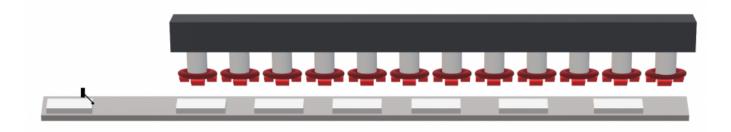
Sommario

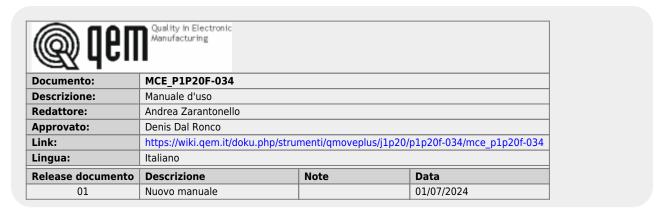
P1P20F - 034 - Lucida mattonelle : Manuale delle connessioni elettriche	3
1. Release	3
1.1 Specificazioni	3
2. Hardware	Δ
J1P20	2
RMC-2D	Δ
3. Descrizione	6
3.1 Alimentazione	7
3.2 Connettività	7
3.2.1 PROG PORT (USB mini-B)	7
3.2.2 ETHERNET port	7
3.2.3 Porta CanOpen	ε
3.3 Ingressi digitali	ç
3.3.1 Uscite digitali	
4. 1° Modulo Remoto I/O (RMC-2DC01-E1/MG2)	12
4.1 Hardware (1°RMC)	12
4.2 Alimentazione (1°RMC)	
4.3 Connettività (1°RMC)	
4.3.1 Porta CanOpen (1°RMC)	
4.4 Settaggio ingressi / uscite	
4.5 Ingressi (1°RMC)	
4.5.1 Ingressi digitali (1°RMC)	
4.5.2 Ingressi Conteggi Bidirezionali	
4.6 Uscite (1°RMC)	
4.6.1 Uscite digitali (1°RMC)	
4.6.2 Uscite Analogiche	
5. 2° Modulo Remoto I/O (RMC-2DC01-E1/MG2)	
5.1 Hardware (2°RMC)	
5.2 Alimentazione (2°RMC)	
5.3 Connettività (2°RMC)	
5.3.1 Porta CanOpen (2°RMC)	
5.4 Settaggio ingressi / uscite	
5.5 Uscite (2°RMC)	
5.5.1 Uscite digitali (2°RMC)	
6. Assistenza	
Riparazione	24

P1P20F - 034 - Lucida matto	nelle : Manuale delle connessi	ioni elettriche	

P1P20F - 034 - Lucida mattonelle : Manuale delle connessioni elettriche



1. Release



1.1 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.

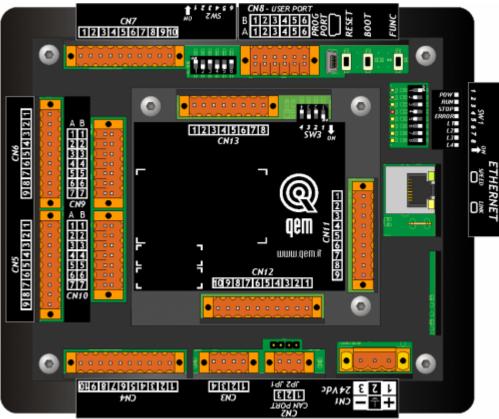
Marchi registrati:

- QEM® è un marchio registrato.
- Microsoft® e MS-DOS® sono marchi registrati e Windows® è un marchio della Microsoft Corporation.

