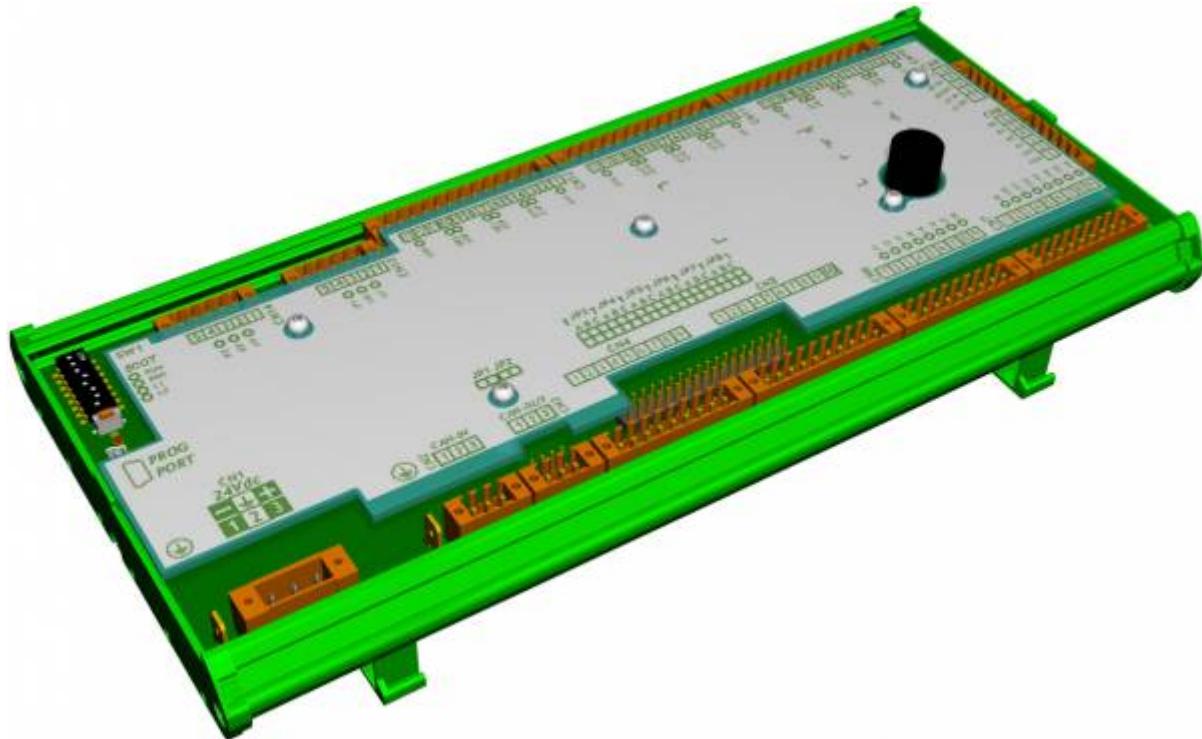


Sommario

RMC-3S	3
1. Informazioni	4
2. Descrizione	5
2.1 Identificazione del prodotto	6
2.2 Etichetta prodotto	6
2.3 Codice di ordinazione	6
2.3.1 Versioni hardware	7
3. Caratteristiche tecniche	8
3.1 Caratteristiche generali	8
3.2 Dimensioni meccaniche	8
4. Collegamenti	9
4.1 Power supply	9
4.2 Collegamenti seriali	11
4.3 Ingressi digitali	13
4.4 Ingressi analogici	15
4.5 Uscite digitali	17
24 uscite digitali protette	17
4.6 Comando per 1 motore stepper	19
5. Caratteristiche elettriche	20
5.1 PROG PORT (USB mini-B)	20
5.2 CANbus PORT	20
5.3 Ingressi digitali	21
5.4 Ingressi frequenzimetri	21
5.5 Ingressi analogici	22
5.5.1 Tempi di conversione	22
5.5.2 Ingressi analogici potenziometrici	22
5.5.3 Ingressi analogici voltmetrici 0-5V	22
5.5.4 Ingressi analogici voltmetrici 0-10V	23
5.5.5 Ingressi analogici amperometrici	23
5.6 Uscite digitali protette	24
5.7 Comando motore stepper	24
6. Esempi di collegamento	25
6.1 CANbus	25
6.2 Ingressi digitali	26
6.3 Ingressi analogici	27
6.4 Uscite digitali protette	29
6.5 Comando Motore STEPPER	30
7. Settaggi, procedure e segnalazioni	31

RMC-3S**PRELIMINARY**

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 inerente 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.

1. Informazioni



Quality in Electronic
Manufacturing

Documento:	MIMRMC3S_02			
Descrizione:	Manuale di installazione e manutenzione			
Redattore:	Riccardo Furlato			
Approvatore	Gabriele Bazzi			
Link:	http://www.qem.eu/doku/doku.php/strumenti/moduli/rmc3s/mimrmc3s_02			
Lingua:	Italiano			
Release documento	Release Hardware	Descrizione	Note	Data
01	Fix Me!	Nuovo manuale		16/01/2014
02	Fix Me!	Fix Me!		16/01/2014

L'apparecchiatura è stata progettata per l'impiego in ambiente industriale in conformità alla direttiva 2004/108/CE.

- EN 61000-6-4: Compatibilità elettromagnetica - Norma generica sull'emissione in ambiente industriale
 - EN55011 Class A: Limiti e metodi di misura
- EN 61000-6-2: Compatibilità elettromagnetica - Norma generica sull'immunità negli ambienti industriali
 - EN 61000-4-2: Compatibilità elettromagnetica - Immunità alle scariche elettrostatiche
 - EN 61000-4-3: Immunità ai campi magnetici a radiofrequenza
 - EN 61000-4-4: Transitori veloci
 - EN 61000-4-5: Transitori impulsivi
 - EN 61000-4-6: Disturbi condotti a radiofrequenza
- Il prodotto risulta inoltre conforme alle seguenti normative:
 - EN 60529: Grado di protezione dell'involucro IP20
 - EN 60068-2-1: Test di resistenza al freddo
 - EN 60068-2-2: Test di resistenza al caldo secco
 - EN 60068-2-14: Test di resistenza al cambio di temperatura
 - EN 60068-2-30: Test di resistenza al caldo umido ciclico
 - EN 60068-2-6: Test di resistenza a vibrazioni sinusoidali
 - EN 60068-2-27: Test di resistenza a vibrazioni shock
 - EN 60068-2-64: Test di resistenza a vibrazioni random

2. Descrizione



RMC-3S è un modulo di I/O con protocollo di comunicazione

che, nella sua massima configurazione, può essere

Dotazione di serie	
	1 seriale di programmazione PROG PORT (Usare in abbinamento all'accessorio IQ009)
	Protocollo di comunicazione CANopen
	46 led di diagnostica
	4 led di sistema
	1 porta CANbus ¹⁾
	20 ingressi digitali ²⁾
	2 conteggi bidirezionali
	7 ingressi analogici ³⁾
	24 uscite digitali
	Comando di un motore STEPPER
	2 frequenzimetri ⁴⁾
	Morsetti a molla anti-vibranti

¹⁾ Con il doppio connettore per favorire il cabaggio

²⁾ 16 ingressi + 4 utilizzabili come fasi encoder nei 2 conteggi bidirezionali

³⁾ 6 ingressi configurabili + 1 per TA

⁴⁾ Utilizzabili come impulsi di zero nei 2 conteggi bidirezionali

2.1 Identificazione del prodotto



In base al Codice d'ordinazione dello strumento è possibile ricavarne esattamente le caratteristiche. Verificare che le Caratteristiche dello strumento corrispondano alle Vostre esigenze.

