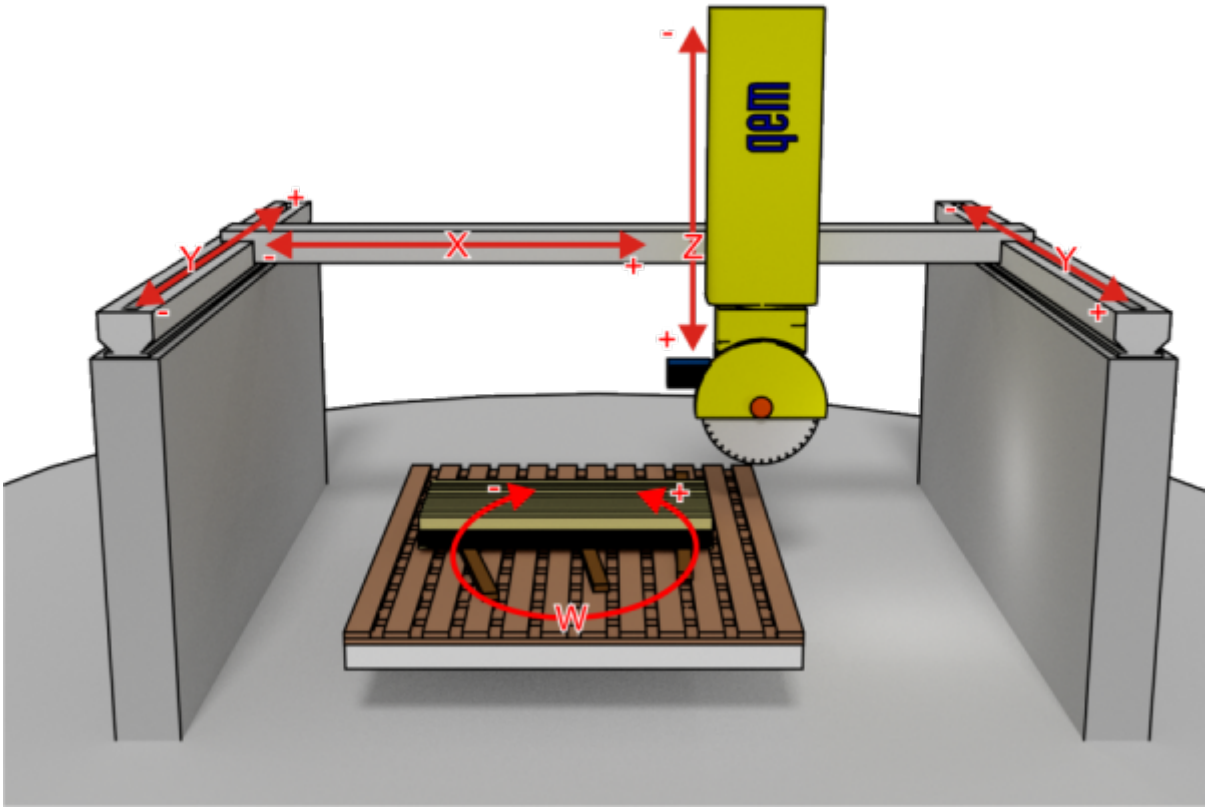
## Table of Contents

**MCE_P1P44F-009: Connessioni** ..... 3
**1. Informazioni** ..... 3
***1.1 Release*** ..... 3
Specificazioni ..... 3
**2. Hardware e collegamenti** ..... 4
***2.1 Strumento J1-P44-FB20*** ..... 4
2.1.1 Alimentazione ..... 6
2.1.2 Connettività ..... 6
2.1.3 Ingressi digitali ..... 8
2.1.4 Ingressi di conteggio ..... 10
2.1.5 Uscite digitali ..... 11
2.1.6 Ingressi analogici ..... 13
2.1.7 Uscite analogiche ..... 15
***2.2 Espansione RMC-3MB01C8/CV2/CV2/A31/I16/P16/24Vdc*** ..... 16
2.2.1 Alimentazione ..... 17
2.2.2 Connettività ..... 17
2.2.3 Ingressi di conteggio, ingressi digitali e uscite analogiche ..... 18
2.2.4 Ingressi digitali ..... 23
2.2.5 Ingressi analogici e uscite analogiche ..... 25
2.2.6 Uscite digitali ..... 26
***2.3 Espansione RMC-1SC01E1/DP1/24Vdc (Opzione)*** ..... 27
2.3.1 Alimentazione ..... 28
2.3.2 Connettività ..... 29
2.3.3 Ingressi digitali ..... 30
2.3.4 Uscite digitali ..... 32
**3. Assistenza** ..... 33
***Riparazione*** ..... 33
***Spedizione*** ..... 33

# MCE_P1P44F-009: Connessioni




## 1. Informazioni

### 1.1 Release

| | |
|---|---|
| **Documento:** | **mce_p1p44f-009** |
| **Descrizione:** | Manuale delle connessioni elettriche p1p44f-009 |
| **Redattore:** | Michele Sandri |
| **Approvatore** | Gabriele Bazzi |
| **Link:** | https://www.qem.eu/doku/doku.php/strumenti/qmoveplus/j1p44/p1p44f-009/mce_p1p44f-009 |
| **Lingua:** | Italiano |

| Release documento | Descrizione | Note | Data |
|---|---|---|---|
| 01 | Nuovo manuale | | 28/01/2019 |
| 02 | Modificate tabelle e aggiunti esempi di collegamento | | 08/07/2019 |

### 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.

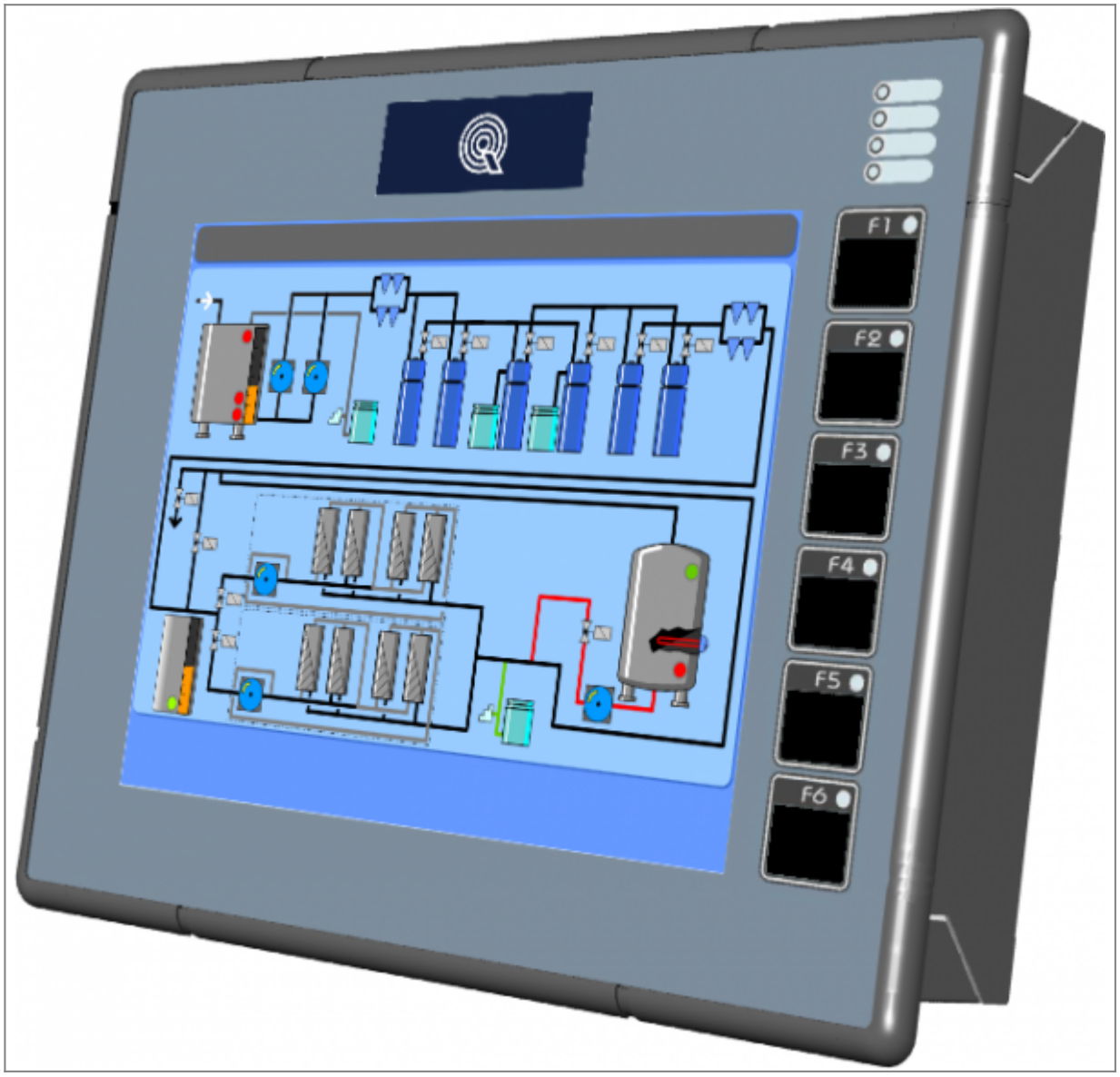
QEM non presenta assicurazioni o garanzie sui contenuti e specificatamente declina ogni responsabilità inerente alle garanzie di idoneità per qualsiasi scopo particolare. Le informazioni in questo documento sono soggette a modifica senza preavviso. QEM non si assume alcuna responsabilità per qualsiasi errore che può apparire in questo documento.

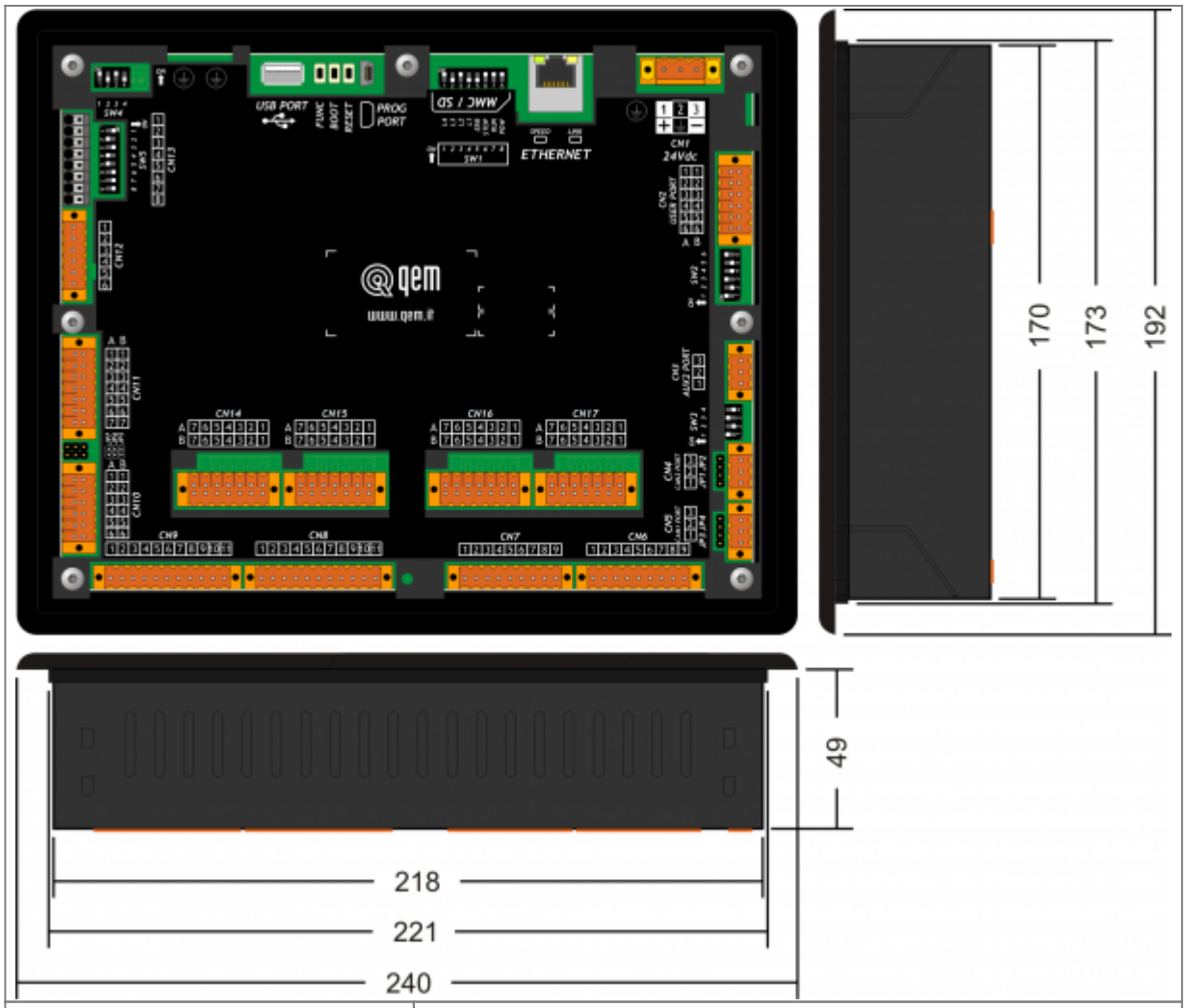
Marchi registrati :

- QEM® è un marchio registrato.