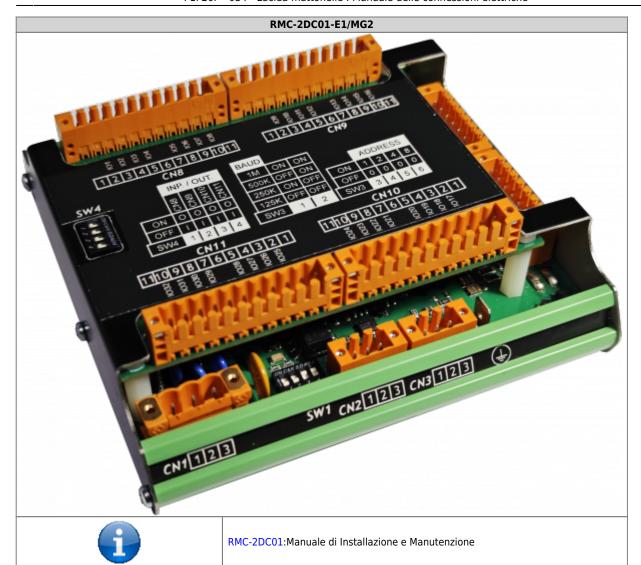
2. Hardware

J1P20





RMC-2D



3. Descrizione

Il software P1P20F - 034 realizza l'automazione di macchine lucida mattonelle .

Caratteristiche principali

- lo strumento può comandare fino a **19 teste** di lavoro
- avviamento sequenziale dei motori (per limitare l'eccessivo richiesta di corrente)
- gestione di un eventuale spostamento del ponte
- automatizzazione di salita e discesa teste, con possibilità di correzione
- conteggio di metri e pezzi lavorati
- possibilità di lavorare fino a **30 pezzi** contemporaneamente.

Altre Caratteristiche

- HMI con touchscreen
- Tasti funzione
- Programmi di lavoro
- Messaggi di allarme
- Messaggi di warning
- Reset dei pezzi difettosi
- Reset di tutti i pezzi in lavorazione
- Compensazione dell'offset del finecorsa di presenza pezzo
- Modo di lavorazione delle teste
 - 1. Levigatura
 - 2. Fresatura
 - 3. Molatura
 - 4. Spazzolatura
 - 5. Getto d'acqua

- 3.1 Alimentazione

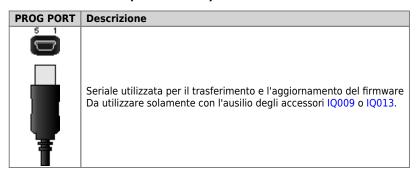
Lo strumento dovrà essere alimentato a 24Vdc. Prevedere un fusibile esterno in serie al conduttore positivo +24Volt.

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

3.2 Connettività

- Nr. 1 PORTA PROG \rightarrow Seriale con standard logico TTL per programmazione
- Nr. 1 PORTA ETHERNET
- Nr. 1 Porta CAN per il collegamento a moduli I/O esterni

3.2.1 PROG PORT (USB mini-B)



3.2.2 ETHERNET port

ETHERNET PORT	Descrizione
	Connettore RJ45. LED: * LINK: led verde = cavo collegato (il led acceso indica che il cavo è connesso ad entrambi i capi) * DATA: led giallo = scambio dati (il led lampeggiante indica lo scambio dati tra i dispositivi collegati)

• 3.2.3 Porta CanOpen

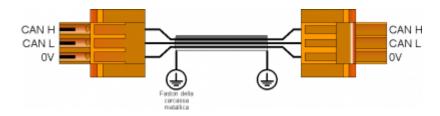
CN2

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

3.2.3.1 Settaggio resistenze di terminazione

		J1P20	
	Nome jumper	Impostazione	Funzione
JP1 JP2	JP1	INSERITO	Terminazione CAN attivata
	JP2	INSERTO	Terminazione CAN attivata
		RMC-2D	-
SW1	Nr. Dip	Impostazione dei DIP	Funzione
1	1	1	Nessuna
2	2	1	Nessuna
4	3	ON	Resistenze inserite
OFF ON	4	ON	nesisterize iriserite

3.2.3.2 Esempio di collegamento del cavo



• 3.2.3.3 Selettore baud-rate di PROG PORT e USER PORT

J1P20:

	SW 1	Dip	Impostazi	one dei DIP			Funzione			
	/	1	OFF	Baud-rate 5760	0		Selezione velocità di trasmissione PROG			
1		1	ON	Baud-rate 1152	00		PORT			
2		2	OFF	Baud-rate 5760	0		Selezione velocità di trasmissione USER			
_		2	ON	Baud-rate 1152	00		PORT			
3		3	OFF	Utilizzabile ancl	he dai device SE	Selezione modo di funzionamento PROG				
1		٥	ON	Non utilizzabile	dai device SERC	OM e MODBUS	PORT			
4		4	OFF	ON	OFF	ON				
5			OFF	OFF	ON	ON	Velocità di trasmissione CANbus			
6		5	Baud-rate 125KB/S	Baud-rate 250KB/S	Baud-rate 500KB/S	Baud-rate 1MB/S	(CanOpen)			
7		6	OFF	MMC/SD		-	Selezione dispositivo media esterno nelle			
		0	ON	USB			funzioni di sistema			
8	_	7								
0	E 4 ON	8	OFF	PROG PORT nor	male		Seleziona la USER PORT come PROG			
OI	OFF ON 8 ON			PROG PORT sul	connettore della	USER PORT	PORT			

1° RMC2D: SW 3

Descrizione funzionalità	Nr. DIP	Funzione															
Selezione della	1		OFF				ON			OFF				ON			
velocità di trasmissione del	2		OFF				OFF			ON				ON			
Canbus	Baud-Rate	125Kb			250Kb			500Kb			1Mb						
	3	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
Selezione dell'indirizzo	4	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
del modulo Canbus	5	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON
slave	6	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON						
	ID	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15

2° RMC2D: SW 3

Descrizione funzionalità	Nr. DIP	Funzione															
Selezione della	1		OFF				ON			OFF				ON			
velocità di trasmissione del	2		OFF				OFF			ON				ON			
Canbus	Baud-Rate	125Kb			250Kb			500Kb				1Mb					
	3	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
Selezione dell'indirizzo	4	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
del modulo Canbus	5	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON
slave	6	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON						
	ID	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15



Impostare una velocità di connessione CAN uguale per tutti e 3 gli strumenti. Nel caso in cui la comunicazione CAN non avviene (led verde lampeggiante) controllare i DIP SWITCH.

Se il problema persiste provare con una velocità di connessione CAN inferiore.

3.3 Ingressi digitali

- NO = Normalmente aperto
- ∘ NC = Normalmente chiuso
- I = Impulsivo
- \circ C = Continuo

CN6

	PIN	ID	DESCRIZIONE		S	Α				
1	1	0V	Comune degli ingressi digitali - Collegato internamente allo 0Volt (PIN 3 - CN1)							
2 3	2	11	Emergenza	-	NC	С				
5	3	12	Start automatico	-	NO	I				
6 7	4	13	Stop automatico	-	NC	ı				
8 9	5	14	Selettore automatico/manuale	-	NO	С				
0	6	15	Pulsante cambio abrasivo	-	NO	I				
	7	16	n.u.	-	-	-				
	8	17	n.u.	-	-	-				
	9	18	n.u.	-	-	-				

CN5

Non utilizzato

• 3.3.1 Uscite digitali

S = Stato	ID
OFF = Spento	ID = Software
ON = Acceso	– Software

CN7

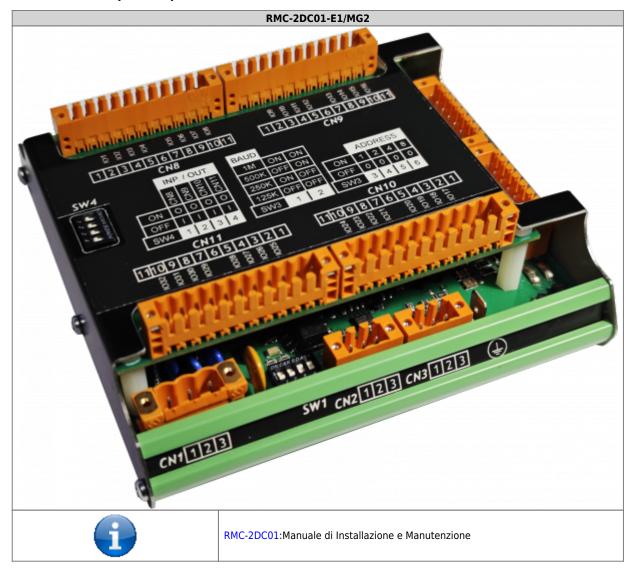
Non utilizzato

CN4

Non utilizzato

• 4. 1° Modulo Remoto I/O (RMC-2DC01-E1/MG2)