2.2 Etichetta prodotto



- a - Codice di ordinazione
- b - Settimana di produzione: indica la settimana e l'anno di produzione
- c - Part number: codice univoco che identifica un codice d'ordinazione
- d - Serial number: numero di serie dello strumento, unico per ogni pezzo prodotto
- e - Release hardware: release dell' hardware

2.3 Codice di ordinazione

Modello							Caratteristiche			
RMC	-	3S	C	01	-	E1	/	GZ3	/	24Vdc
										Alimentazione
								GZ3 = Tipo di versione hardware (vedi tabella)		
								E1 = Tipo di espansione		
				01 = Versione firmware						
		C = Ingombri esterni del modulo (267x125mm)								
		3S = Terzo modello della versione "S" (Single Board) dei moduli remotati								
RMC = Famiglia moduli I/O remotati in CanOpen										

2.3.1 Versioni hardware

Attualmente sono disponibili le seguenti versioni hardware:

	Versioni hardware	
	E1-GZ3	E1-GC2
Ingressi digitali standard	20	20
Ingressi digitali veloci per frequenzimetri	2	2
Ingressi analogici 12bit	-	4
Ingressi analogici 16bit	7	-
Conteggi bidirezionali 200KHz ABZ (24V-PP, 5V-LD)	2 ¹⁾	2
Uscite digitali protette	24	24
Comando per un motore stepper	1	-

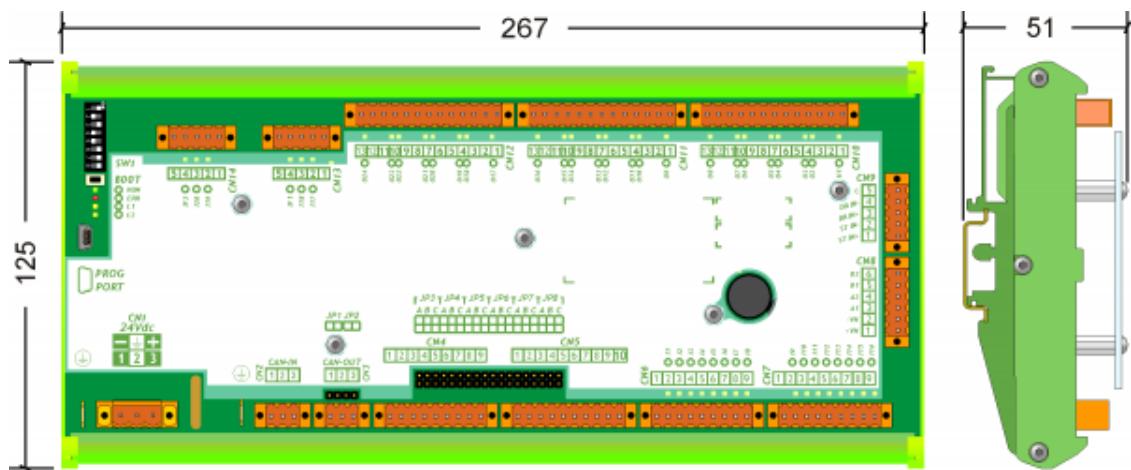
¹⁾ Solo 24V - PP

3. Caratteristiche tecniche

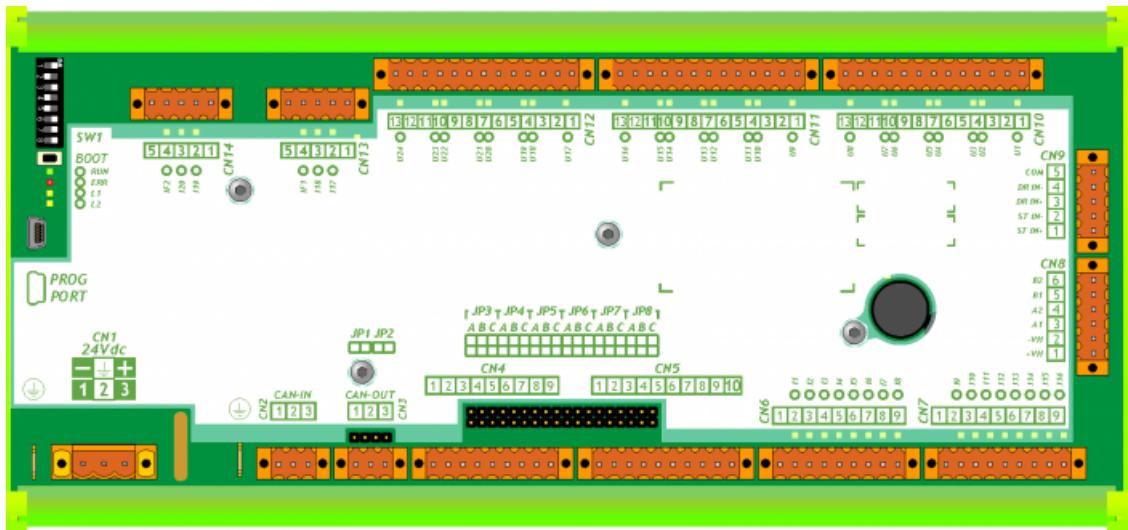
3.1 Caratteristiche generali

Peso (massima configurazione hardware)	500g
Materiale contenitore	PVC
LED sistema	4
LED di diagnostica	46
Tasti sistema	1
Temperatura di esercizio	0 ÷ 50 °C
Umidità relativa	90% senza condensa
Altitudine	0 - 2000m s.l.m.
Temperatura di trasporto e stoccaggio	-25 ÷ +70 °C
Grado di protezione del pannello frontale	IP20

3.2 Dimensioni meccaniche



4. Collegamenti



4.1 Power supply



Il cablaggio deve essere eseguito da personale specializzato e dotato degli opportuni provvedimenti antistatici.
Prima di maneggiare lo strumento, togliere tensione e tutte le parti ad esso collegate.
Per garantire il rispetto delle normative CE, la tensione d'alimentazione deve avere un isolamento galvanico di almeno 1500 Vac.

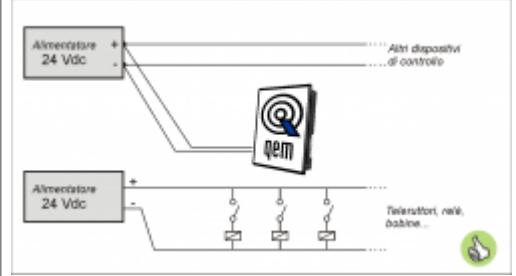
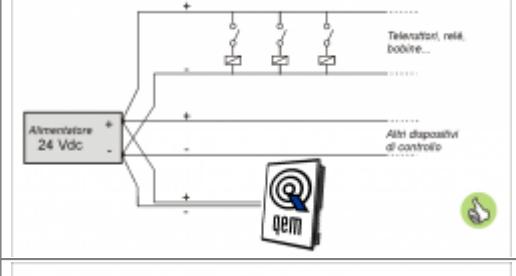
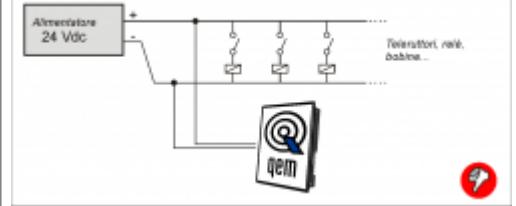
Alimentazioni disponibili	24 Vdc
Range valido	22 ÷ 27 Vdc
Assorbimento max.	30W

CN1	Morsetto	Simbolo	Descrizione
1 2 3	1	+	Positivo alimentazione
	2	TERRA	Terra-PE (segnali)
	3	-	0V alimentazione

Esempi di collegamento



Si prescrive l'uso di un alimentatore isolato con uscita 24Vdc +/-5% conforme a EN60950-1.

	<p>Usare due alimentatori separati: uno per la parte di controllo e uno per la parte di potenza</p>
	<p>Nel caso di un unico alimentatore, usare due linee separate: una per il controllo e una per la potenza</p>
	<p>Non usare le stesse linee della parte di potenza</p>

4.2 Collegamenti seriali

PROG PORT	Descrizione
 	Serial port used for data transfer and firmware update. Use with IQ009 or IQ013 accessories.

