# Índice

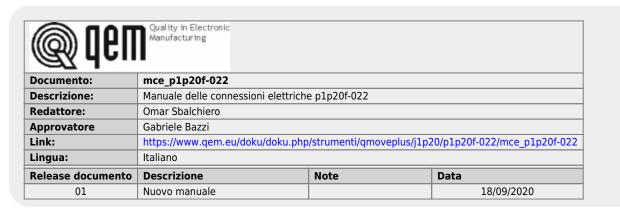
MCE_P1P20F - 022: Connessioni	3
1. Informazioni	3
1.1 Release	3
1.2 Specificazioni	3
2. Descrizione	4
3. Hardware e collegamenti	4
3.1 Pannello Operatore	4
3.2 Alimentazione	5
3.3 Connettività	5
3.3.1 PROG PORT (USB mini-B)	5
3.3.2 ETHERNET port	5
3.3.3 CANbus PORT	5
3.4 Ingressi digitali	7
3.4.1 CN6	
3.4.2 CN5	
3.5 Uscite digitali	
3.5.1 CN7	
3.5.2 CN4	
3.5.3 CN12	
3.6 Ingressi di conteggio bidirezionali	
3.6.1 CN9	
3.6.2 CN10	
3.7 Uscite analogiche	
3.7.1 CN3	
3.8 Espansione RMC-3MB01-M9/0/0/0/P16/P16/24Vdc	
3.8.1 Alimentazione	
3.8.2 Connettività	
3.8.3 Uscite digitali	
4. Assistenza	
Riparazione	
Snedizione	25

 MCE_P1P20F - 022 : Connessioni

# MCE\_P1P20F - 022 : Connessioni

#### 1. Informazioni

#### 1.1 Release



# 1.2 Specificazioni

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.

Marchi registrati:

• QEM® è un marchio registrato.

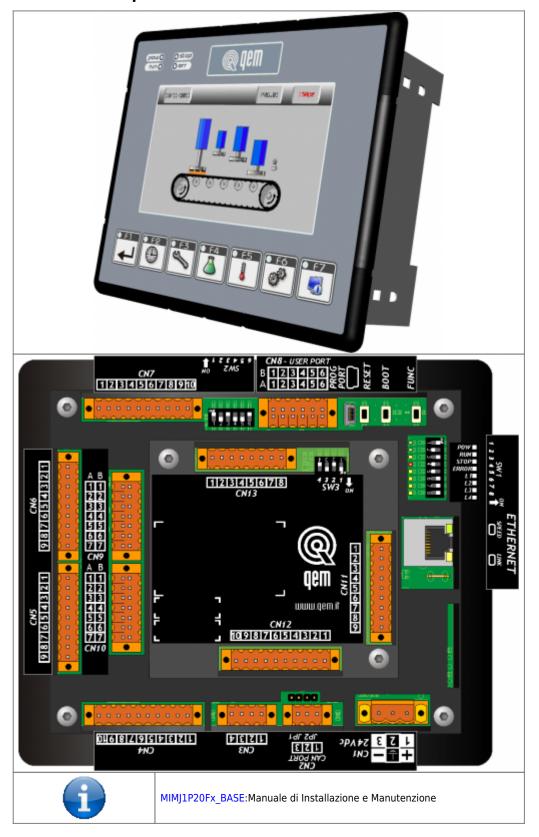
# 2. Descrizione

Il software P1P20F - 022, controlla l'automazione di macchine levigatrici/levigabordi fino a 19 teste .

**N.B.** Se si desidera comandare separatamente l'attivazione dei motori delle teste con la discesa e salita delle teste, è necessario l'utilizzo del modulo I/O remotato (RMC3M).

# 3. Hardware e collegamenti

## 3.1 Pannello Operatore



#### 3.2 Alimentazione

Lo strumento dovrà essere alimentato a 24Vdc. Prevedere un fusibile esterno in serie al conduttore positivo +24Volt.