# 2. Hardware e collegamenti

## 2.1 Strumento J1-P44-FB20



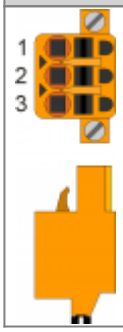



| | |
|---|---|
| | J1-P44-Fx:Manuale di Installazione e Manutenzione |

## 2.1.1 Alimentazione

### 2.1.1.1 CN1

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

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

## 2.1.2 Connettività

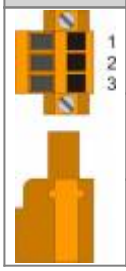
Saranno previste in “versione standard”, Nr. 2 seriali:

- PORTA PROG → Seriale con standard logico TTL per programmazione.
- PORTA ETHERNET

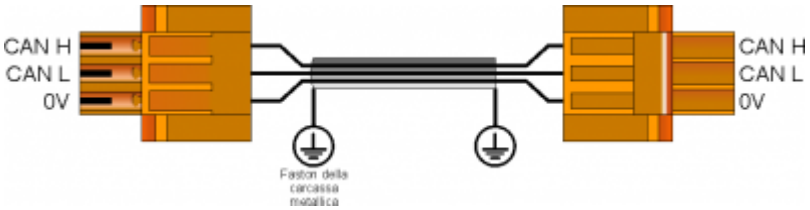
Nr. 1 Porta USB per salvataggio/caricamento dati da memoria esterna.

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

### 2.1.2.1 CN5

| | PIN | ID | DESCRIZIONE |
|---|---|---|---|
|  | 1 | 0V | Comune CAN |
| | 2 | CAN_L | Comunicazione CAN segnale low |
| | 3 | CAN_H | Comunicazione CAN segnale high |

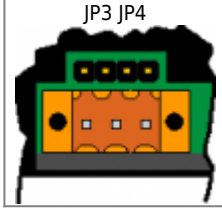
#### 2.1.2.1.1 Esempio di collegamento J1-P44/RMC-3M/RMC-1S




#### 2.1.2.1.2 Settaggio della porta CAN

**RESISTENZE DI TERMINAZIONE JP44**

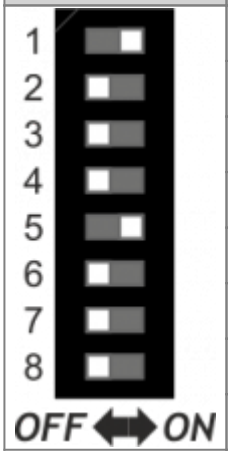
| | Nome jumper | Impostazione | Funzione |
|---|---|---|---|

| | Nome jumper | Impostazione | Funzione |
|---|---|---|---|
| JP3 JP4  | JP3 | INSERITO | Terminazione CAN attivata |
| | JP4 | | |

**SETTAGGIO DIP-SWITCH CAN JP44 SW 1**

| | Baud-rate 125KB/S | Baud-rate 250KB/S | Baud-rate 500KB/S | Baud-rate 1000KB/S |
|---|---|---|---|---|
| **DIP 4** | OFF | ON | OFF | ON |
| **DIP 5** | OFF | OFF | ON | ON |

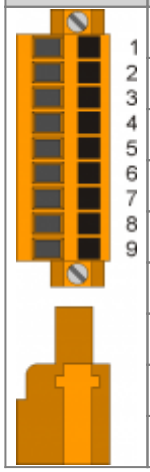
Baud-rate 500KB/S

| SW1 | Num. Dip | Set |
|---|---|---|
|   | 1 | X |
| | 2 | X |
| | 3 | X |
| | 4 | **OFF** |
| | 5 | **ON** |
| | 6 | X |
| | 7 | X |
| | 8 | X |

## 2.1.3 Ingressi digitali

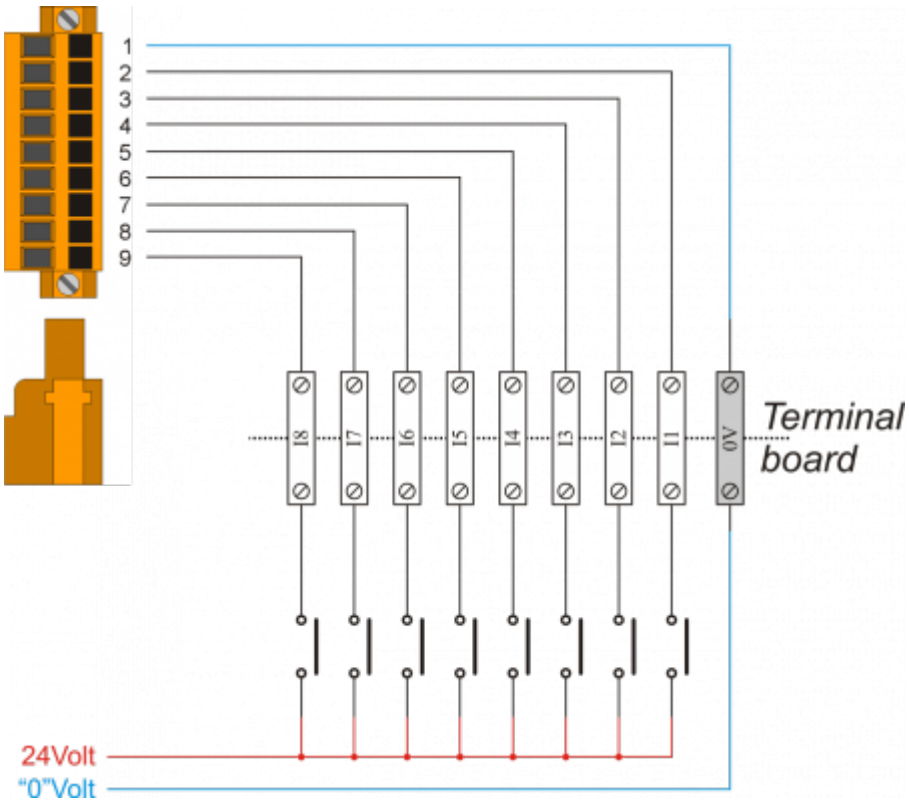
| S = Stato | A = Azione | ID |
|---|---|---|
| **NO** = Normalmente Aperto | **I** = Impulsivo | **ID** = Software |
| **NC** = Normalmente Chiuso | **C** = Continuo | |

### 2.1.3.1 CN7

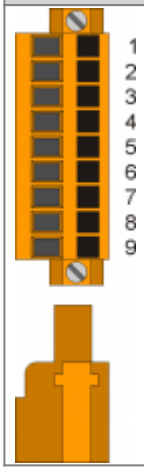



| PIN | ID | DESCRIZIONE | | | S | A |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 1 | 0V | Comune degli ingressi digitali | | | | |
| 2 | I1 | **Jog** | **Asse X** | Avanti | NO | I |
| 3 | I2 | | | Indietro | | |
| 4 | I3 | | **Asse Y** | Avanti | | |
| 5 | I4 | | | Indietro | | |
| 6 | I5 | | **Asse Z** | Salita | | |
| 7 | I6 | | | Discesa | | |
| 8 | I7 | | **Asse W** | Rotazione oraria | | |
| 9 | I8 | | | Rotazione antioraria | | |

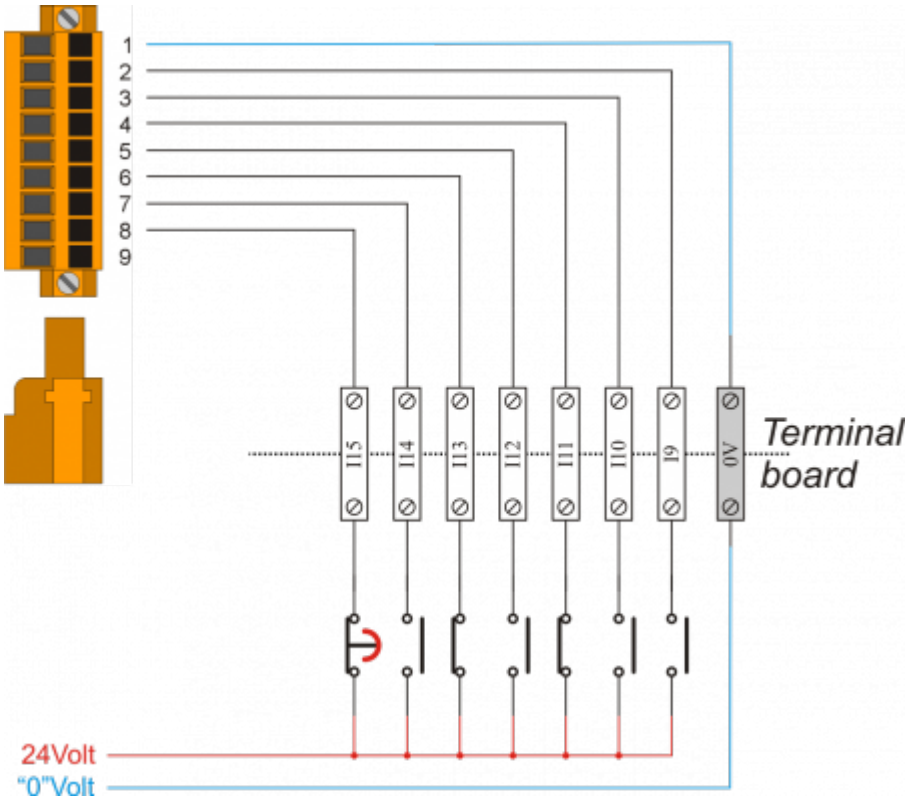
#### 2.1.3.1.1 Esempio di collegamento



### 2.1.3.2 CN6

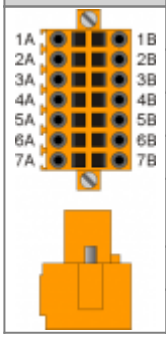
| | PIN | ID | DESCRIZIONE | | S | A |
|---|---|---|---|---|---|---|
|  | 1 | 0V | Comune degli ingressi digitali | | | |
| | 2 | I9 | **Manuale / Automatico** | OFF = Manuale, ON = Automatico | NO | C |
| | 3 | I10 | **Start** | | | I |
| | 4 | I11 | **Stop** | | NC | C |
| | 5 | I12 | **Start rotazione disco** | | NO | I |
| | 6 | I13 | **Stop rotazione disco** | | NC | C |
| | 7 | I14 | **Selettore lento/veloce** | OFF = lento, ON = veloce | NO | |
| | 8 | I15 | **Emergenza** | | NC | |
| | 9 | I16 | *Disponibile* | | - | - |