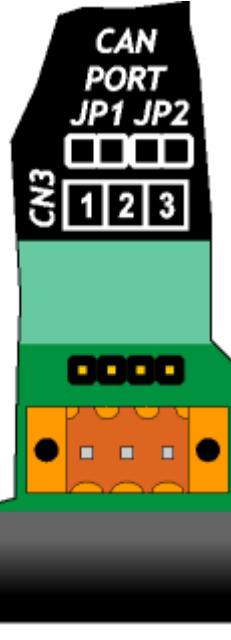
Connettori CAN-IN port

CN2	Morsetto	Simbolo	Descrizione
 	1	0V	Comune CAN
	2	CAN L	Terminale CAN L
	3	CAN H	Terminale CAN H

Connettori CAN-OUT port

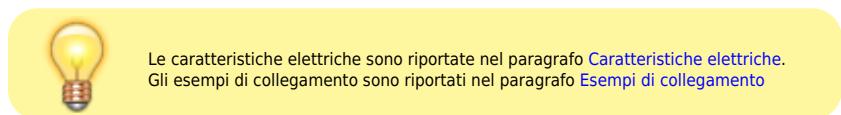
CN3	Morsetto	Simbolo	Descrizione
 	1	0V	Comune CAN
	2	CAN L	Terminale CAN L
	3	CAN H	Terminale CAN H

Settaggio resistenze di terminazione CANbus PORT

	Nome jumper	Impostazione	Funzione
	JP1		
	JP2	INSERITO	Terminazione CAN attivata

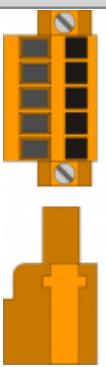
4.3 Ingressi digitali

20 ingressi digitali standard + 2 frequenzimetri



CN6	Morsetto	Simbolo	Descrizione	Indirizzo
	1	0V	Comune degli ingressi digitali	
	2	I1	Ingresso I1	X.INP01
	3	I2	Ingresso I2	X.INP02
	4	I3	Ingresso I3	X.INP03
	5	I4	Ingresso I4	X.INP04
	6	I5	Ingresso I5	X.INP05
	7	I6	Ingresso I6	X.INP06
	8	I7	Ingresso I7	X.INP07
	9	I8	Ingresso I8	X.INP08

CN7	Morsetto	Simbolo	Descrizione	Indirizzo
	1	0V	Comune degli ingressi digitali	
	2	I9	Ingresso I9	X.INP09
	3	I10	Ingresso I10	X.INP10
	4	I11	Ingresso I11	X.INP11
	5	I12	Ingresso I12	X.INP12
	6	I13	Ingresso I13	X.INP13
	7	I14	Ingresso I14	X.INP14
	8	I15	Ingresso I15	X.INP15
	9	I16	Ingresso I16	X.INP16

CN13	Morsetto	Simbolo	Descrizione	Indirizzo
	1	24V	Uscita +24V dc	
	2	I17	Ingresso I17	X.INP17
	3	I18	Ingresso I18	X.INP18
	4	IF1	Frequenzimetro IF1	X.AI08 X.INP21
	5	0V	Comune degli ingressi digitali	

CN14	Morsetto	Simbolo	Descrizione	Indirizzo
	1	24V	Uscita +24V dc	
	2	I19	Ingresso I19	X.INP19
	3	I20	Ingresso I20	X.INP20
	4	IF2	Frequenzimetro IF2	X.AI09 X.INP22
	5	0V	Comune degli ingressi digitali	

4.4 Ingressi analogici

6 ingressi analogici multistandard + 1 ingresso analogico per TA



Le caratteristiche elettriche sono riportate nel paragrafo [Caratteristiche elettriche](#).
Gli esempi di collegamento sono riportati nel paragrafo [Esempi di collegamento](#)

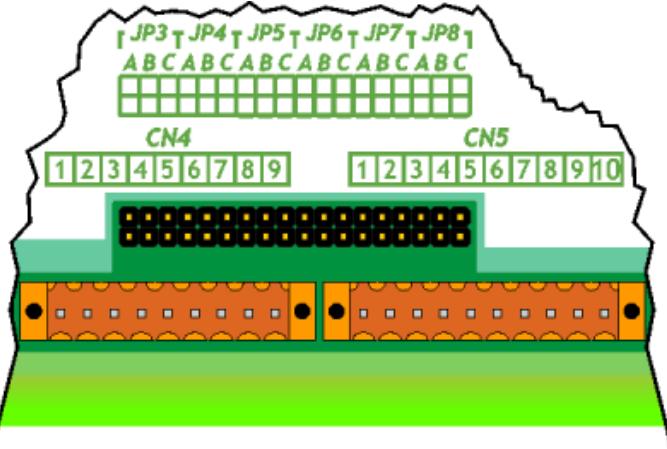
CN4	Morsetto	Simbolo	Descrizione	Indirizzo
	1	VREF	Tensione di riferimento	
	2	IA1	Ingresso analogico 1	X.IA01
	3	AGND1	Comune ingresso analogico 1	
	4	IA2	Ingresso analogico 2	X.IA02
	5	AGND2	Comune ingresso analogico 2	
	6	IA3	Ingresso analogico 3	X.IA03
	7	AGND3	Comune ingresso analogico 3	
	8	IA4	Ingresso analogico 4	X.IA04
	9	AGND4	Comune ingresso analogico 4	

CN5	Morsetto	Simbolo	Descrizione	Indirizzo
	1	VREF	Tensione di riferimento	
	2	IA5	Ingresso analogico 5	X.IA05
	3	AGND5	Comune ingresso analogico 5	
	4	IA6	Ingresso analogico 6	X.IA06
	5	AGND6	Comune ingresso analogico 6	
	6	TA1	Ingresso Trasformatore Amperometrico	X.IA07
	7	TA2		
	8	NC	NC	
	9	24Vext	Uscita +24V dc	
	10	0V		

Settaggio degli ingressi analogici

Inserire i jumper JP3, JP4, JP5, JP6, JP7 e JP8 per configurare gli ingressi analogici IA1+IA6.

L'ingresso analogico IA7 è specifico per la connessione ad un trasformatore amperometrico e quindi non ha bisogno di configurazioni.

			
Ingresso	Jumper	Stato	Descrizione
IA1	JP3-A	INSERITO	Amperometrico 0-20mA
	JP3-B	INSERITO	Voltmetrico 0-5V
	JP3-C	INSERITO	Voltmetrico 0-10V
IA2	JP4-A	INSERITO	Amperometrico 0-20mA
	JP4-B	INSERITO	Voltmetrico 0-5V
	JP4-C	INSERITO	Voltmetrico 0-10V
IA3	JP4-A JP4-B JP4-C	NON INSERITO	Potenziometrico
	JP5-A	INSERITO	Amperometrico 0-20mA
	JP5-B	INSERITO	Voltmetrico 0-5V
IA4	JP5-C	INSERITO	Voltmetrico 0-10V
	JP5-A JP5-B JP5-C	NON INSERITO	Potenziometrico
	JP6-A	INSERITO	Amperometrico 0-20mA
IA5	JP6-B	INSERITO	Voltmetrico 0-5V
	JP6-C	INSERITO	Voltmetrico 0-10V
	JP6-A JP6-B JP6-C	NON INSERITO	Potenziometrico
IA6	JP7-A	INSERITO	Amperometrico 0-20mA
	JP7-B	INSERITO	Voltmetrico 0-5V
	JP7-C	INSERITO	Voltmetrico 0-10V
IA6	JP7-A JP7-B JP7-C	NON INSERITO	Potenziometrico
	JP8-A	INSERITO	Amperometrico 0-20mA
	JP8-B	INSERITO	Voltmetrico 0-5V
	JP8-C	INSERITO	Voltmetrico 0-10V
	JP8-A JP8-B JP8-C	NON INSERITO	Potenziometrico

4.5 Uscite digitali

24 uscite digitali protette



Le caratteristiche elettriche sono riportate nel paragrafo [Caratteristiche elettriche](#).
Gli esempi di collegamento sono riportati nel paragrafo [Esempi di collegamento](#)

CN10	Morsetto	Simbolo	Descrizione	Indirizzo
1	1	V1+	Ingresso alimentazione uscite O1÷O2 (12÷28V dc)	
2	2	O1	Uscita digitale 1	X.OUT01
3	3	O2	Uscita digitale 2	X.OUT02
4	4	V2+	Ingresso alimentazione uscite O3÷O4 (12÷28V dc)	
5	5	O3	Uscita digitale 3	X.OUT03
6	6	O4	Uscita digitale 4	X.OUT04
7	7	V2+	Ingresso alimentazione uscite O5÷O6 (12÷28V dc)	
8	8	O5	Uscita digitale 5	X.OUT05
9	9	O6	Uscita digitale 6	X.OUT06
10	10	V2+	Ingresso alimentazione uscite O7÷O8 (12÷28V dc)	
11	11	O7	Uscita digitale 7	X.OUT07
12	12	O8	Uscita digitale 8	X.OUT08
13	13	V-	Ingresso alimentazione uscite (0V dc)	