4.1 Hardware (1°RMC)



• 4.2 Alimentazione (1°RMC)

NOME	DESCRIZIONE	CONNETTORE.N	ORSETTO	HARDWARE
0V	Comune Alimentazione 0V	1 2 3	1 (1)	
PE	Terra-PE		2 (2)	RMC-2DC01-E1/MG2
+24V	Positivo Alimentazione +24V		3 (3)	

4.3 Connettività (1°RMC)

4.3.1 Porta CanOpen (1°RMC)

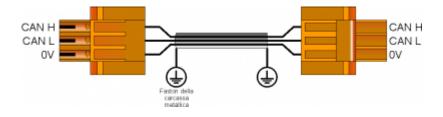
CN2

	PIN (NUMERO)	ID	DESCRIZIONE
1 2 3	1 (4)	0V	Comune CAN
8	2 (5)	CAN_L	Comunicazione CAN segnale low
	3 (6)	CAN_H	Comunicazione CAN segnale high

CN3

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

4.3.1.1 Esempio di collegamento



4.3.1.2 Settaggio resistenze di terminazione

SW1	Num. Dip	Impostazione dei DIP	Funzione
1	1	-	
2	2	-	Terminazione CAN PORT inserita
4	3	OFF	Terminazione CAN PORT insenta
OFF ⇔ ON	4	OFF	

4.3.1.3 DIP-SWITCH SW3

Descrizione funzionalità

	SW3	Nr. DIP	Impostazione dei DIP	
1		1	OFF	Selezione della velocità di trasmissione del Canbus - Baud-Rate 500kb
2		2	ON	Selezione della velocità di trasmissione dei Cambus - Baud-Nate Sookb
3		3	ON	
5	-	4	OFF	Selezione dell'indirizzo del modulo Canbus slave
6		5	OFF	Selezione den manizzo dei modulo Cambus Siave
Ol	F ⇔ ON	6	OFF	

• 4.4 Settaggio ingressi / uscite

SW4	Nr. DIP Impostazione dei DIP		Funzione	
1	1	OFF	CN8 come INPUT	
3	2	OFF	CN9 come INPUT	
4	3	ON	CN10 come OUTPUT	
OFF ←→ ON	4	ON	CN11 come OUTPUT	

4.5 Ingressi (1°RMC)

4.5.1 Ingressi digitali (1°RMC)

- ∘ NO = Normalmente aperto
- NC = Normalmente chiuso

CN8

	PIN	ID	DESCRIZIONE	S
1	1	V+	non collegare	
2	2	I1	Termico ausiliari	NC
4	3	12	Termico motori	NC
5	4	13	Porte e Carter aperti	NC
7 8	5	14	Pressione aria	NC
9 10	6	V+	non collegare	
11	7	15	Sensore lettura pezzo	NO
	8	16	Allarme inverter	NC
	9	17	Finecorsa max pos ponte	NC
	10	18	Finecorsa min pos ponte	NC
	11	V-	Comune degli ingressi digitali	

CN9

non utilizzato

4.5.2 Ingressi Conteggi Bidirezionali

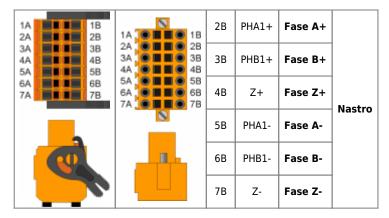
CN5

Per encoder tipo "Push Pull" alimentato a 12-24V

CN 5 (Push Pull)	PIN	ID	DESCRIZION	E	COMMENTI
1A 1B	1B	+24V	+24 Volt		
2A 3B 2B 1A 2A 3B 2A 4A 3B 4B 3A 6 8 6 6	B 1A	+24V	+24 Volt		
5A 5B 4A 6B 5A 5A 5B 5A	B 2A	PHA1	Fase A		
7A 7B 6A 6A 7A 6 8 8 6 7A	3A	PHB1	Fase B	Nastro	
	4A	Z1	Fase Z	Nastro	
	5A	0V n	Connettere al PIN 5B		
	6A	0V n	Connettere al PIN 6B		Comune degli ingressi di conteggio. Collegato internamente allo 0Volt (PIN 3 - CN1)
	7A	0V n	Connettere al PIN 7B		