	PIN	ID	DESCRIZIONE
1 2 3	1	+24V	Positivo Alimentazione <b>+24Vdc</b>
	2	PE	Terra-PE
	3	0V	Comune Alimentazione <b>0Vdc</b>

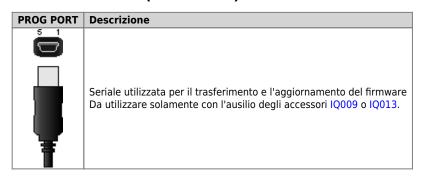
#### 3.3 Connettività

Nr. 1 PORTA PROG → Seriale con standard logico TTL per programmazione

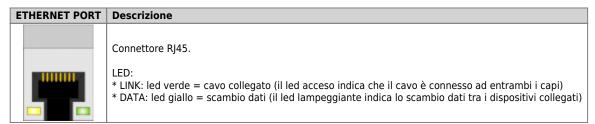
Nr. 1 PORTA ETHERNET

Nr. 1 Porta CAN per il collegamento a moduli I/O esterni

## 3.3.1 PROG PORT (USB mini-B)



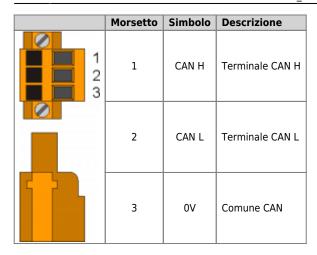
#### 3.3.2 ETHERNET port



#### 3.3.3 CANbus PORT

#### 3.3.3.1 CN2

Morsetto	Simbolo	Descrizione



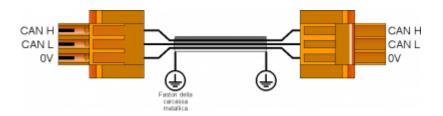
## 3.3.3.1.1 Settaggio resistenze di terminazione

	Nome jumper	Impostazione	Funzione
JP1 JP2	JP1	INSERITO	Terminazione CAN attivata
	JP2	MSERTO	Terminazione CAN dicivata

#### 3.3.3.1.2 Selettore baud-rate CANbus

SW1	Dip	Impostazione dei DIP	Funzione
1	1	-	-
2	2	-	-
3	3	-	-
3	4	-	-
4			
5	5	ON	
6	7	ON	Selezione velocità di trasmissione CANbus
7		Baud-rate 1MB/S	trasmissione Cambus
8			
	6	-	-
OFF ON	8	-	-

## 3.3.3.1.3 Esempio di collegamento del cavo



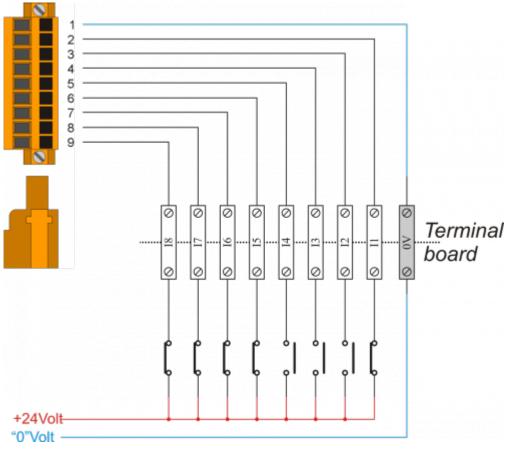
# 3.4 Ingressi digitali

S = Stato	A = Azione	
NO = Normalmente Aperto	I = Impulsivo	ID - Coffware
NC = Normalmente Chiuso	<b>C</b> = Continuo	ID = Software

## 3.4.1 CN6

		PIN	ID	DESCRIZIONE		S	A
0	1	1	0V	Comune degli ingressi digitali - Collegat	to internamente allo 0Volt (PIN 3 - CN1)		
	2	2	11	Emergenza	-	NC	С
	4 5	3	12	Teste/Motori	OFF = attivazione teste ON = avviamento motori	NO	С
	6 7	4	13	Start Avviamento Motori	Avvia l'attivazione in sequenza dei motori (MP-05 = 1)	NO	I
	8 9	5	14	Ausiliari abilitati	Macchina pronta per funzionare	NO	С
0		6	15	NE	In automatico, ferma il ponte e il nastro/Reset del messaggio "erroneo avviamento rotazione motori"		
		7	16	Termici	Catena dei termici	NC	c
		8	17	Carter	Catena delle protezioni		
		9	18	Pressostato	Mancanza aria		