CN11	Morsetto	Simbolo	Descrizione	Indirizzo
1	1	V3+	Ingresso alimentazione uscite O9÷O10(12÷28V dc)	
2	2	O9	Uscita digitale 9	X.OUT09
3	3	O10	Uscita digitale 10	X.OUT10
4	4	V4+	Ingresso alimentazione uscite O11÷O12 (12÷28V dc)	
5	5	O11	Uscita digitale 11	X.OUT11
6	6	O12	Uscita digitale 12	X.OUT12
7	7	V4+	Ingresso alimentazione uscite O13÷O14 (12÷28V dc)	
8	8	O13	Uscita digitale 13	X.OUT13
9	9	O14	Uscita digitale 14	X.OUT14
10	10	V4+	Ingresso alimentazione uscite O15÷O16 (12÷28V dc)	
11	11	O15	Uscita digitale 15	X.OUT15
12	12	O16	Uscita digitale 16	X.OUT16
13	13	V-	Ingresso alimentazione uscite (0V dc)	

CN12	Morsetto	Simbolo	Descrizione	Indirizzo
1	1	V5+	Ingresso alimentazione uscite O17÷O18 (12÷28V dc)	
2	2	O17	Uscita digitale 17	X.OUT17
3	3	O18	Uscita digitale 18	X.OUT18
4	4	V6+	Ingresso alimentazione uscite O19÷O20 (12÷28V dc)	
5	5	O19	Uscita digitale 19	X.OUT19
6	6	O20	Uscita digitale 20	X.OUT20
7	7	V6+	Ingresso alimentazione uscite O21÷O22 (12÷28V dc)	
8	8	O21	Uscita digitale 21	X.OUT21
9	9	O22	Uscita digitale 22	X.OUT22
10	10	V6+	Ingresso alimentazione uscite O23÷O24 (12÷28V dc)	
11	11	O23	Uscita digitale 23	X.OUT23
12	12	O24	Uscita digitale 24	X.OUT24
13	13	V-	Ingresso alimentazione uscite (0V dc)	

4.6 Comando per 1 motore stepper

CN8	Morsetto	Simbolo	Descrizione
	1	+VH	Ingresso positivo alimentazione motore
	2	-VH	Ingresso negativo alimentazione motore
	3	A1	
	4	A2	Uscita 1 Motore
	5	B1	
	6	B2	Uscita 2 Motore

CN9	Morsetto	Simbolo	Descrizione
	1	ST IN+	Ingresso STEP+
	2	ST IN-	Ingresso STEP-
	3	DR IN+	Ingresso DIREZIONE+
	4	DR IN-	Ingresso DIREZIONE-
	5	C	Comune

5. Caratteristiche elettriche

Di seguito sono riportate le caratteristiche elettriche hardware.
I valori di frequenze massime e minime e tempi di acquisizione effettivi, possono comunque dipendere da eventuali filtri software aggiuntivi.

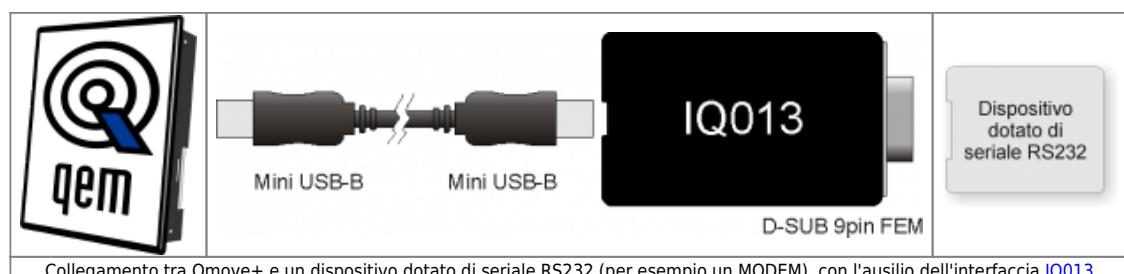
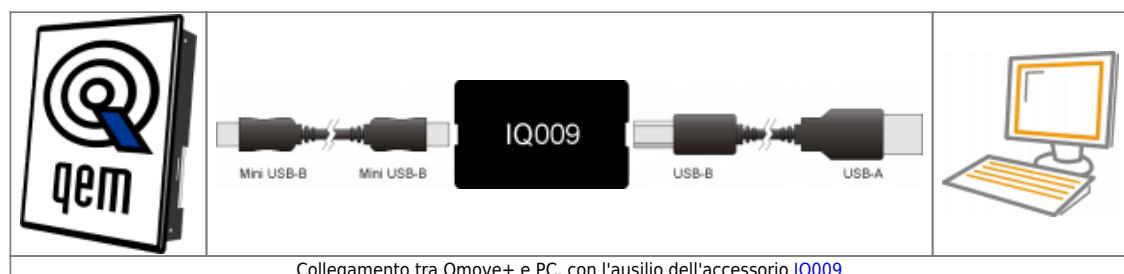
5.1 PROG PORT (USB mini-B)

Connettore per [IQ009](#) o [IQ013](#)

	Il connettore USB mini-B non supporta gli standard elettrici USB, deve essere utilizzato solamente mediante una interfaccia IQ009 o IQ013.
---	---

Seriale utilizzata per il trasferimento e l'aggiornamento del firmware.

Standard elettrico	TTL (Usare l'interfaccia seriale IQ009 o IQ013)
Velocità di comunicazione	115200 Kbaud
Isolamento	Nessuno

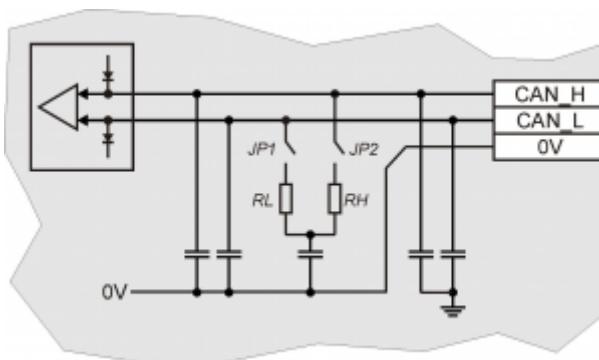


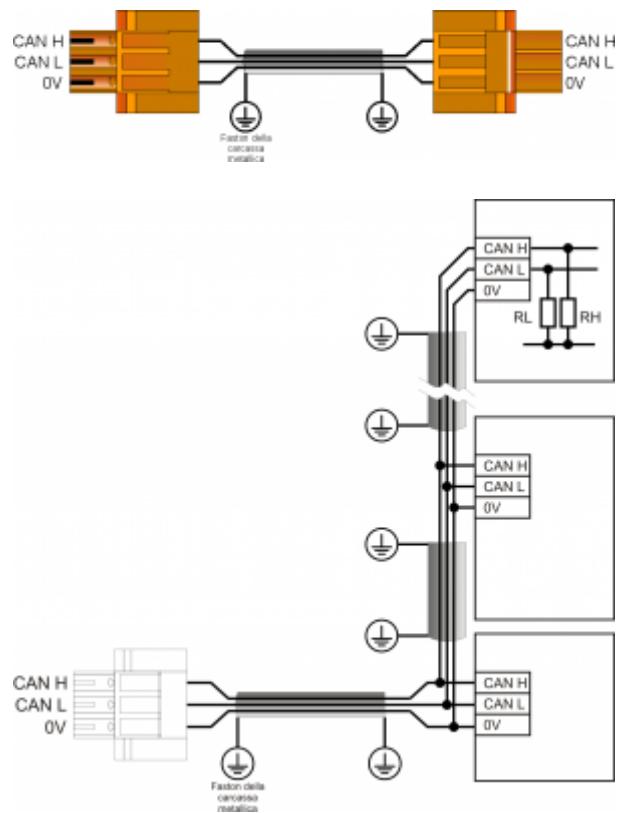
5.2 CANbus PORT



Per attivare la resistenza di terminazione interna vedere paragrafo [Settaggio resistenze di terminazione](#)

Velocità di comunicazione	125, 250, 500, 1000 Kbit/s
Max. numero Driver/Receiver sulla linea	100
Max. lunghezza cavi	500m @ 125Kbit/s, 250m @ 250Kbit/s, 100m @ 500Kbit/s, 25m @ 1000Kbit/s
Impedenza d'ingresso	>15Kohm
Limite corrente cortocircuito	45mA





Esempio di collegamento CAN BUS.