Per Encoder tipo "Line Driver simulato 5 Volt"

I	CN 5 (Line Driver 24 Volt)	PIN ID	DESCRIZIONE	



CN4

Non utilizzato

• 4.6 Uscite (1°RMC)

4.6.1 Uscite digitali (1°RMC)

CN10

	PIN	ID	DESCRIZIONE	S	С
1	1	V+	Ingresso alimentazione uscite O17-O24 (12÷28V dc)		
2 3	2	017	Pistone testa 1	-	-
4	3	018	Pistone testa 2	-	-
5 6	4	019	Pistone testa 3	-	-
7 8	5	020	Pistone testa 4	-	-
9 10	6	V+	Ingresso alimentazione uscite O17-O24 (12÷28V dc)		
11	7	021	Pistone testa 5	-	-
	8	022	Pistone testa 6	-	-
	9	023	Pistone testa 7	-	-
	10	024	Pistone testa 8	-	-
	11	V-	Ingresso alimentazione uscite (0V dc)		

CN11

	PIN	ID	DESCRIZIONE	S	С
1	1	V+	Ingresso alimentazione uscite O25-O32 (12÷28V dc)		
2 3	2	025	Pistone testa 9	-	-
4	3	026	Pistone testa 10	-	-
5 6	4	027	Pistone testa 11	-	-
7 8	5	028	Pistone testa 12	-	-
9 10	6	V+	Ingresso alimentazione uscite O25-O32 (12÷28V dc)		
11	7	029	Pistone testa 13	-	-
	8	030	Pistone testa 14	-	-
	9	031	Pistone testa 15	-	-
	10	032	Pistone testa 16	-	-
	11	V-	Ingresso alimentazione uscite (0V dc)		

4.6.2 Uscite Analogiche

CN6

Uscite analogiche +/-10V, 16bit

	PIN	ID	DESCRIZIONE
1	1	GAO	Comune uscite analogiche
2 3 4 5 6	2	A01	Comando nastro
5 6	3	AO2	n.u.
	4	GAO	Comune uscite analogiche
	5	AO3	n.u.
	6	A04	n.u.

• 5. 2° Modulo Remoto I/O (RMC-2DC01-E1/MG2)

5.1 Hardware (2°RMC)



• 5.2 Alimentazione (2°RMC)

NOME	DESCRIZIONE	CONNETTORE.N	ORSETTO	HARDWARE
0V	Comune Alimentazione 0V	1 2 3	1 (1)	
PE	Terra-PE		2 (2)	RMC-2DC01-E1/MG2
+24V	Positivo Alimentazione +24V		3 (3)	

5.3 Connettività (2°RMC)

5.3.1 Porta CanOpen (2°RMC)

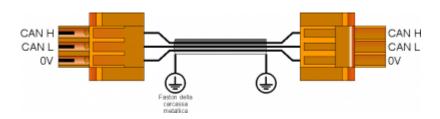
CN2

	PIN (NUMERO)	ID	DESCRIZIONE
1 2 3	1 (4)	0V	Comune CAN
8	2 (5)	CAN_L	Comunicazione CAN segnale low
	3 (6)	CAN_H	Comunicazione CAN segnale high

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

5.3.1.1 Esempio di collegamento



5.3.1.2 Settaggio resistenze di terminazione

SW1	Nr. Dip	Impostazione dei DIP	Funzione
1	1	-	
2	2	-	Tamainaniana CAN DODT inacuita
4	3	ON	Terminazione CAN PORT inserita
OFF ⇔ ON	4	ON	

5.3.1.3 DIP-SWITCH SW3

Descrizione funzionalità

	SW3	Nr. DIP	Impostazione dei DIP	
	1 🔲	1	OFF	Selezione della velocità di trasmissione del Canbus - Baud-Rate 500 kb
	2 📖	2	ON	Selezione della velocità di trasiffissione dei Caribus - Baud-Nate 300 kb
	3	3	OFF	
	5	4	ON	Selezione dell'indirizzo del modulo Canbus slave
	6	5	OFF	Selezione den mairizzo dei modulo Cambus Siave
(DFF 🔷 ON	6	OFF	