#### 2.1.3.2.1 Esempio di collegamento

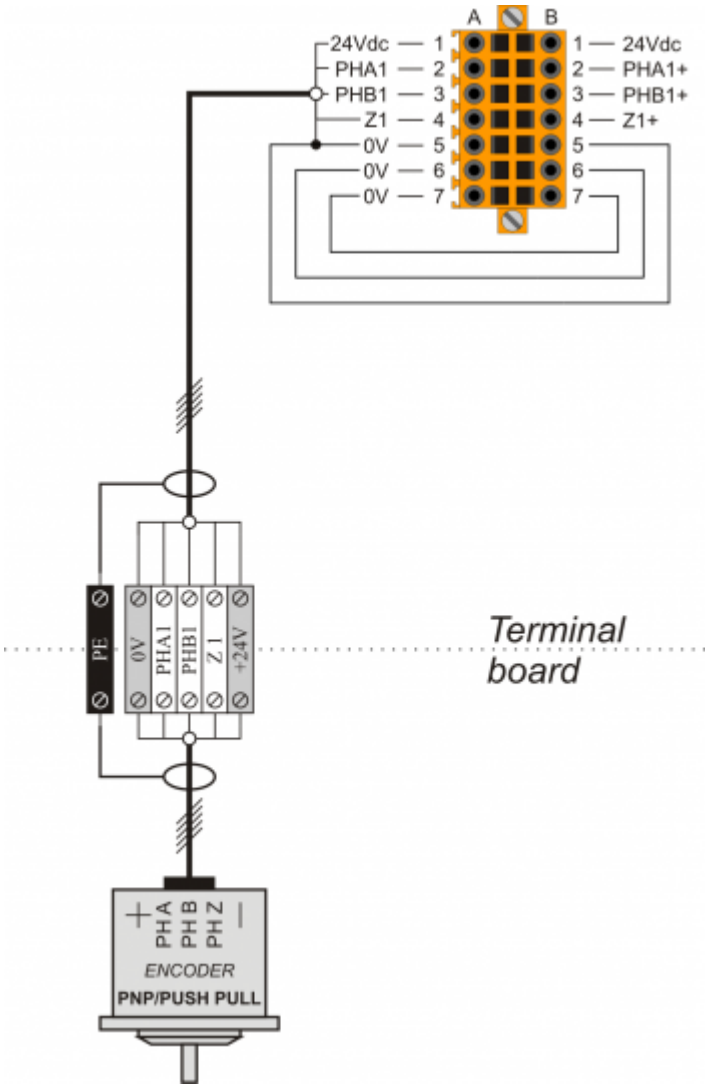


## 2.1.4 Ingressi di conteggio

### 2.1.4.1 CN14

| | PIN | ID | | DESCRIZIONE | |
|---|---|---|---|---|---|
|   | 1A | +24V | | Alimentazione encoder | |
| | 2A | PHA1 | | **Fase A** | **Asse H** |
| | 3A | PHB1 | | **Fase B** | |
| | 4A | Z1 | | **Fase Z** | |
| | 5A | 0V | ∩ | Comune degli ingressi di conteggio - Collegato internamente allo 0Volt (PIN 3 - CN1)<br>Connettere al PIN 5B | |
| | 6A | | | Connettere al PIN 6B | |
| | 7A | | | Connettere al PIN 7B | |

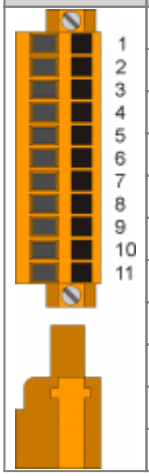
#### 2.1.4.1.1 Esempio di collegamento



## 2.1.5 Uscite digitali

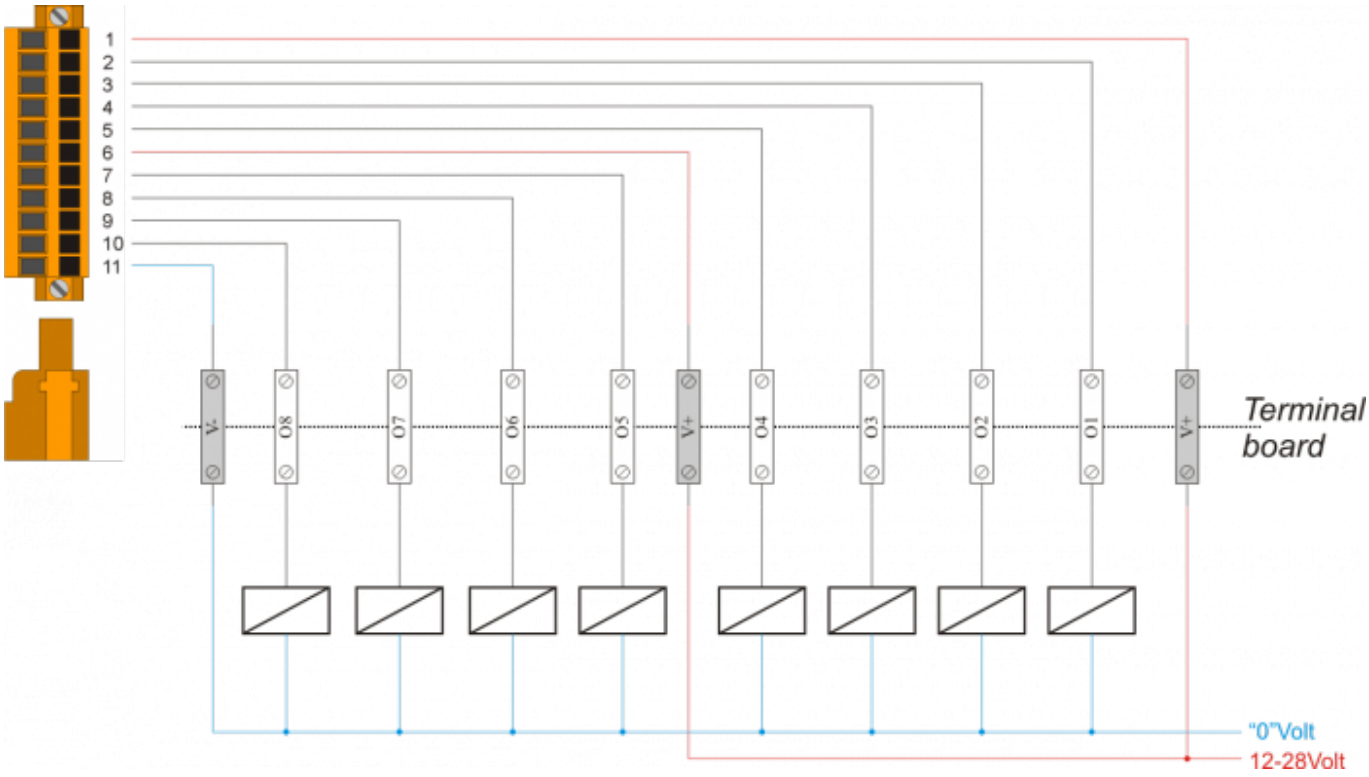
| S = Stato | ID |
|---|---|
| **OFF** = Spento | **ID** = Software |
| **ON** = Acceso | |

### 2.1.5.1 CN9

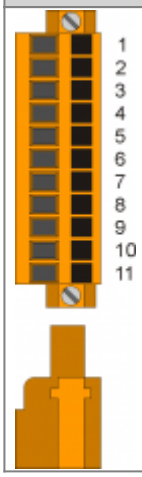



| PIN | ID | DESCRIZIONE | | S |
|---|---|---|---|---|
| 1 | V+ | Ingresso alimentazione uscite O1÷O4 (12÷28V dc) | | |
| 2 | O1 | **Ciclo automatico** | | OFF |
| 3 | O2 | **Allarme** | | |
| 4 | O3 | **Disco fermo** | | |
| 5 | O4 | **Sovracorrente disco** | | |
| 6 | V+ | Ingresso alimentazione uscite O5÷O8(12÷28V dc) | | |
| 7 | O5 | **Buzzer** | | OFF |
| 8 | O6 | **Ponte sollevato** | | |
| 9 | O7 | **Rallentamento** | **Asse Y** | |
| 10 | O8 | | **Asse W** | |
| 11 | V- | Ingresso alimentazione uscite (0V dc) | | |

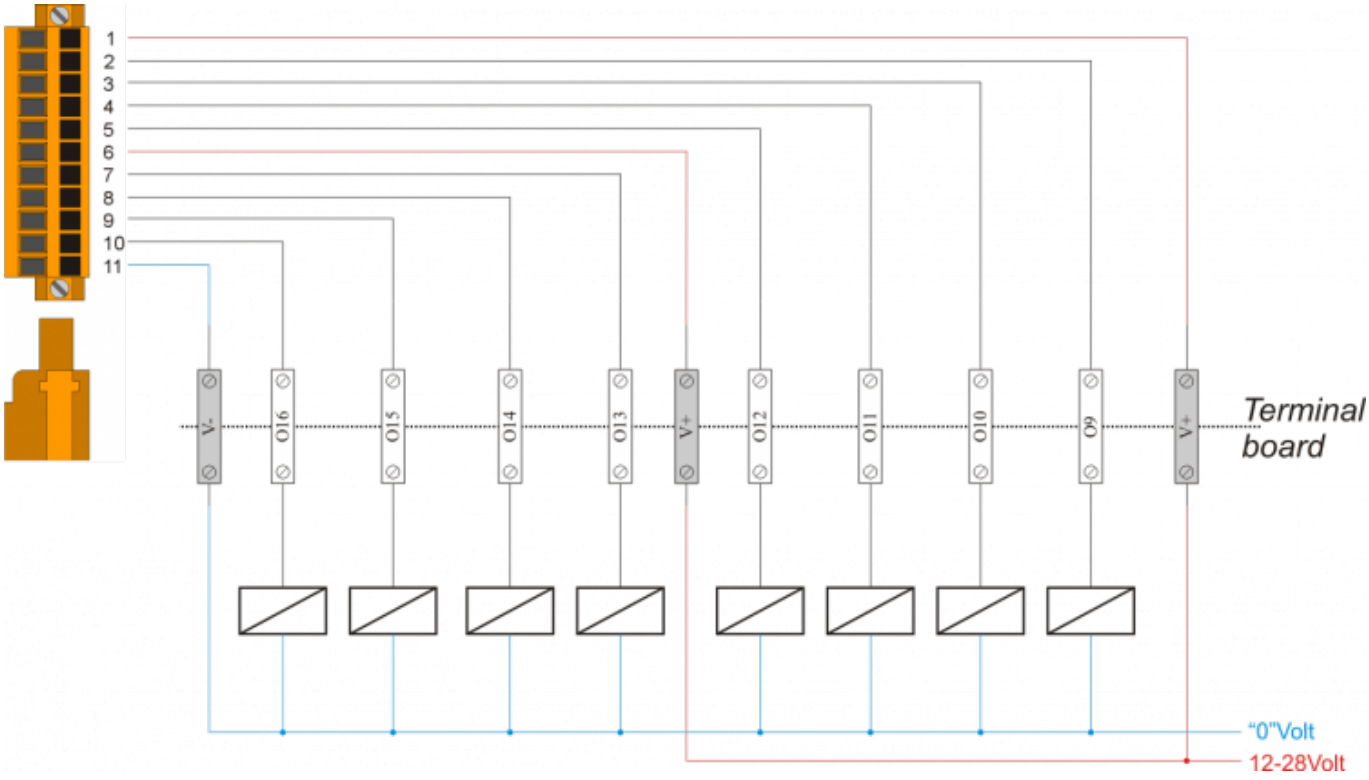
#### 2.1.5.1.1 Esempio di collegamento



## 2.1.5.2 CN8

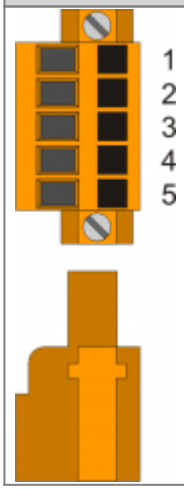
| | PIN | ID | DESCRIZIONE | | S |
|---|---|---|---|---|---|
|  | 1 | V+ | Ingresso alimentazione uscite O9÷O12(12÷28V dc) | | |
| | 2 | O9 | **Ultimo taglio** | | OFF |
| | 3 | O10 | **Spina 45°** | Spina a 45° o multipli inserita | |
| | 4 | O11 | **Spina generica** | Spina posizione generica inserita | |
| | 5 | O12 | **Centralina idraulica** | | |
| | 6 | V+ | Ingresso alimentazione uscite O13÷O16(12÷28V dc) | | |
| | 7 | O13 | **Blocco pezzi** | Bloccaggio pezzi durante il taglio | OFF |
| | 8 | O14 | **Lubrificazione** | | |
| | 9 | O15 | **Avvio inverter disco** | In setup scelta se usare come avvio disco o consenso movimento | |
| | 10 | O16 | **Reset inverter** | Attiva per 2 secondi al reset allarmi | |
| | 11 | V- | Ingresso alimentazione uscite (0V dc) | | |