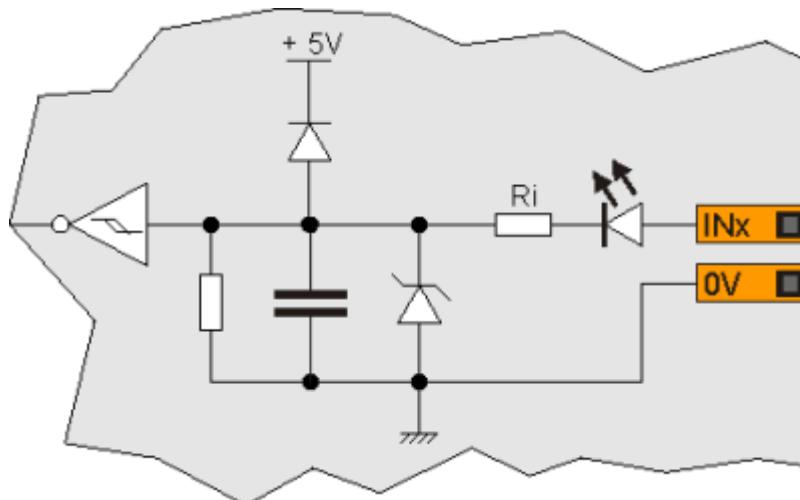


Attenzione: chiudere i DIP JP1 e JP2 ed inserire le resistenze di terminazione (RL, RH) sull'ultimo dispositivo della catena.

5.3 Ingressi digitali

Tipo di polarizzazione	PNP
Tempo min. di acquisizione (hardware)	3ms
Isolamento	1000Vrms
Tensione di funzionamento nominale	24Vdc
Tensione stato logico 0	0÷2 V
Tensione stato logico 1	10,5 ÷ 26,5 V
Caduta di tensione interna	5V
Resistenza di ingresso (Ri)	2200Ω
Corrente assorbita	2mA ÷ 10mA ¹⁾

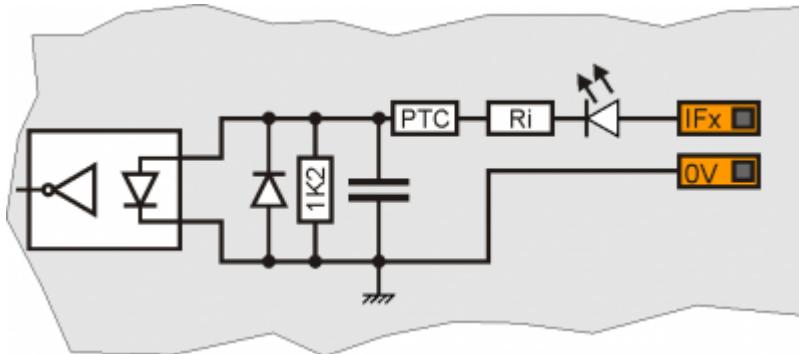
¹⁾ ATTENZIONE: se il dispositivo collegato agli ingressi necessita di una corrente minima commutabile superiore, gli ingressi potrebbero non funzionare correttamente.



5.4 Ingressi frequenzimetrici

Tipo di polarizzazione	NPN / PNP
------------------------	-----------

Frequenza massima	200KHz
Tempo min. di acquisizione (hardware)	5µs
Isolamento	1000Vrms
Tensione di funzionamento nominale	24Vdc
Tensione stato logico 0	0÷2 V
Tensione stato logico 1	10,5 ÷ 26,5 V
Caduta di tensione interna	1,2 V
Resistenza di ingresso	3000Ω



5.5 Ingressi analogici

5.5.1 Tempi di conversione

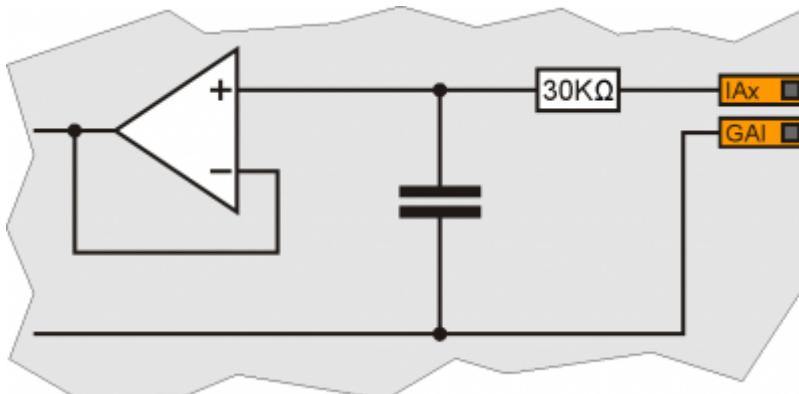


5.5.2 Ingressi analogici potenziometrici

Tipo di collegamento	Potenziometrico 1KΩ÷20KΩ
Risoluzione	12bit/16bit ¹⁾
Tensione di riferimento erogata	2,5Vdc
Corrente massima erogata dal riferimento	10mA
Resistenza d'ingresso	10MΩ
Max. errore di linearità	± 0,1% Vfs
Max. errore di offset	± 0,1% Vfs
S.n.	71 dB
Tempo di conversione	Dipende dalla configurazione dell'ingresso analogico. Vedi paragrafo Tempi di conversione se presente ²⁾
Isolamento	1000 Vrms

¹⁾ Dipende dalle [Versioni hardware](#)

²⁾ Il tempo di campionamento del device deve essere uguale o superiore al tempo di conversione

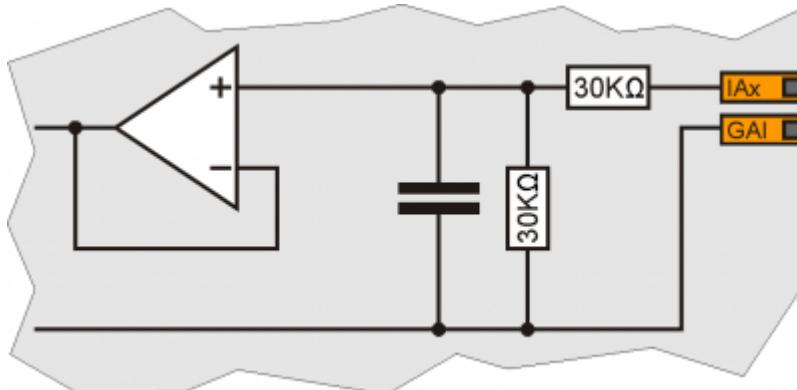


5.5.3 Ingressi analogici voltmetrici 0-5V

Tipo di collegamento	Voltmetrico 0÷5V
Risoluzione	12bit/16bit ¹⁾
Resistenza d'ingresso (Rin)	60KΩ
Valore di danneggiamento	20V
Max. errore di linearità	± 0,1% Vfs
Max. errore di offset	± 0,1% Vfs
S.n.	71 dB

Tempo di conversione	Dipende dalla configurazione dell'ingresso analogico. Vedi paragrafo Tempi di conversione se presente ²⁾
Isolamento	1000 Vrms

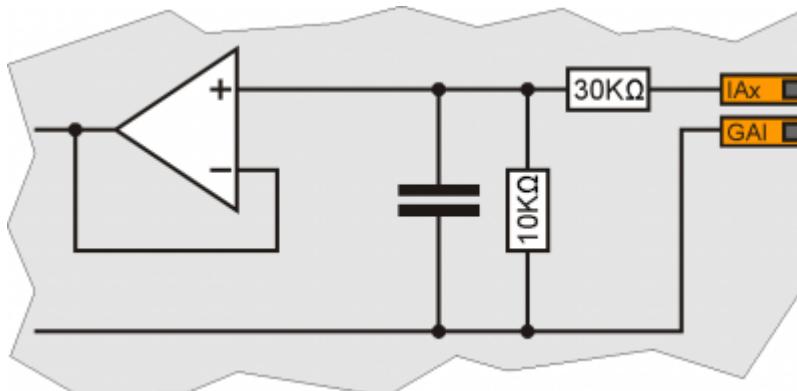
¹⁾ Dipende dalle [Versioni hardware](#)
²⁾ Il tempo di campionamento del device deve essere uguale o superiore al tempo di conversione