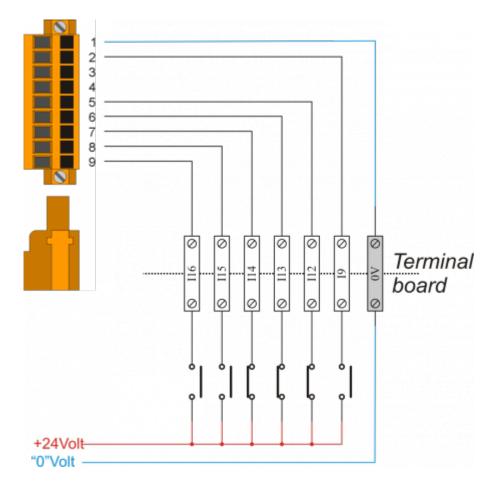
#### 3.4.1.1 Esempio di collegamento



## 3.4.2 CN5

		PIN	ID	DESCRIZIONE				S	Α
	1	1	0V	Comune degli ingressi digitali - Co	llegato inter	namente allo 0Volt (P	IN 3 - CN1)		
H	2	2	19	Acquisizione Pezzo	Fine corsa	ra	NO	С	
H	4 5	3	110	n.u.	-		-	-	
H	6 7	4	111	n.u.	-		-	-	
	8 9	5	112	Fault inverter	Inverter in	rter in allarme			
0		6	I13	Ponte Avanti		Con velocità rapida		NC	c
		7	114	Ponte Indietro	F:		(MP-04 = 1)		
		8	115	Ponte Rallentamento Avanti	Finecorsa			NO	
		9	116	Ponte Rallentamento Indietro		Con velocità lenta		NO	