### 2.1.5.2.1 Esempio di collegamento

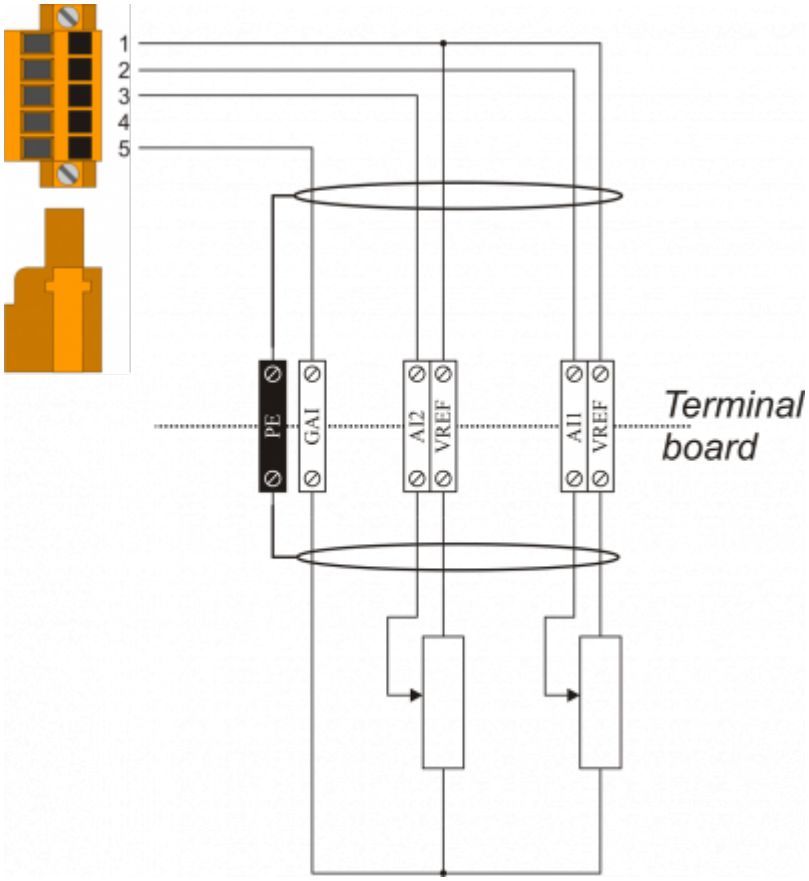


## 2.1.6 Ingressi analogici

### 2.1.6.1 CN13

<table>
<tr><th></th><th>PIN</th><th>ID</th><th colspan="3">DESCRIZIONE</th></tr>
<tr><td rowspan="5"> 
</td><td>1</td><td>VREF</td><td colspan="3">Tensione di riferimento a 2,5Volt</td></tr>
<tr><td>2</td><td>AI1</td><td rowspan="2">Potenziometro velocità</td><td rowspan="2">Asse X</td><td>Avanti</td></tr>
<tr><td>3</td><td>AI2</td><td>Indietro</td></tr>
<tr><td>4</td><td>AI3</td><td colspan="3">Disponibile</td></tr>
<tr><td>5</td><td>GAI</td><td colspan="3">Comune ingressi analogici</td></tr>
</table>

#### 2.1.6.1.1 Esempio di collegamento

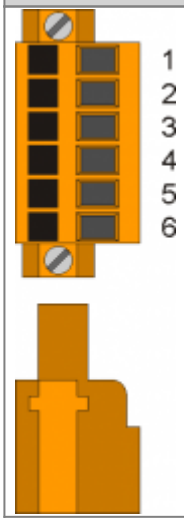


### 2.1.6.2 Settaggio degli ingressi analogici

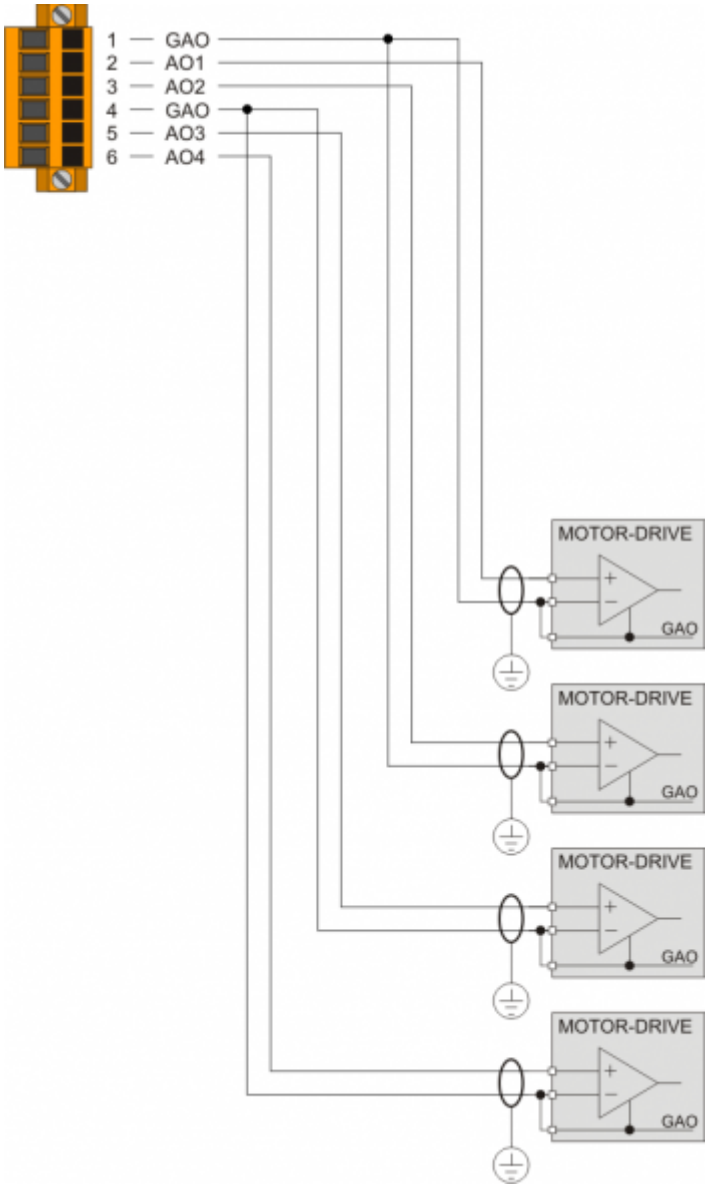
| SW4 | Num. Dip | Set |
|---|---|---|
| | 1 | OFF |
| | 2 | OFF |
| | 3 | OFF |
| | 4 | OFF |
| | 5 | X |
| | 6 | X |

## 2.1.7 Uscite analogiche

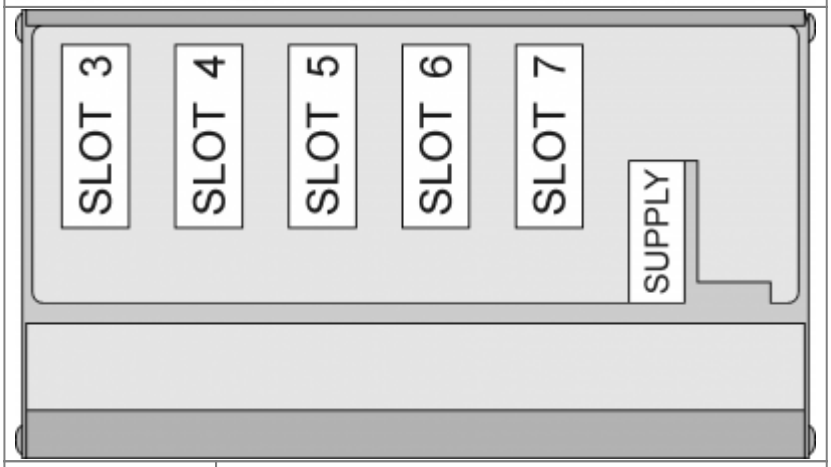
### 2.1.7.1 CN12

| | PIN | ID | DESCRIZIONE |
|---|---|---|---|
|   | 1 | GAO | Comune uscite analogiche |
| | 2 | AO1 | **Asse H (0-10 Vdc o +/-10V)** |
| | 3 | AO2 | *Disponibile* |
| | 4 | GAO | Comune uscite analogiche |
| | 5 | AO3 | *Disponibile* |
| | 6 | AO4 | *Disponibile* |

#### 2.1.7.1.1 Esempio di collegamento



## 2.2 Espansione RMC-3MB01C8/CV2/CV2/A31/I16/P16/24Vdc

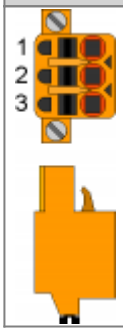



RMC-3MB01:Manuale di Installazione e Manutenzione

## 2.2.1 Alimentazione

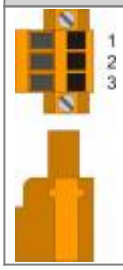
### 2.2.1.1 CN1

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

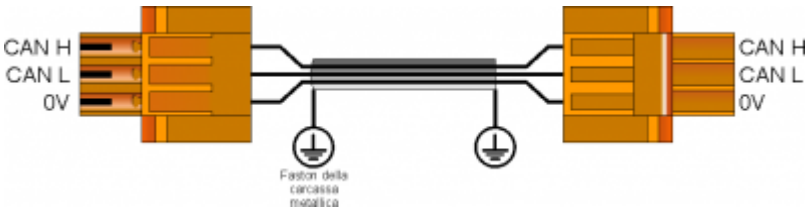
| | PIN | ID | DESCRIZIONE |
|---|---|---|---|
|   | 1 | 0V | Comune Alimentazione **0V** |
| | 2 | PE | Terra-PE |
| | 3 | +24V | Positivo Alimentazione **+24V** |

## 2.2.2 Connettività

### 2.2.2.1 CN2

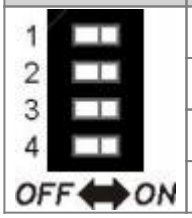
| | PIN | ID | DESCRIZIONE |
|---|---|---|---|
|   | 1 | 0V | Comune CAN |
| | 2 | CAN_L | Comunicazione CAN segnale low |
| | 3 | CAN_H | Comunicazione CAN segnale high |

#### 2.2.2.1.1 Esempio di collegamento J1-P44/RMC-3M/RMC-1S




#### 2.2.2.1.2 Settaggio della porta CAN

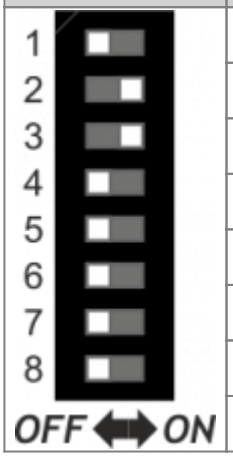
**Settaggio resistenze di terminazione CAN PORT**
Se si utilizza un secondo modulo RMC i DIP vanno settati OFF

| SW3 | Num. Dip | Nome Dip | Impostazione dei DIP | Funzione |
|---|---|---|---|---|
|   | 1 | JP1 | ON | Terminazione CAN PORT |
| | 2 | JP2 | ON | |
| | 3 | - | - | |
| | 4 | - | - | |

**SETTAGGIO DIP-SWITCH CAN RMC3M SW 1**

| | Baud-rate 125KB/S | Baud-rate 250KB/S | Baud-rate 500KB/S | Baud-rate 1000KB/S |
|---|---|---|---|---|
| **DIP 1** | OFF | ON | OFF | ON |
| **DIP 2** | OFF | OFF | ON | ON |

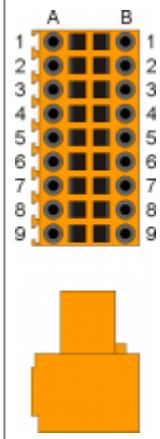
**Settaggio dip switch 1 CAN PORT RMC3M**

| SW1 | Num. DIP | Set |
|---|---|---|
|   | 1 | **OFF** |
| | 2 | **ON** |
| | 3 | ON |
| | 4 | OFF |
| | 5 | OFF |
| | 6 | OFF |
| | 7 | OFF |
| | 8 | OFF |