5.5.4 Ingressi analogici voltmetrici 0-10V

Tipo di collegamento	Voltmetrico 0÷10V
Risoluzione	12bit/16bit ¹⁾
Resistenza d'ingresso (Rin)	40kΩ
Valore di danneggiamento	20V
Max. errore di linearità	± 0,1% Vfs
Max. errore di offset	± 0,1% Vfs
S.n.	71 dB
Tempo di conversione	Dipende dalla configurazione dell'ingresso analogico. Vedi paragrafo Tempi di conversione se presente ²⁾
Isolamento	1000 Vrms

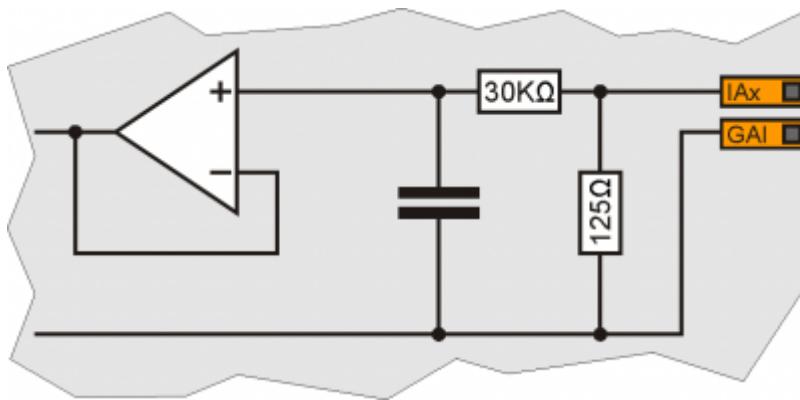
¹⁾ Dipende dalle [Versioni hardware](#)
²⁾ Il tempo di campionamento del device deve essere uguale o superiore al tempo di conversione



5.5.5 Ingressi analogici amperometrici

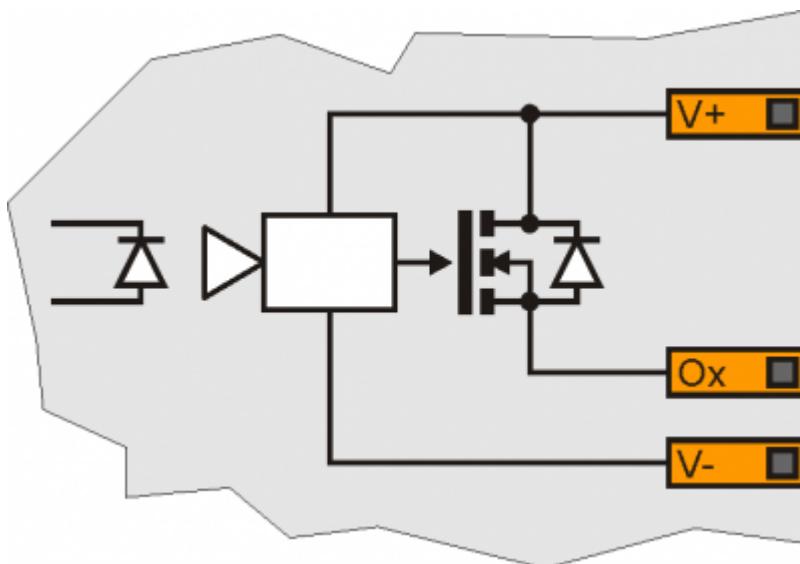
Tipo di collegamento	Amperometrico (0-20 mA)
Risoluzione	12bit/16bit ¹⁾
Resistenza d'ingresso	125Ω
Valore di danneggiamento	25 mA
Max. errore di linearità	± 0,1% Vfs
Max. errore di offset	± 0,1% Vfs
S.n.	71 dB
Tempo di conversione	Dipende dalla configurazione dell'ingresso analogico. Vedi paragrafo Tempi di conversione se presente ²⁾
Isolamento	1000 Vrms

¹⁾ Dipende dalle [Versioni hardware](#)
²⁾ Il tempo di campionamento del device deve essere uguale o superiore al tempo di conversione



5.6 Uscite digitali protette

Carico commutabile	Dc (PNP)
Max. tensione di funzionamento	28V
Isolamento	1000V RMS
Caduta di tensione interna max.	176mV
Resistenza interna massima @ON	44mΩ
Corrente max. di protezione	50A
Corrente max. di funzionamento	4A
Corrente max. di standby	500nA
Tempo di massimo commutazione da ON a OFF	230µs
Tempo di massimo commutazione da OFF a ON	100µs

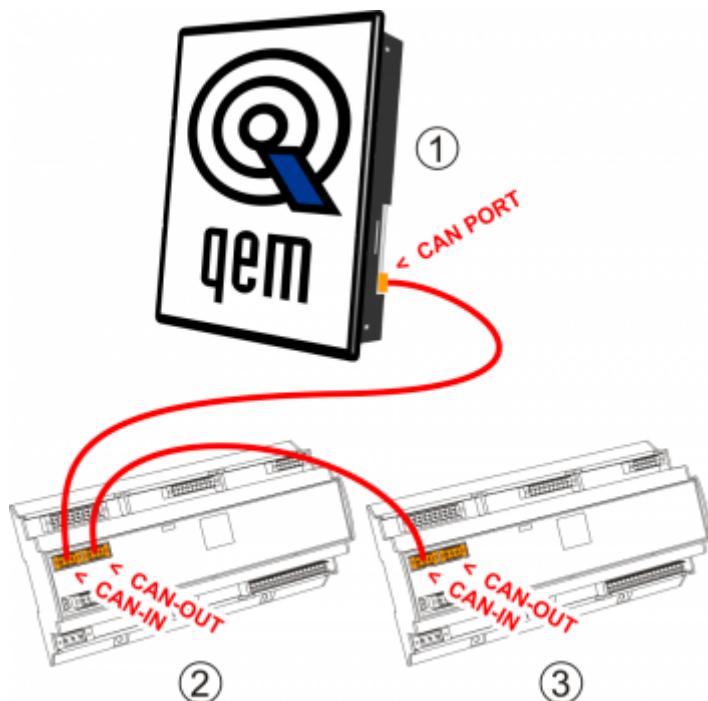


5.7 Comando motore stepper

Fix Me!