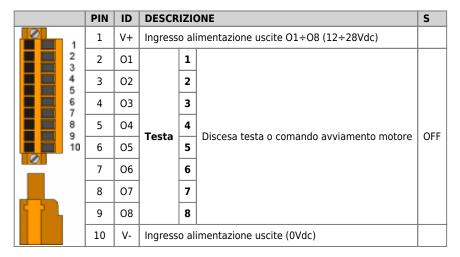
# 3.4.2.1 Esempio di collegamento



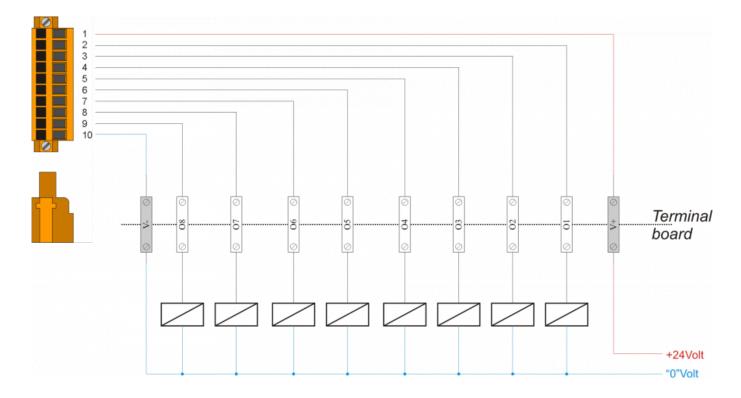
# 3.5 Uscite digitali

S = Stato	ID
<b>OFF</b> = Spento	ID = Software
ON = Acceso	ID = Software

#### 3.5.1 CN7



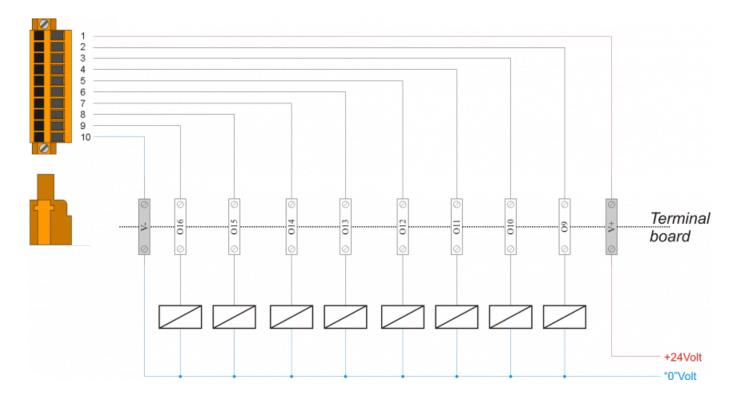
#### 3.5.1.1 Esempio di collegamento



#### 3.5.2 CN4

		PIN	ID	DESCR	IZIOI	NE	S			
0	1	1	V+	Ingress	ngresso alimentazione uscite O9÷O16 (12÷28Vdc)					
2 3 4 5 6 7 8	_	2	09		9					
	4	4		-	3	010		10		
	6	4	011		11					
		6 01	012	Testa	12	Discesa testa o comando avviamento motore	OFF			
	10		013	Testa	13		OFF			
			014		14					
		8	015		15					
		9	016		16					
		10	V-	Ingress	o alin	nentazione uscite (0Vdc)				

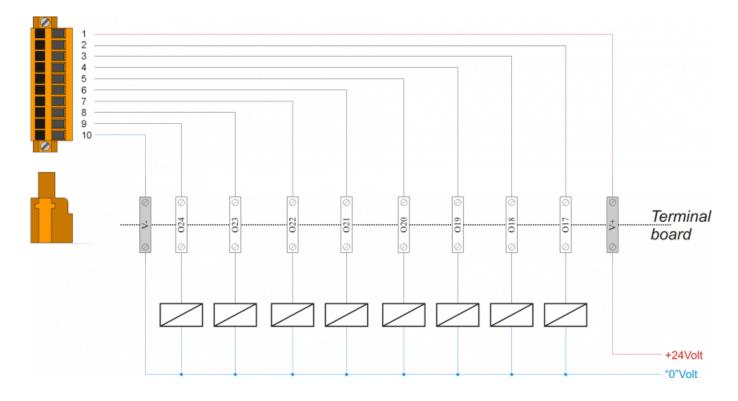
# 3.5.2.1 Esempio di collegamento



## 3.5.3 CN12

		PIN	ID	DESCRIZIONE	DESCRIZIONE		
0	. [	1	V+	ngresso alimentazione uscite O17÷O24 (12÷28Vdc)			
	1 2 3 4	2	017	Teste/Motori	Discesa teste e comando avviamento motori  OFF = Attivazione teste  ON = Avviamento motori	055	
	5	3	018	ine avviamento motori   Segnala il completamento del ciclo di avviamenti motori in cascata		OFF	
	6 7 8	4	019	Mix uscite	Funzione del ciclo uscite, con tempi di attivazione e disttivazione impostabili in setup		
	9	5	020	Allarme pezzi	Allarme pezzi Attiva quando i numeri di pezzi in lavorazione è uguale o superiore a 30		
0	10	5	021	Direzione nastro	OFF = avanti ON = indietro		
		6	022	Direzione ponte	OFF = avanti ON = indietro		
4 }		7	023	Spazzola	Attiva quando c'è almeno un pezzo in lavorazione		
		7	024	Elettrovalvola acqua	-		
		10	V-	Ingresso alimentazione usci	Ingresso alimentazione uscite (0Vdc)		