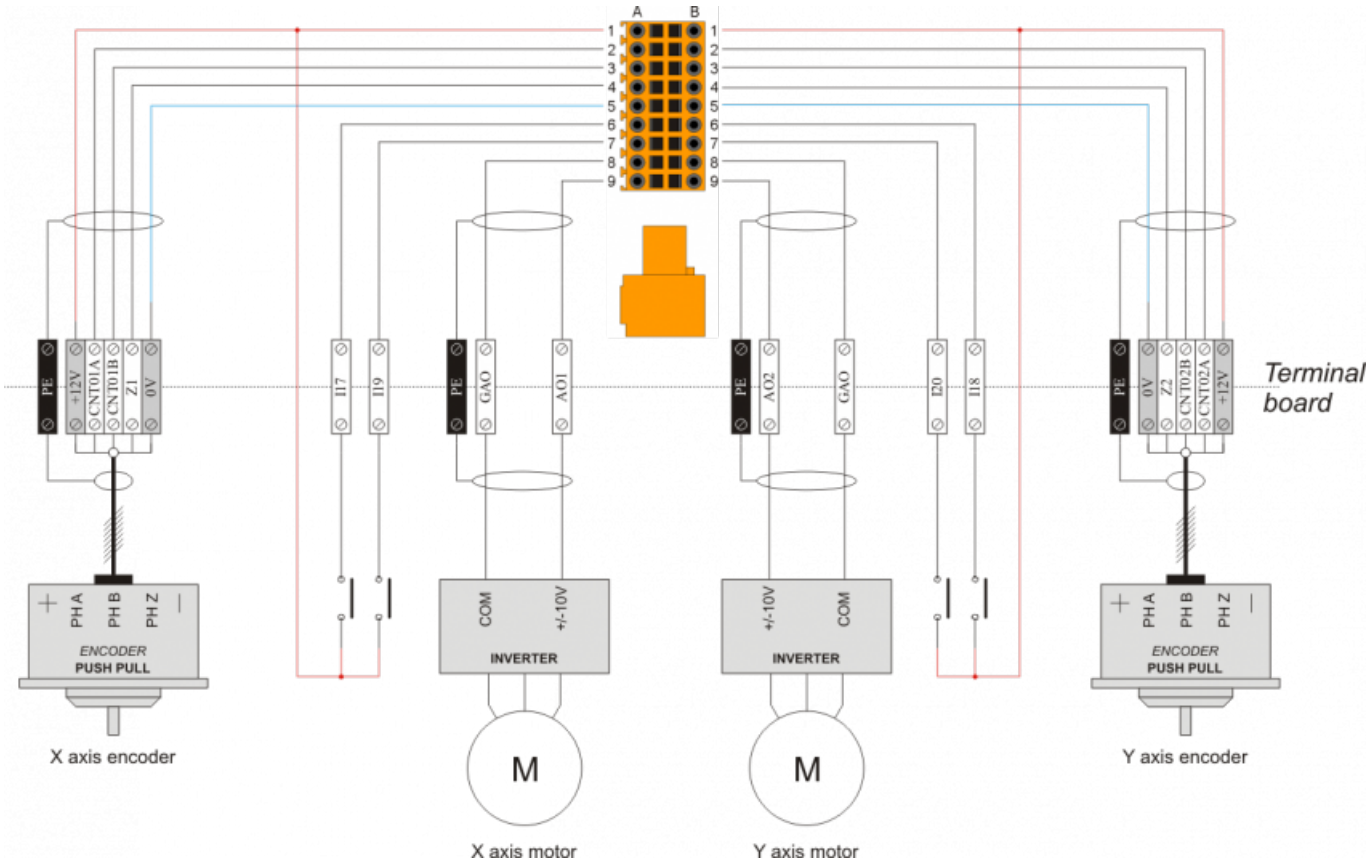
## 2.2.3 Ingressi di conteggio, ingressi digitali e uscite analogiche

| **S = Stato** | **A = Azione** | **ID** |
|---|---|---|
| **NO** = Normalmente Aperto | **I** = Impulsivo | **ID** = Software |
| **NC** = Normalmente Chiuso | **C** = Continuo | |

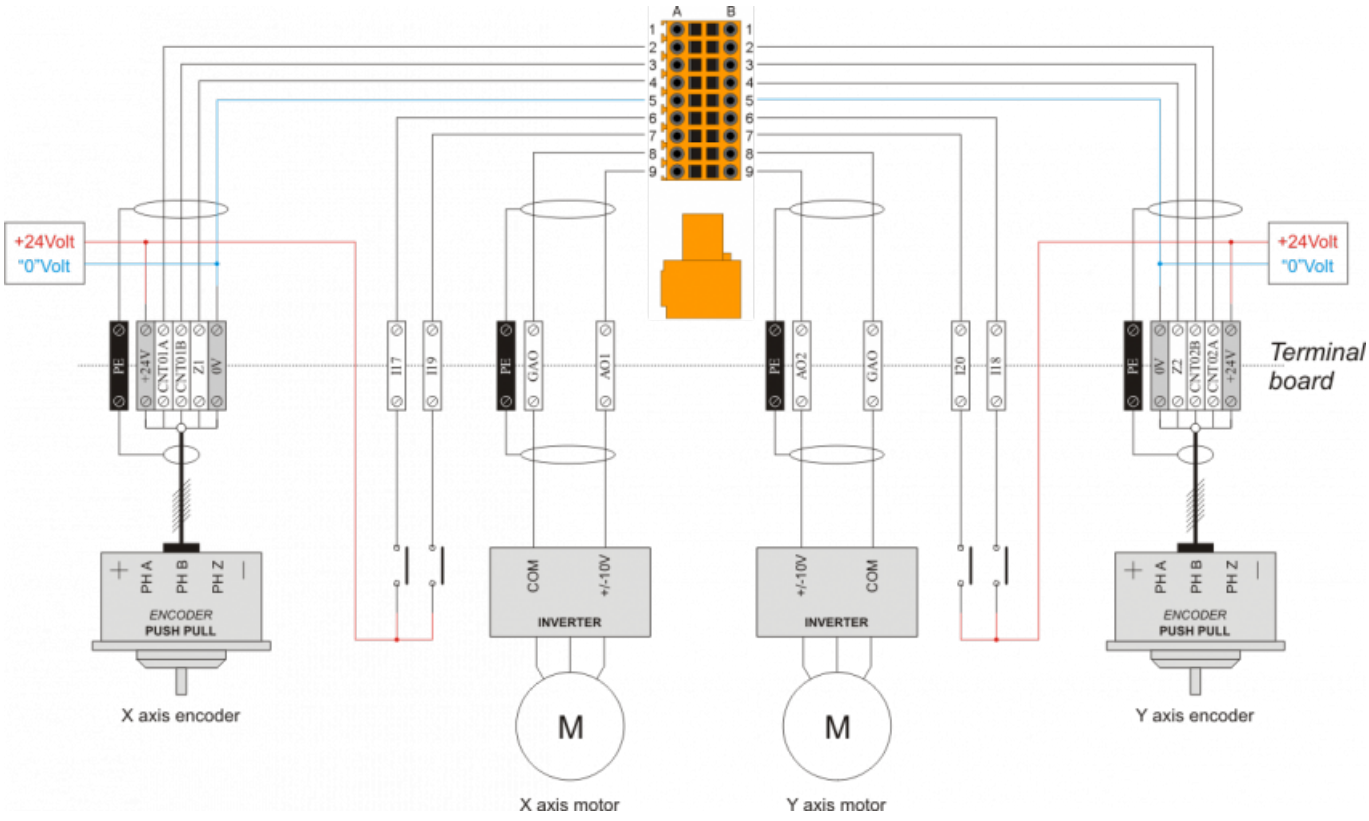
### 2.2.3.1 SLOT3

| | PIN | ID | DESCRIZIONE | | S | A |
|---|---|---|---|---|---|---|
|   | 1A | +12V | Uscita alimentazione encoder | | | |
| | 2A | CNT01A | **Canale A** | **Asse X** | | |
| | 3A | CNT01B | **Canale B** | | | |
| | 4A | Z1 | **Canale Z** | | | |
| | 5A | 0V | Comune ingresso encoder | | | |
| | 6A | I17 | **Spina 45°** | Spina posizione W multipla di 45° inserita | NO | C |
| | 7A | I19 | **Ausiliari attivi** | | | |
| | 8A | GAO | Comune uscite analogiche | | | |
| | 9A | AO1 | **Asse X (0-10 Vdc o +/-10V)** | | | |
| | 1B | +12V | Alimentazione encoder | | | |
| | 2B | CNT02A | **Canale A** | **Asse Y** | | |
| | 3B | CNT02B | **Canale B** | | | |
| | 4B | Z2 | **Canale Z** | | | |
| | 5B | 0V | Comune ingresso encoder | | | |
| | 6B | I18 | **Spina generica** | Spina posizione W generica inserita | NO | C |
| | 7B | I20 | **Barriere attive** | | | |
| | 8B | GAO | Comune uscite analogiche | | | |
| | 9B | AO2 | **Asse Y (0-10 Vdc o +/-10V)** | | | |

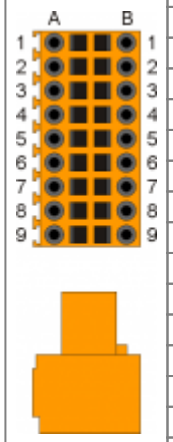
#### 2.2.3.1.1 Esempio di collegamento a 12Volt


A
B
1
2
3
4
5
6
7
8
9
PE
+12V
CNT01A
CNT01B
Z1
0V
I17
I19
PE
GAO
AO1
PE
AO2
GAO
I20
I18
PE
0V
Z2
CNT02B
CNT02A
+12V
Terminal board
PH A
PH B
PH Z
ENCODER
PUSH PULL
X axis encoder
COM
+/-10V
INVERTER
M
X axis motor
+/-10V
COM
INVERTER
M
Y axis motor
PH A
PH B
PH Z
ENCODER
PUSH PULL
Y axis encoder

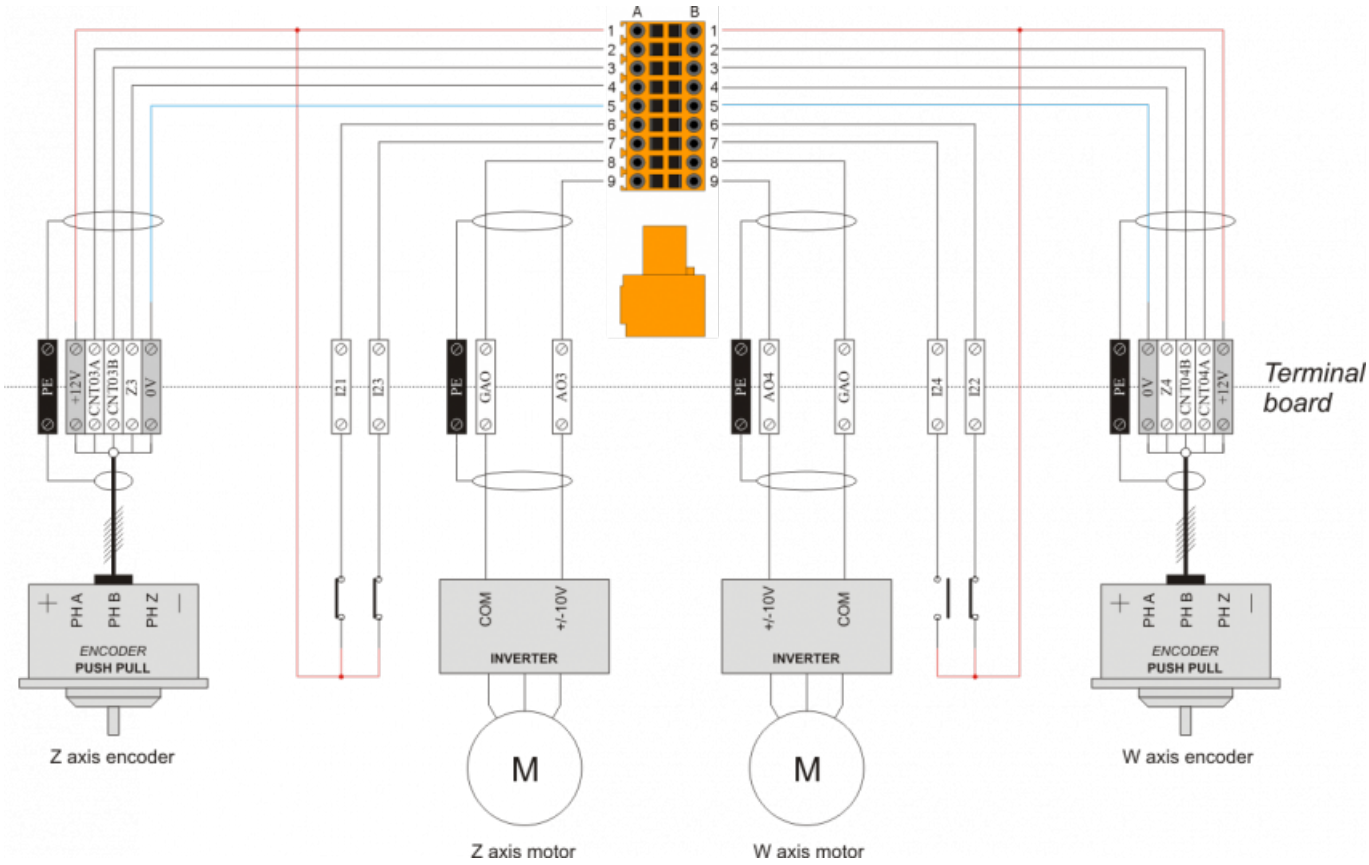
#### 2.2.3.1.2 Esempio di collegamento con alimentatore esterno a 24Volt