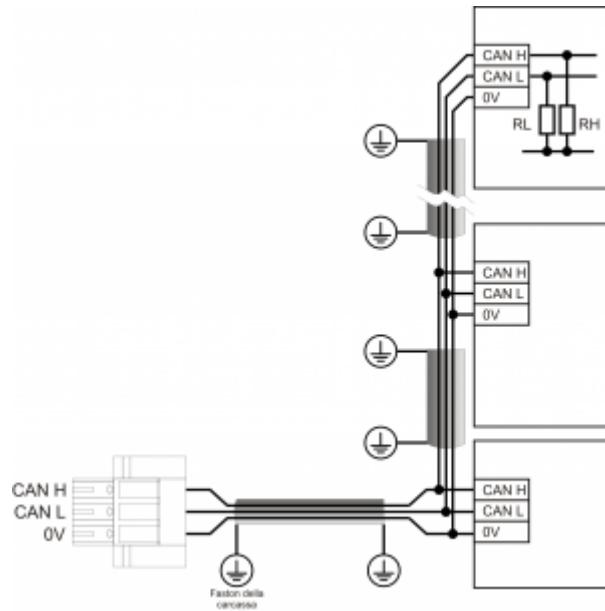
6. Esempi di collegamento

6.1 CANbus



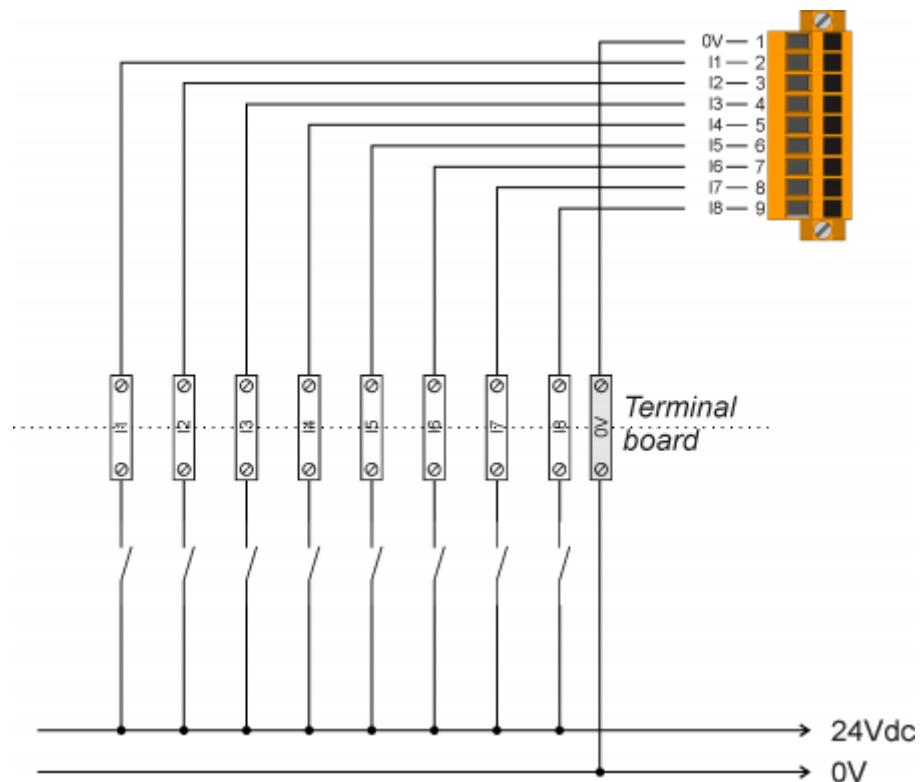
! Sul primo (1) e sull'ultimo (3) dispositivo della catena, devono essere inserite le resistenze di terminazione.
La calza dei cavi deve essere connessa a terra tramite gli appositi faston presenti sulla carcassa metallica.

i Per attivare la resistenza di terminazione interna vedere paragrafo [“Settaggio resistenze di terminazione”](#)

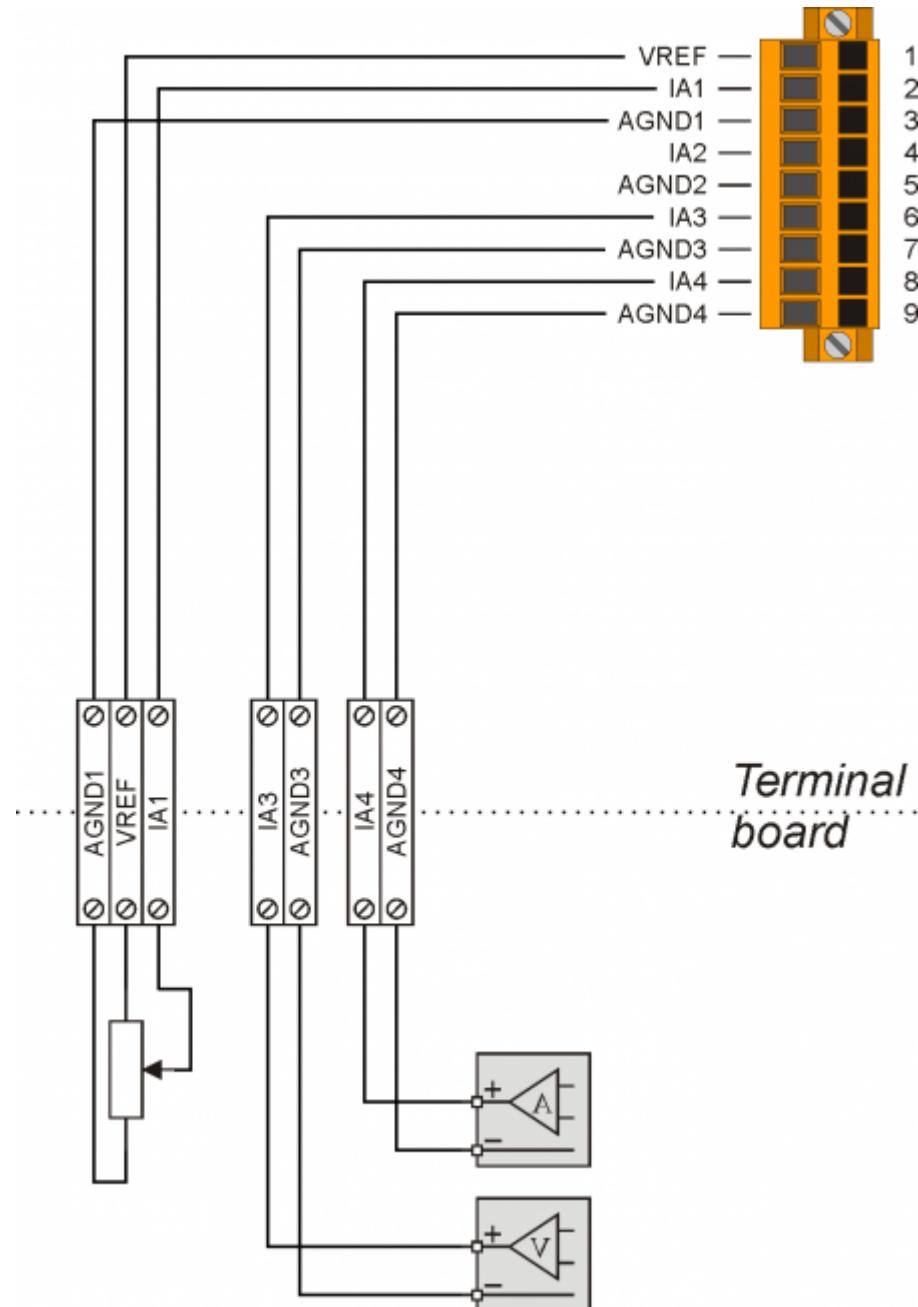


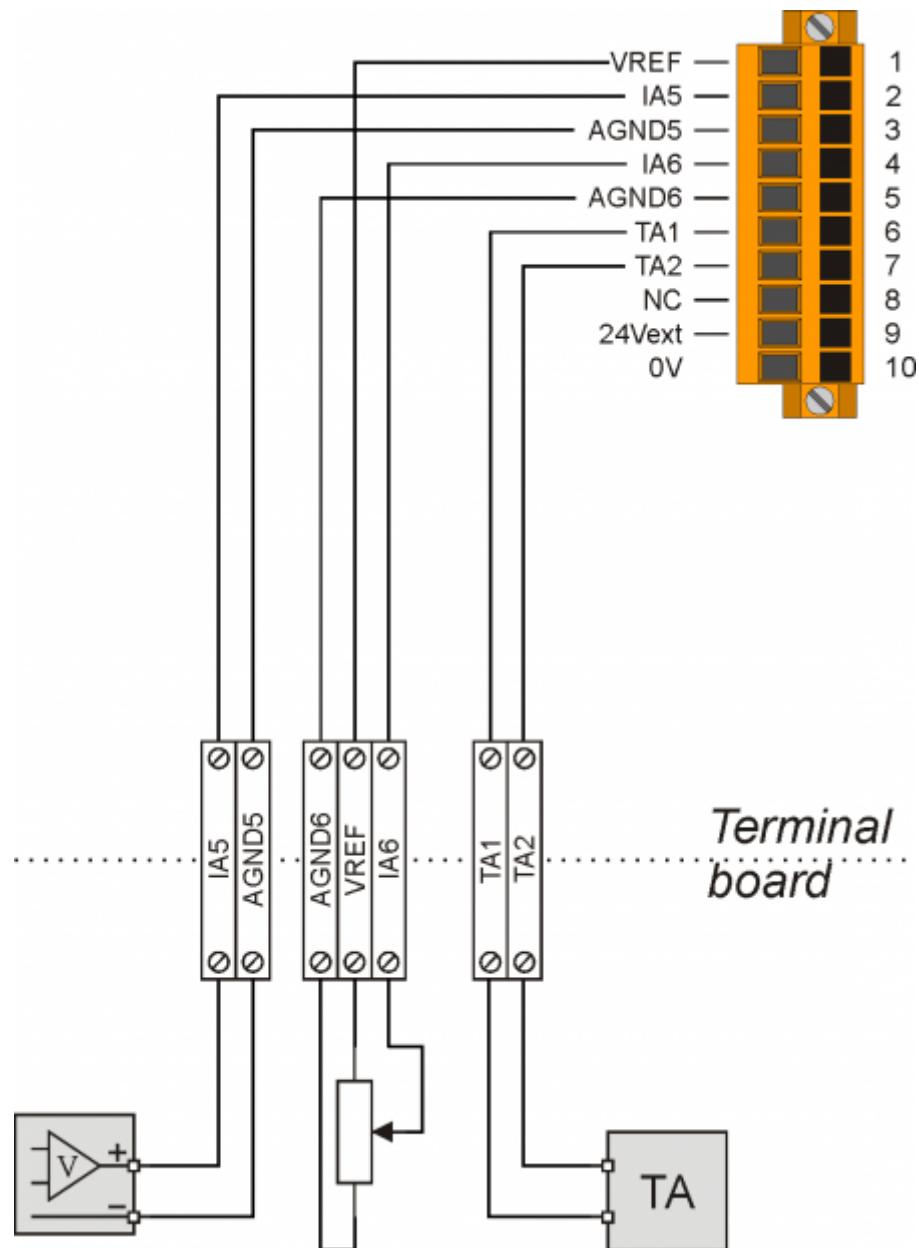
! Attenzione: chiudere i DIP JP1 e JP2 ed inserire le resistenze di terminazione (RL, RH) sull'ultimo dispositivo della catena.