# 3.5.3.1 Esempio di collegamento



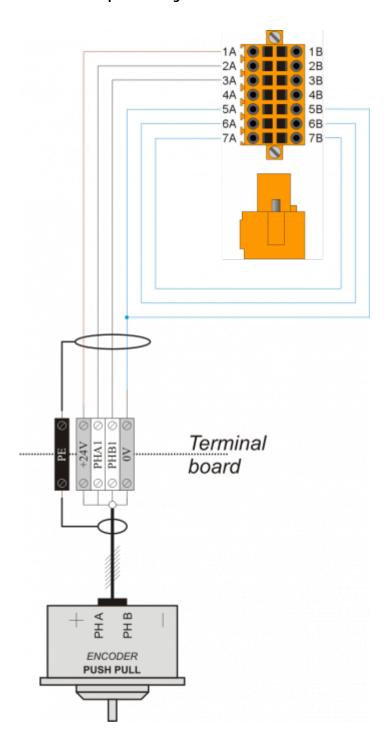
# 3.6 Ingressi di conteggio bidirezionali

# 3.6.1 CN9

# 3.6.1.1 Per Encoder tipo "Push Pull"

	PIN	ID		DESCRIZIONE		
1A	1A	+2	4V	Alimentazione encoder		
2A 0 2B 2B 3A 3B	2A	PH	A1	Fase A		
4A 4B 5A 5B	3A	PHI	В1	Fase B		
6A 6B 7B 4A		Z:	1	n.u.		
	5A			Comune degli ingressi di conteggio - Collegato internamente allo 0Volt (PIN 3 - CN1) Connettere al PIN 5B		
	6A	0V	n	Connettere al PIN 6B		
	7A			Connettere al PIN 7B		

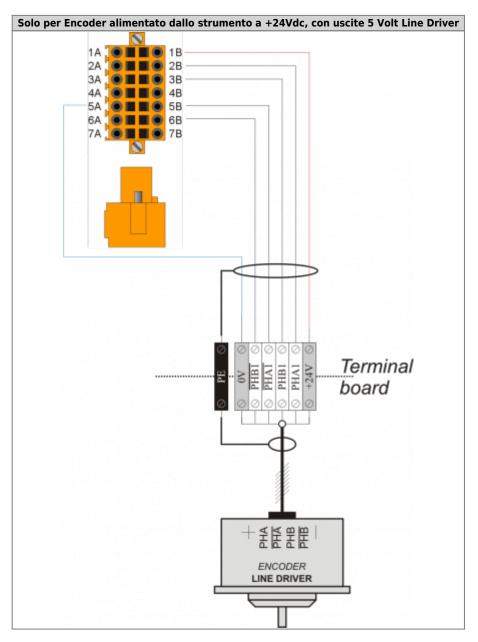
# 3.6.1.1.1 Esempio di collegamento

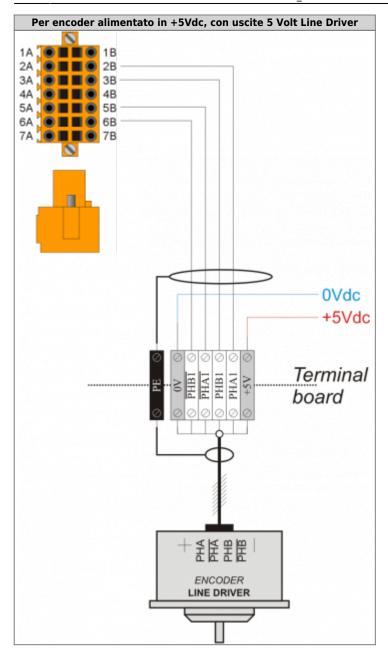


#### 3.6.1.2 Per Encoder tipo "Line Driver"

	PIN	ID	DESCRIZIONE	
1A	1B	+24V	Alimentazione encoder	
2A 0 0 2B 3A 0 0 3B 4A 0 0 4B	2B	PHA1+	Fase A+	
5A 6B 6B	3B	PHB1+	Fase B+	
7A . 7B	4B	Z1+	n.u.	Nastro
	5B	PHA1-	Fase A-	
	6B	PHB1-	Fase B-	
	7B	Z1-	n.u.	