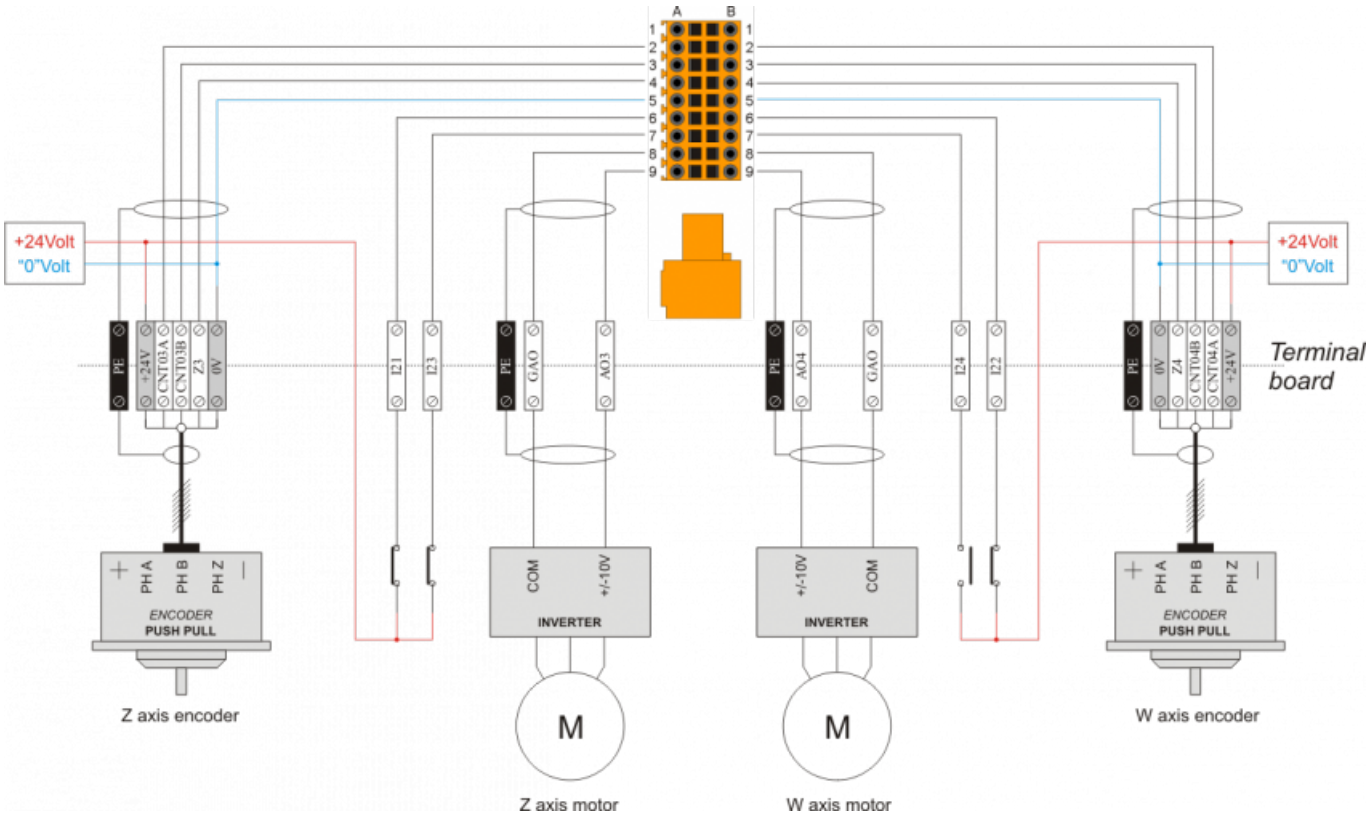

### 2.2.3.2 SLOT4

| | PIN | ID | DESCRIZIONE | | S | A |
|---|---|---|---|---|---|---|
|  | 1A | +12V | Uscita alimentazione encoder | | | |
| | 2A | CNT03A | **Canale A** | **Asse Z** | | |
| | 3A | CNT03B | **Canale B** | | | |
| | 4A | Z3 | **Canale Z** | | | |
| | 5A | 0V | Comune ingresso encoder | | | |
| | 6A | I21 | **Allarme assorbimento disco** | | NC | C |
| | 7A | I23 | **Pressostato olio** | | | |
| | 8A | GAO | Comune uscite analogiche | | | |
| | 9A | AO3 | **Asse Z (0-10 Vdc o +/-10V)** | | | |
| | 1B | +12V | Alimentazione encoder | | | |
| | 2B | CNT04A | **Canale A** | **Asse W** | | |
| | 3B | CNT04B | **Canale B** | | | |
| | 4B | Z4 | **Canale Z** | | | |
| | 5B | 0V | Comune ingresso encoder | | | |
| | 6B | I22 | **Pressostato aria** | | NC | C |
| | 7B | I24 | **Sollevamento ponte** | | NO | |
| | 8B | GAO | Comune uscite analogiche | | | |
| | 9B | AO4 | **Asse W (0-10 Vdc o +/-10V)** | | | |

#### 2.2.3.2.1 Esempio di collegamento a 12Volt


A
B
1
2
3
4
5
6
7
8
9
PE
+12V
CNT03A
CNT03B
Z3
0V
I21
I23
PE
GAO
AO3
PE
AO4
GAO
I24
I22
PE
0V
Z4
CNT04B
CNT04A
+12V
Terminal board
PH A
PH B
PH Z
ENCODER
PUSH PULL
Z axis encoder
COM
+/-10V
INVERTER
M
Z axis motor
+/-10V
COM
INVERTER
M
W axis motor
PH A
PH B
PH Z
ENCODER
PUSH PULL
W axis encoder

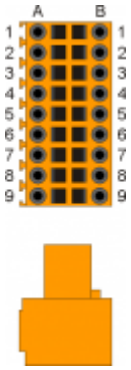
### 2.2.3.2.2 Esempio di collegamento con alimentatore esterno a 24Volt



## 2.2.4 Ingressi digitali

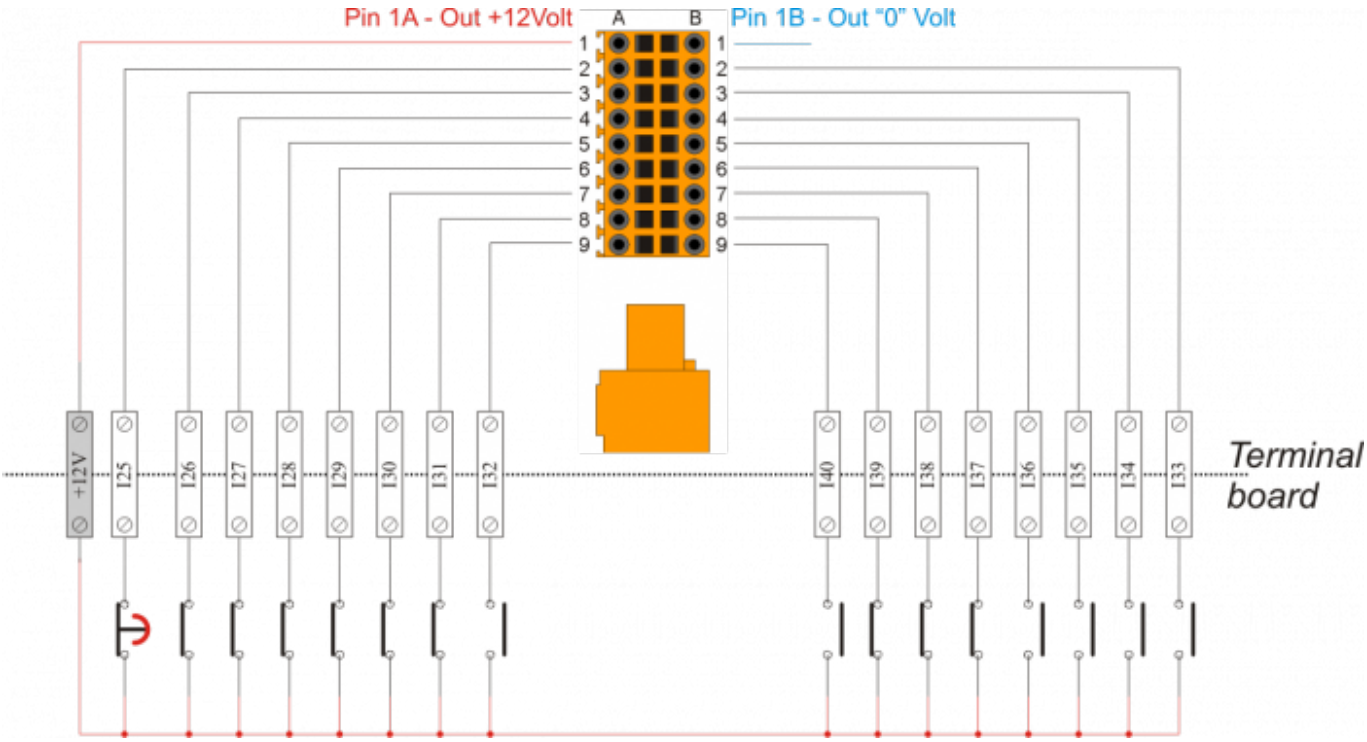
| S = Stato | A = Azione | ID |
|---|---|---|
| **NO** = Normalmente Aperto | **I** = Impulsivo | **ID** = Software |
| **NC** = Normalmente Chiuso | **C** = Continuo | |

### 2.2.4.1 SLOT6

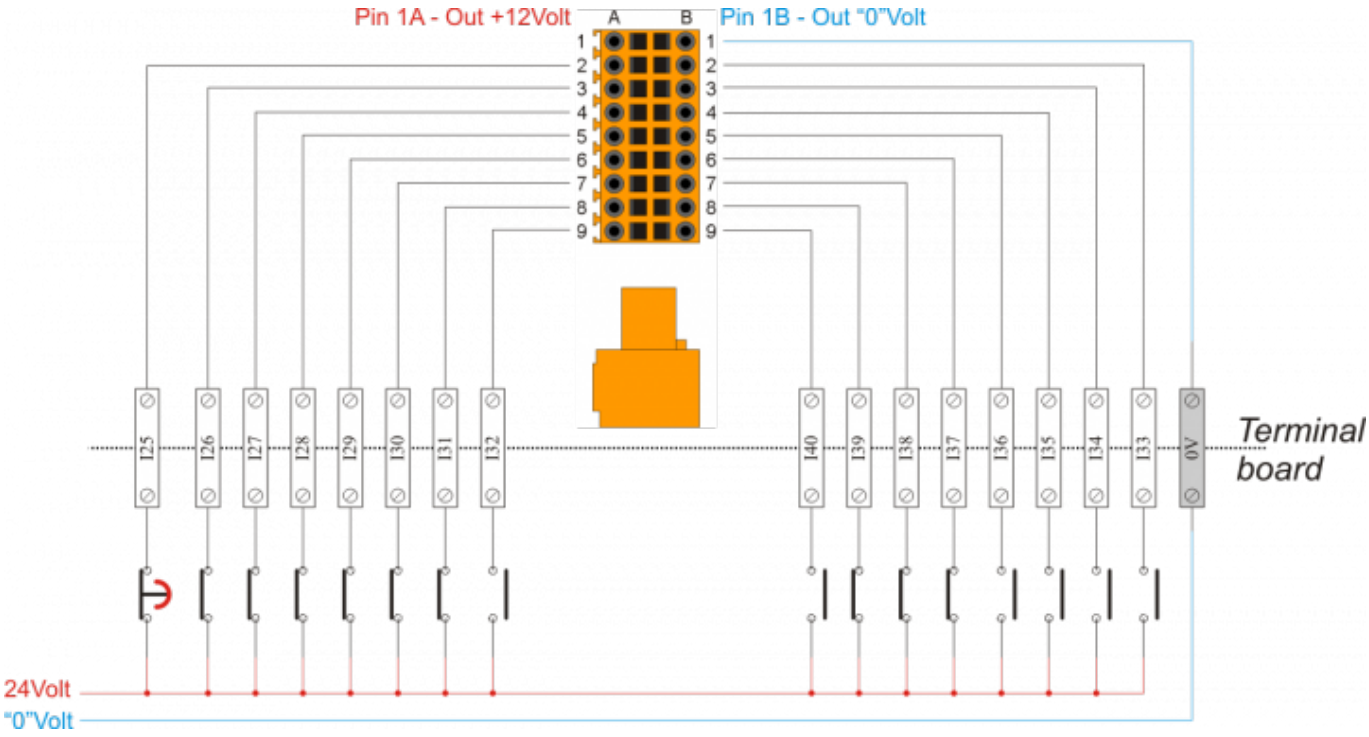



| PIN | ID | DESCRIZIONE | | | S | A |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 1A | +12V | Uscita alimentazione ingressi | | | | |
| 2A | I25 | **Emergenza** | | | NC | C |
| 3A | I26 | **Finecorsa** | **Asse X** | Avanti | | |
| 4A | I27 | | | Indietro | | |
| 5A | I28 | | **Asse Y** | Avanti | | |
| 6A | I29 | | | Indietro | | |
| 7A | I30 | | **Asse Z** | Alto | | |
| 8A | I31 | | | Basso | | |
| 9A | I32 | **Flussostato** | | | | |
| 1B | 0V | Comune alimentazione ingressi | | | | |
| 2B | I33 | **Camma di zero** | **Asse X** | | NO | C |
| 3B | I34 | | **Asse Y** | | | |
| 4B | I35 | | **Asse Z** | | | |
| 5B | I36 | | **Asse W** | | | |
| 6B | I37 | **Fault inverters** | | | NC | |
| 7B | I38 | **Fault inverter disco** | | | | |
| 8B | I39 | **Catena dei termici** | | | | |
| 9B | I40 | **Disco in marcia** | | | NO | |