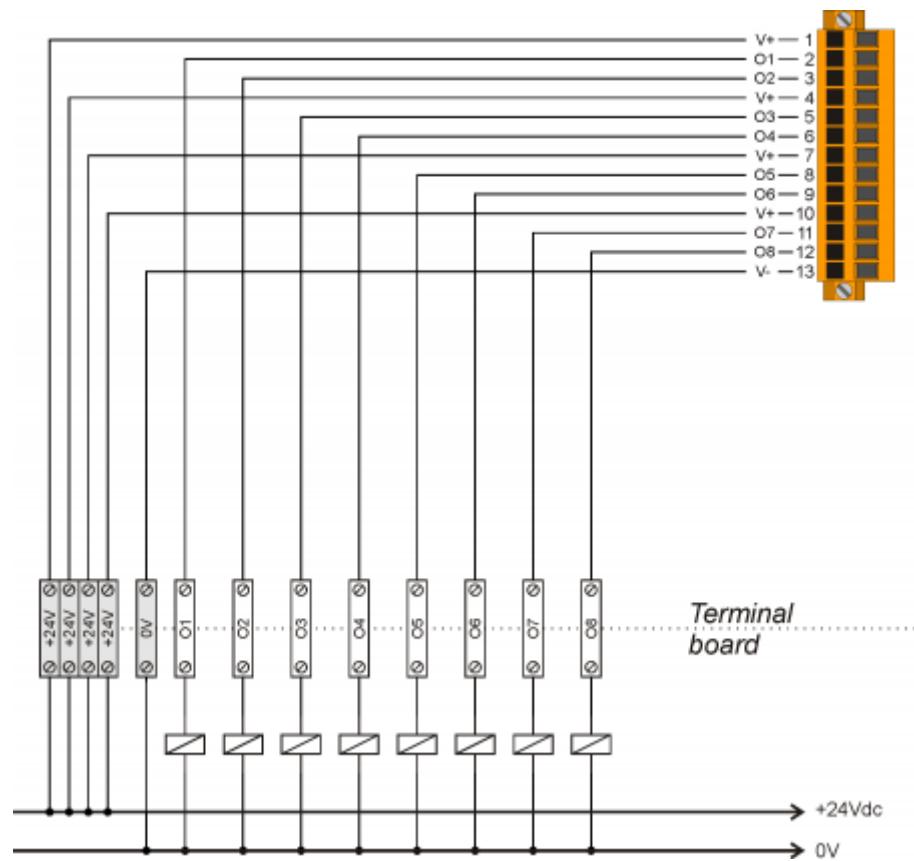
6.2 Ingressi digitali



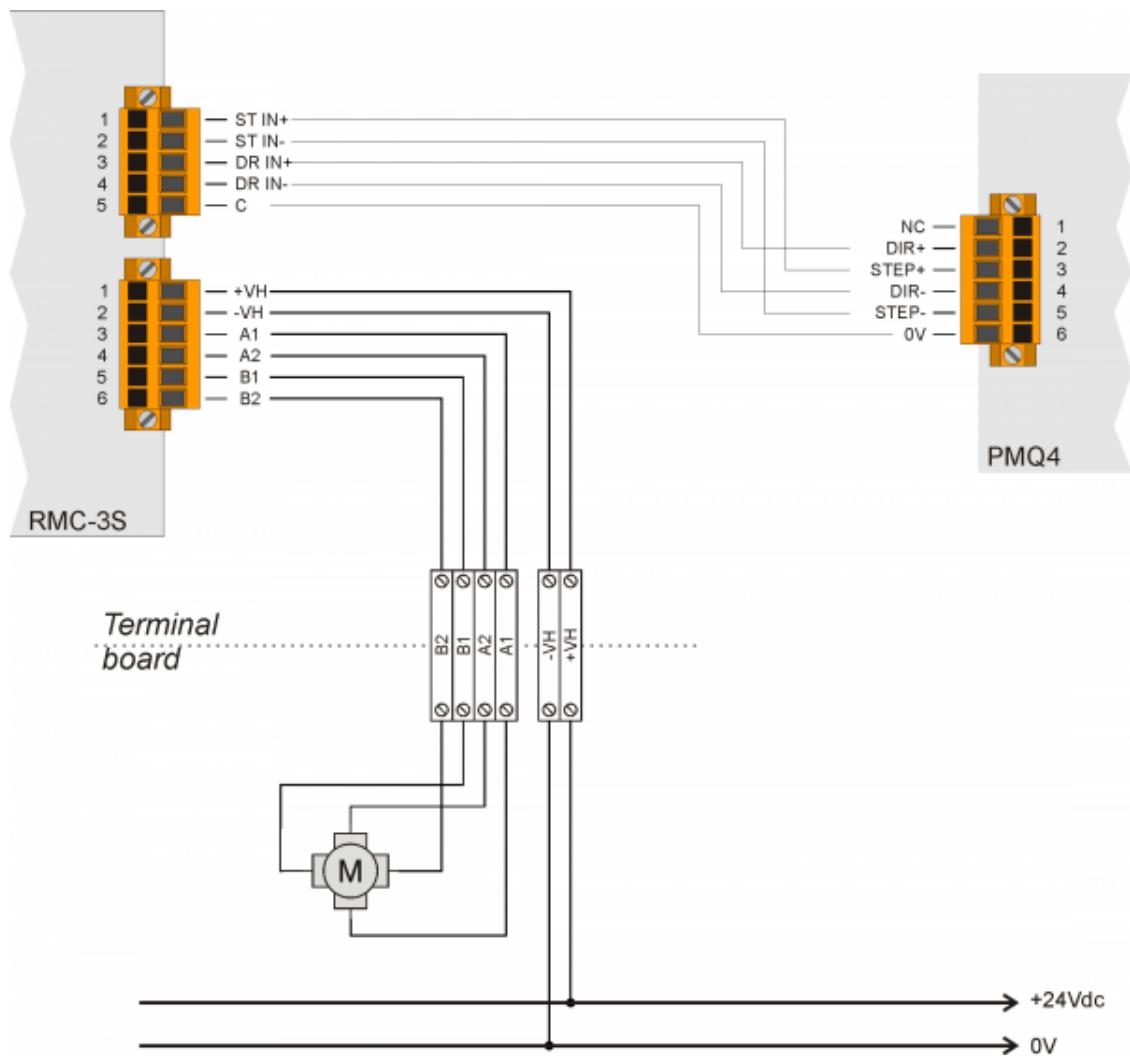
6.3 Ingressi analogici





6.4 Uscite digitali protette

6.5 Comando Motore STEPPER



7. Settaggi, procedure e segnalazioni



Documento generato automaticamente da **Qem Wiki** - <http://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.