#### 3.6.1.2.1 Esempi di collegamento



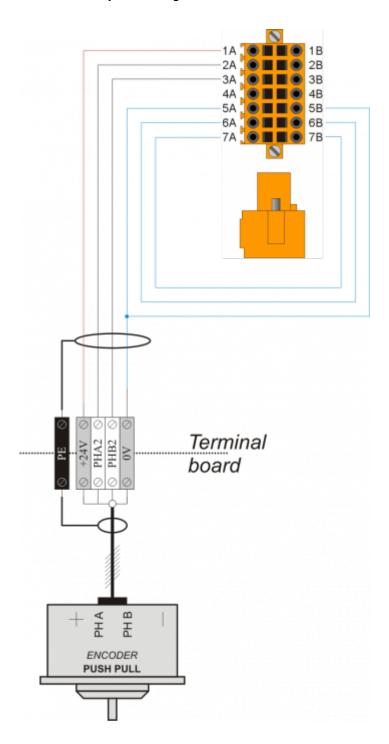


# 3.6.2 CN10

# 3.6.2.1 Per Encoder tipo "Push Pull"

	PIN	ID		DESCRIZIONE	
1A 1B 1A +24V			4V	Alimentazione encoder	
2A 0 2B 2B 3A 3B	2A	PHA	42	Fase A	
4A . • • • 4B 5A • • • 5B	ЗА	PHE	32	Fase B	
6A 7A 7B 4A Z2		2	n.u.		
	5A			Comune degli ingressi di conteggio - Collegato internamente allo 0Volt (PIN 3 - CN1) Connettere al PIN 5B	
	6A	0V	n	Connettere al PIN 6B	
	7A			Connettere al PIN 7B	

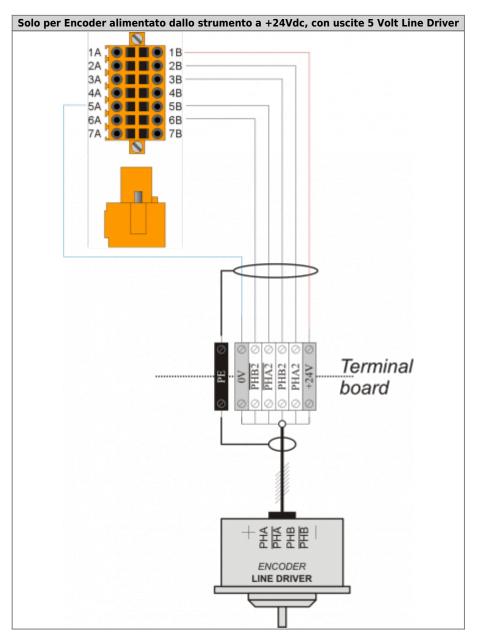
## 3.6.2.1.1 Esempio di collegamento

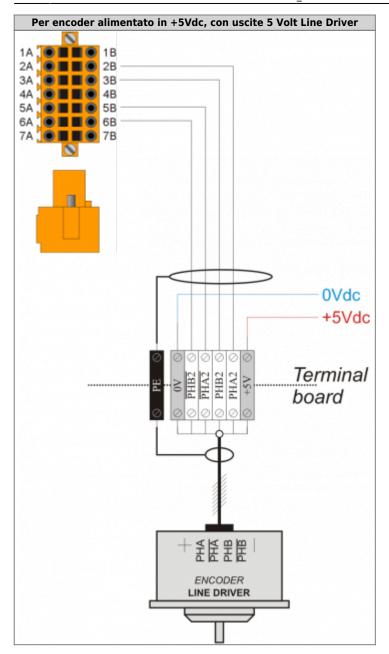


#### 3.6.2.2 Per Encoder tipo "Line Driver"

	PIN	ID	DESCRIZIONE	
1A	1B	+24V	Alimentazione encoder	
2A 2B 2B 3B 4A 4B 4B	2B	PHA2+	Fase A+	
5A 6	3B	PHB2+	Fase B+	
7A . 7B	4B	Z2+	n.u.	Ponte
	5B	PHA2-	Fase A-	
	6B	PHB2-	Fase B-	
	7B	Z2-	n.u.	