#### 2.2.4.1.1 Esempio di collegamento a 12Volt

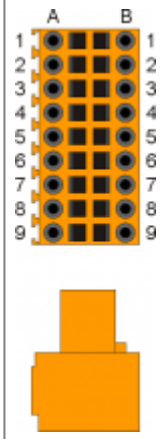


#### 2.2.4.1.2 Esempio di collegamento con alimentatore esterno 24Volt



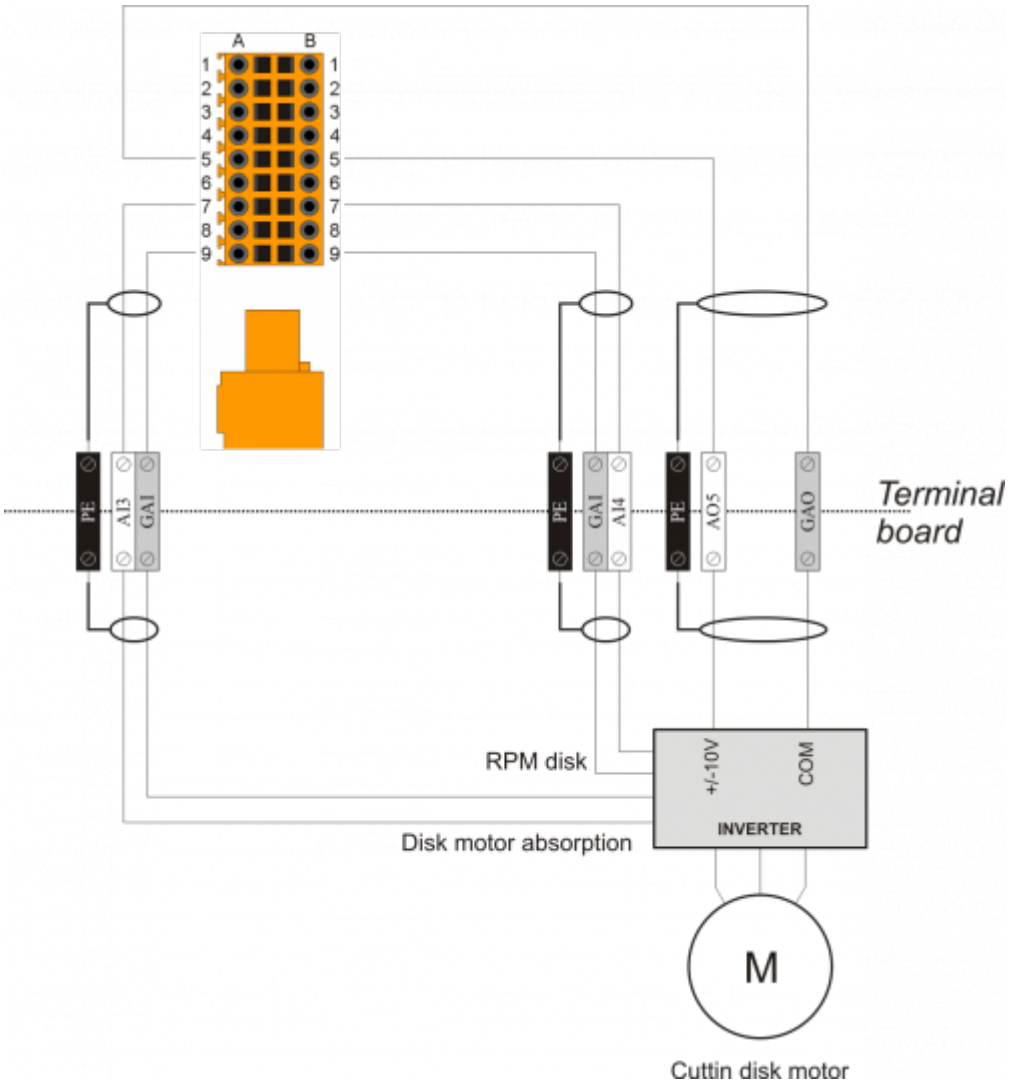
## 2.2.5 Ingressi analogici e uscite analogiche

### 2.2.5.1 SLOT5




| PIN | ID | DESCRIZIONE |
|---|---|---|
| 1A | +12V | Uscita 12Volt |
| 2A | - | - |
| 3A | - | - |
| 4A | - | - |
| 5A | GAO | Comune uscita analogica |
| 6A | - | - |
| 7A | AI3 | **Assorbimento motore disco (0-10Vdc)** |
| 8A | - | - |
| 9A | GAI | Comune ingressi analogici |
| 1B | COM | Comune |
| 2B | - | - |
| 3B | - | - |
| 4B | - | - |
| 5B | AO5 | **Disco di taglio (0-10 Vdc)** |
| 6B | - | - |
| 7B | AI4 | **RPM disco (0-10Vdc)** |
| 8B | - | - |
| 9B | GAI | Comune ingressi analogici |

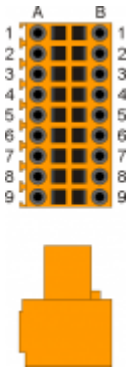
#### 2.2.5.1.1 Esempio di collegamento



## 2.2.6 Uscite digitali

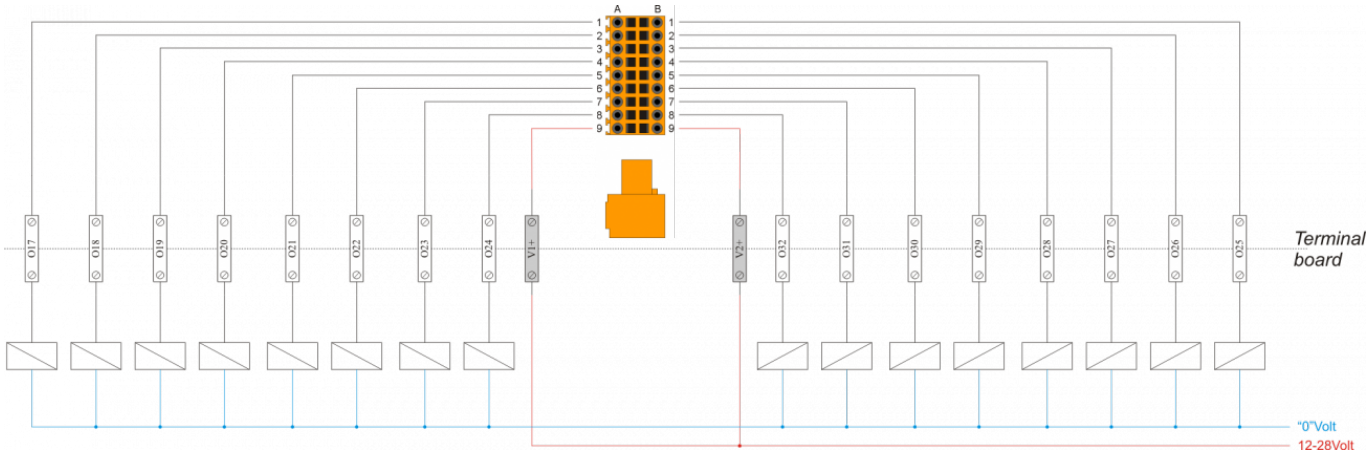
| S = Stato | ID |
|---|---|
| **OFF** = Spento | **ID** = Software |
| **ON** = Acceso | |

### 2.2.6.1 SLOT7

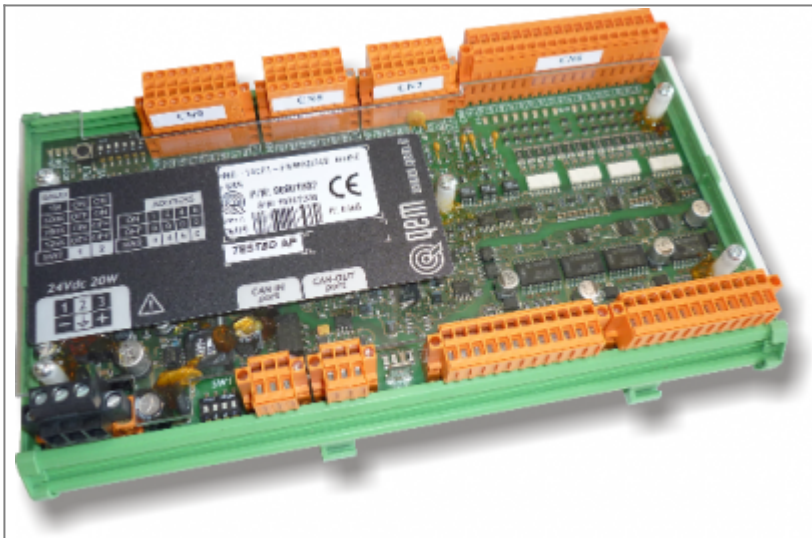
| | PIN | ID | DESCRIZIONE | | S |
|---|---|---|---|---|---|
|  | 1A | O17 | **Acqua** | | OFF |
| | 2A | O18 | **Laser** | | |
| | 3A | 019 | **Asse X** | Avanti | |
| | 4A | 020 | | Indietro | |
| | 5A | 021 | **Asse Y** | Avanti | |
| | 6A | 022 | | Indietro | |
| | 7A | 023 | **Asse Z** | Salita | |
| | 8A | 024 | | Discesa | |
| | 9A | V1+ | Alimentazione uscite O17÷O24 (12 ÷ 28 Vdc) | | |
| | 1B | 025 | **Asse W** | Senso orario | OFF |
| | 2B | 026 | | Senso antiorario | |
| | 3B | 027 | **Freno** | **Asse X** | [1] |
| | 4B | 028 | | **Asse Y** | |
| | 5B | 029 | | **Asse Z** | |
| | 6B | 030 | | **Asse W** | |
| | 7B | 031 | **Fine programma** | | OFF[2] |
| | 8B | 032 | **Macchina OK** | | ON |
| | 9B | V2+ | Alimentazione uscite O25÷O32 (12 ÷ 28 Vdc) | | |

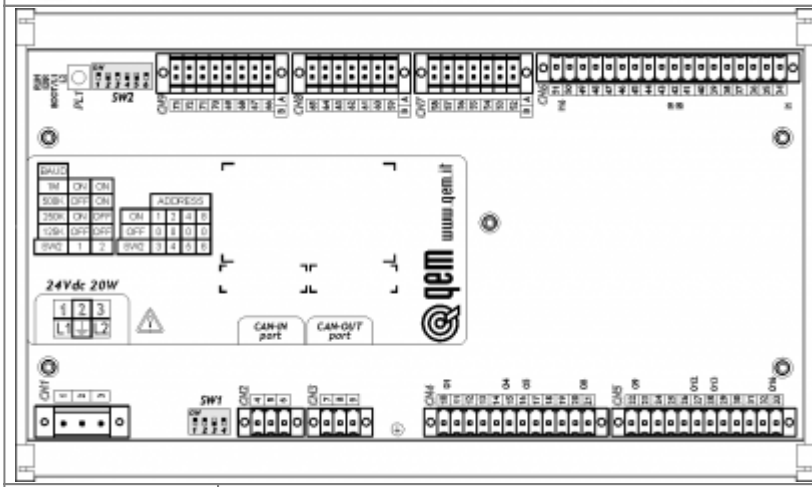
[1] OFF/ON secondo parametri di setup
[2] Attiva per 5 s alla fine del ciclo automatico

#### 2.2.6.1.1 Esempio di collegamento



## 2.3 Espansione RMC-1SC01E1/DP1/24Vdc (Opzione)



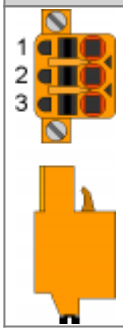



RMC-1SC01:Manuale di Installazione e Manutenzione

## 2.3.1 Alimentazione

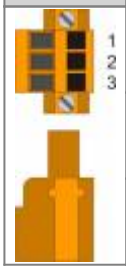
### 2.3.1.1 CN1

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

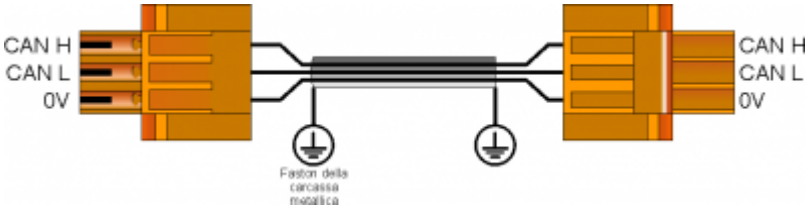
| | PIN (NUMERO) | ID | DESCRIZIONE |
|---|---|---|---|
|  | 1 (1) | 0V | Comune Alimentazione **0V** |
| | 2 (2) | PE | Terra-PE |
| | 3 (3) | +24V | Positivo Alimentazione **+24V** |