• 5.4 Settaggio ingressi / uscite

SW4	Nr. DIP	Impostazione dei DIP	DESCRIZIONE
1	1	ON	CN8 come OUTPUT
2	2	ON	CN9 come OUTPUT
4	3	ON	CN10 come OUTPUT
OFF ←→ ON	4	ON	CN11 come OUTPUT

• 5.5 Uscite (2°RMC)

5.5.1 Uscite digitali (2°RMC)

CN8

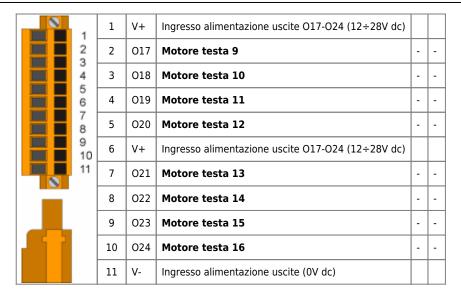
	PIN	ID	DESCRIZIONE	S	С
1	1	V+	Ingresso alimentazione uscite O1-O8 (12÷28V dc)		
2	2	01	Pistone testa 17	-	-
4	3	02	Pistone testa 18	-	-
6	4	03	Pistone testa 19	-	-
8	5	04	Direzione nastro	-	-
9 10	6	V+	Ingresso alimentazione uscite O1-O8 (12÷28V dc)		
11	7	05	Direzione ponte	-	-
	8	06	Pressostato acqua	-	-
	9	07	Si attiva quando i pezzi in macchina sono < di 30 (consenso per linea a monte).	-	-
	10	08	Macchina OK	-	-
	11	V-	Ingresso alimentazione uscite (0V dc)		

CN9

	PIN	ID	DESCRIZIONE	S	С
1	1	V+	Ingresso alimentazione uscite O9-O16 (12÷28V dc)		
2	2	09	Motore testa 1	-	-
4	3	010	Motore testa 2	-	-
5 6	4	011	Motore testa 3	-	-
7 8	-	012	Motore testa 4	-	-
9	1 6	V+	Ingresso alimentazione uscite O9-O16 (12÷28V dc)		
1	1 7	013	Motore testa 5	-	-
	8	014	Motore testa 6	-	-
	9	015	Motore testa 7	-	-
	10	016	Motore testa 8	-	-
	11	V-	Ingresso alimentazione uscite (0V dc)		

CN10

	PIN	ID	DESCRIZIONE	S	С	l

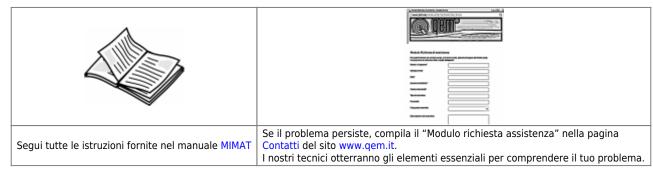


CN11

	PIN	ID	DESCRIZIONE	S	С
1	1	V+	Ingresso alimentazione uscite O25-O32 (12÷28V dc)		
2 3	2	025	Motore testa 17	-	-
4	3	026	Motore testa 18	-	-
5 6	4	027	Motore testa 19	-	-
7 8	5	028	libero	-	-
9	6	V+	Ingresso alimentazione uscite O25-O32 (12÷28V dc)		
11	7	029	libero	-	-
	8	030	libero	-	-
	9	031	libero	-	-
	10	032	libero	-	-
	11	V-	Ingresso alimentazione uscite (0V dc)		

6. 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.



Utilizzare l'imballo originale: deve proteggere lo strumento durante il trasporto.



- Allega: 1. Una descrizione dell'anomalia;
- 2. Parte dello schema elettrico in cui è
- inserito lo strumento
 3. Programmazione dello strumento (setup, quote di lavoro, parametri...).



Una descrizione approfondita del problema ci consentirà di identificare e risolvere rapidamente il tuo problema. Un accurato imballaggio eviterà ulteriori inconvenienti.

Documento generato automaticamente da **Qem Wiki** - https://wiki.gem.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.