#### 3.6.2.2.1 Esempi di collegamento



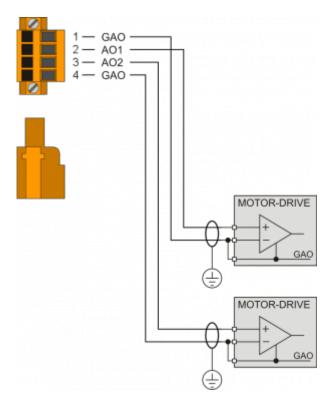


# 3.7 Uscite analogiche

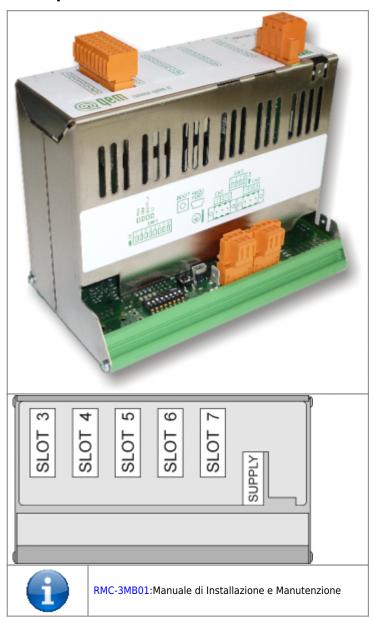
## 3.7.1 CN3

	PIN	ID	DESCRIZIONE			
1 2 3	1	GAO	Comune uscite			
4	2	AO1	Uscita 0-10V	Comando inverter	Nastro trasportatore	
	3	AO2	OSCITA O-10V	Comando inverter	Ponte	
	4	GAO	Comune uscite	analogiche.		

## 3.7.1.1 Esempio di collegamento



# 3.8 Espansione RMC-3MB01-M9/0/0/0/P16/P16/24Vdc



#### 3.8.1 Alimentazione

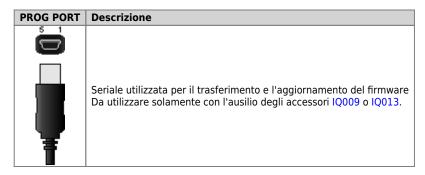
#### 3.8.1.1 CN1

Lo strumento dovrà essere alimentato a 24Vdc, prevedere un fusibile esterno in serie al conduttore positivo +24Volt.

	PIN (NUMERO)	ID	DESCRIZIONE
1 2 3	1 (1)	0V	Comune Alimentazione <b>0V</b>
	2 (2)	PE	Terra-PE
	3 (3)	+24V	Ingresso Positivo Alimentazione <b>+24V</b>

## 3.8.2 Connettività

#### 3.8.2.1 PROG PORT (USB mini-B)



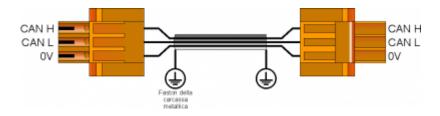
#### 3.8.2.2 CN2

	PIN (NUMERO)	ID	DESCRIZIONE
1 2 3	1 (4)	0V	Comune CAN
	2 (5)	CAN_L	Comunicazione CAN segnale low
	3 (6)	CAN_H	Comunicazione CAN segnale high

#### 3.8.2.3 CN3

	PIN (NUMERO)	ID	DESCRIZIONE
1 2 3	1 (7)	0V	Comune CAN
8	2 (8)	CAN_L	Comunicazione CAN segnale low
	3 (9)	CAN_H	Comunicazione CAN segnale high

## 3.8.2.3.1 Esempio di collegamento



#### 3.8.2.3.2 Settaggio resistenze di terminazione

SW3	Num. Dip	Nome Dip	Impostazione dei DIP	Funzione
1	1	JP1	ON	Terminazione CAN PORT
2	2	JP2	ON	Terminazione CAN FORT
4	3	JP1	NC	
OFF <b>⇔</b> ON	4	JP2	NC	



Se si attiva la terminazione della porta CAN, devono essere attivati entrambi i relativi DIP JP1 e JP2.

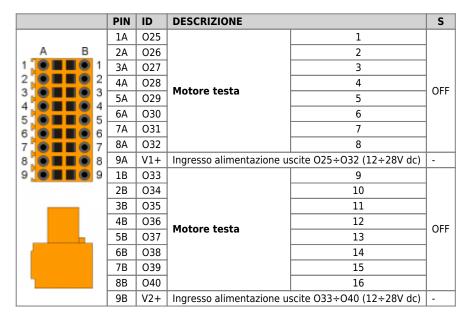
#### 3.8.2.3.3 Settaggio velocità e indirizzo

SW1		Nr. DIP	Funzione
1		1	ON
2	Selezione della velocità di trasmissione del Canbus	2	ON
3		Baud-Rate	1Mb
3		3	ON
4		4	OFF
5		5	OFF
6	Selezione dell'indirizzo del modulo Canbus slave	6	OFF
7		7	OFF
8		8	OFF
OFF ON		ID	1

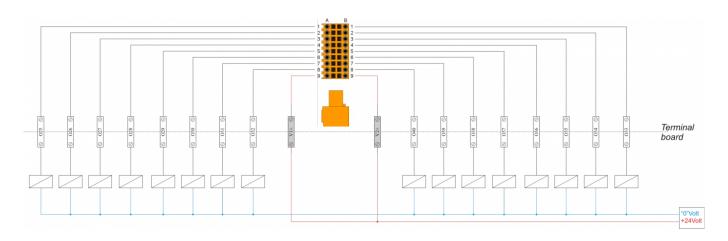
# 3.8.3 Uscite digitali

S = Stato	ID
<b>OFF</b> = Spento	ID = Software
ON = Accesso	ID = Software

#### 3.8.3.1 SLOT 6



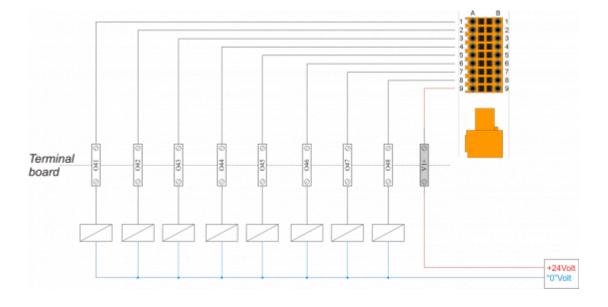
#### 3.8.3.1.1 Esempio di collegamento



## 3.8.3.2 SLOT 7

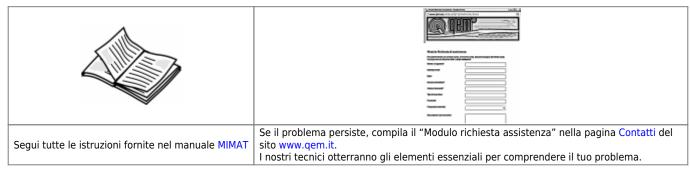
	PIN	ID	DESCRIZIONE		S
	1A	041		17	
A B	B 2A 04	042	Motore testa	18	OFF
1 0 1	3A	043		19	
2 0 0 2	4A	044		-	-
3 0 0 0 3	5A	045		-	-
5.0 . 5	6A	046	n.u.	-	-
6.0	7A	047		-	-
7 0 1 0 7	8A	048		-	-
8 0 1 2 8	9A	V1+	Ingresso alimentazione us	scite O41÷O48 (12÷28V dc)	-
9 🚺 🔳 🜒 9	1B	049		-	-
	2B	050		-	-
	3B	051		-	-
	4B	052	n.u.	-	-
	5B	053	II.u.	-	-
	6B	054		-	-
	7B	055		-	-
	8B	056		-	-
	9B	V2+	Ingresso alimentazione us	scite O49÷O56 (12÷28V dc)	-

# 3.8.3.2.1 Esempio di collegamento



#### 4. Assistenza

Per poterti fornire un servizio rapido, al minimo costo, abbiamo bisogno del tuo aiuto.



#### Riparazione

Per poterVi fornire un servizio efficente, Vi preghiamo di leggere e attenerVi alle indicazioni qui riportate

## **Spedizione**

Si consiglia di imballare lo strumento con materiali in grado di assorbire eventuali cadute.



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.