## 2.3.2 Connettività

### 2.3.2.1 CN2

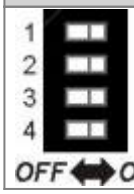
| | PIN (NUMERO) | ID | DESCRIZIONE |
|---|---|---|---|
|  | 1 (4) | 0V | Comune CAN |
| | 2 (5) | CAN_L | Comunicazione CAN segnale low |
| | 3 (6) | CAN_H | Comunicazione CAN segnale high |

#### 2.3.2.1.1 Esempio di collegamento



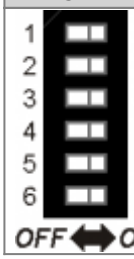

#### 2.3.2.1.2 Settaggio resistenze di terminazione

Impostazione resistenze di terminazione per la linea Canbus.

| SW1 | Nr. Dip | Impostazione dei DIP | Funzione |
|---|---|---|---|
|  | 1 | / | Nessuna |
| | 2 | / | |
| | 3 | ON | Resistenze di Polarizzazione inserite. |
| | 4 | ON | |

#### 2.3.2.1.3 Settaggio della porta CAN

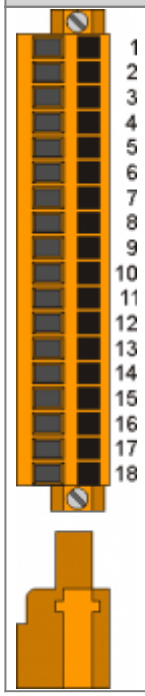
Descrizione funzionalità

| SW2 | | Nr. DIP | Funzione |
|---|---|---|---|
|  | *Selezione della velocità di trasmissione del Canbus* | 1 | ON |
| | | 2 | ON |
| | | Baud-Rate | 1Mb |
| | *Selezione dell'indirizzo del modulo Canbus slave* | 3 | OFF |
| | | 4 | ON |
| | | 5 | OFF |
| | | 6 | OFF |
| | | ID | 2 |

## 2.3.3 Ingressi digitali

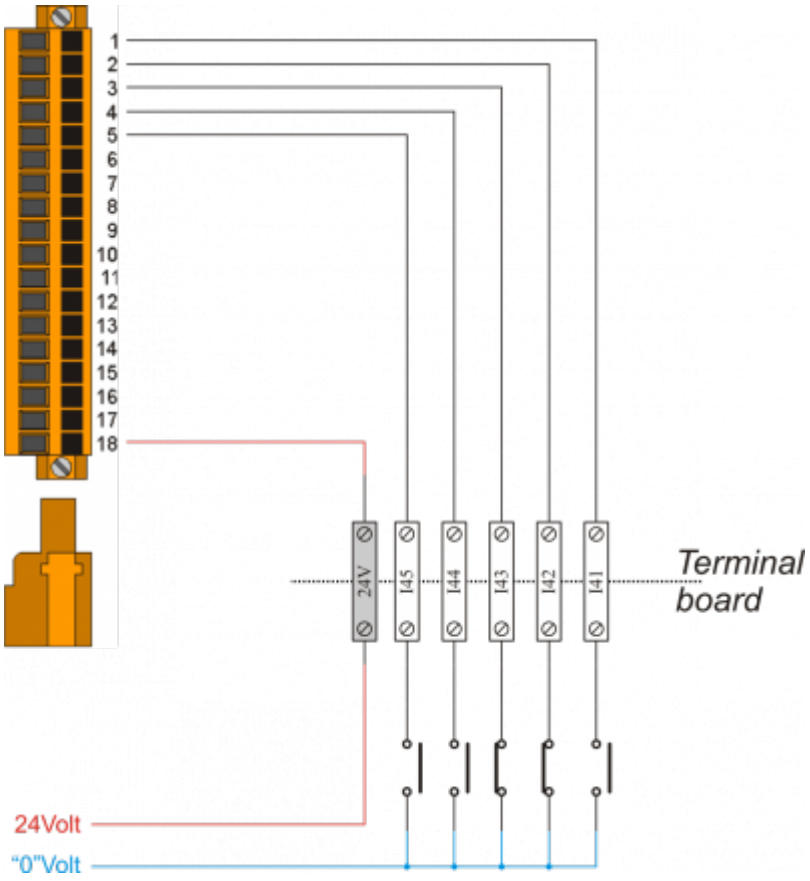
| S = Stato | A = Azione | ID |
|---|---|---|
| **NO** = Normalmente Aperto | **I** = Impulsivo | **ID** = Software |
| **NC** = Normalmente Chiuso | **C** = Continuo | |

### 2.3.3.1 CN6

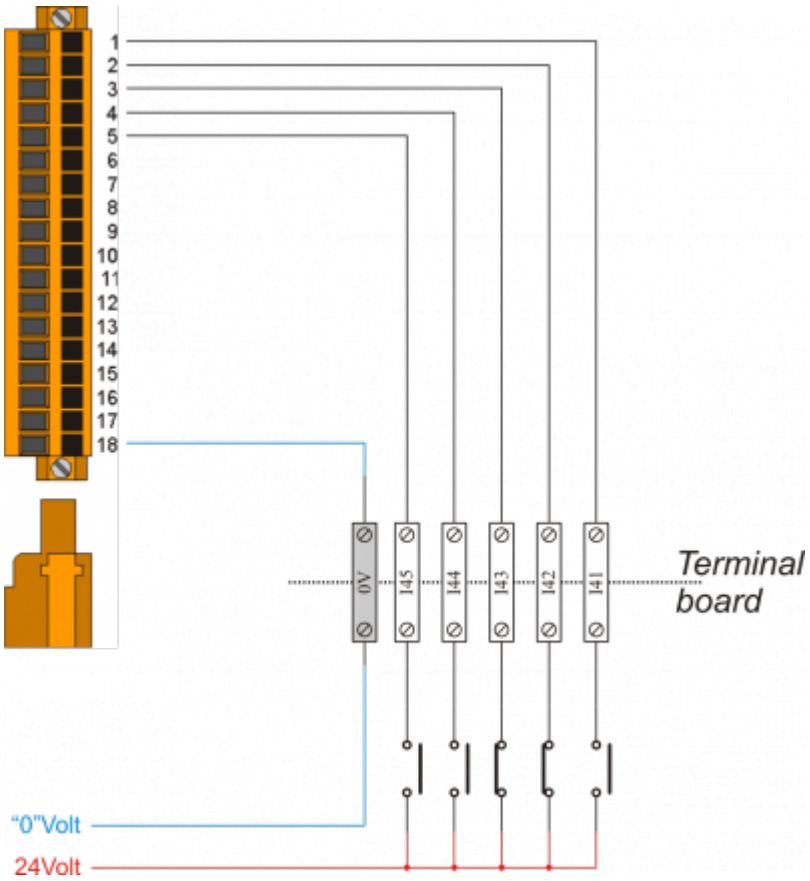



| PIN (NUMERO) | ID | DESCRIZIONE | | | S | A |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 1 (34) | I41 | **Camma di zero** | **Asse H** | | NO | C |
| 2 (35) | I42 | **Finecorsa** | **Asse H** | Avanti | NC | |
| 3 (36) | I43 | | | Indietro | | |
| 4 (37) | I44 | **Jog** | | Avanti | NO | I |
| 5 (38) | I45 | | | Indietro | | I |
| 6 (39) | I46 | *Disponibile* | | | - | - |
| 7 (40) | I47 | *Disponibile* | | | - | - |
| 8 (41) | I48 | *Disponibile* | | | - | - |
| 9 (42) | PL1 | Polarizzatore | | | | |
| 10 (43) | I49 | *Disponibile* | | | - | - |
| 11 (44) | I50 | *Disponibile* | | | - | - |
| 12 (45) | I51 | *Disponibile* | | | - | - |
| 13 (46) | I52 | *Disponibile* | | | - | - |
| 14 (47) | I53 | *Disponibile* | | | - | - |
| 15 (48) | I54 | *Disponibile* | | | - | - |
| 16 (49) | I55 | *Disponibile* | | | - | - |
| 17 (50) | I56 | *Disponibile* | | | - | - |
| 18 (51) | PL2 | Polarizzatore | | | | |

#### 2.3.3.1.1 Esempio di collegamento con logica NPN



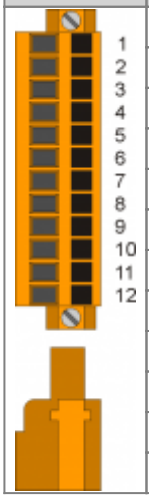
#### 2.3.3.1.2 Esempio di collegamento con logica PNP



## 2.3.4 Uscite digitali

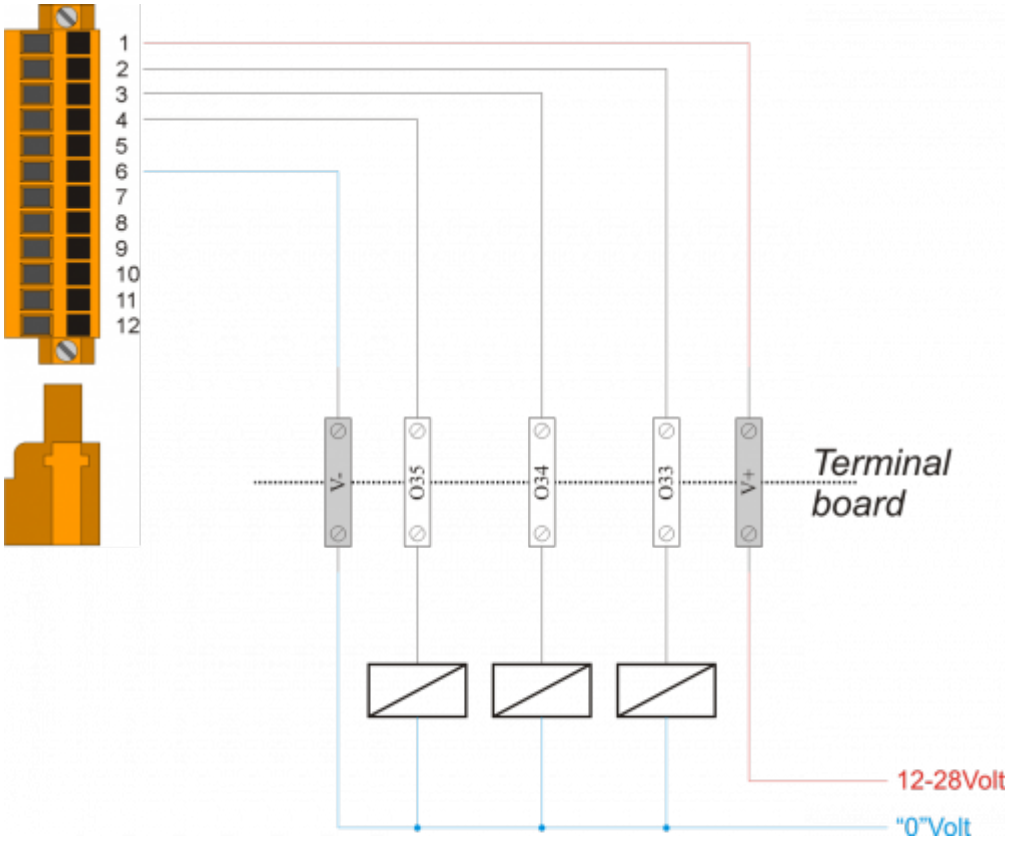
| S = Stato | ID |
|---|---|
| **OFF** = Spento | **ID** = Software |
| **ON** = Accesso | |

### 2.3.4.1 CN4

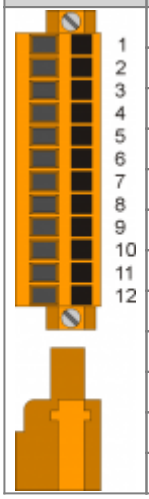
| | PIN (NUMERO) | ID | DESCRIZIONE | | S |
|---|---|---|---|---|---|
|  | 1 (10) | V+ | Ingresso alimentazione uscite O33÷O36 (12÷28V dc) | | |
| | 2 (11) | O33 | **Asse H** | Avanti | OFF |
| | 3 (12) | O34 | | Indietro | |
| | 4 (13) | O35 | | Freno | [1] |
| | 5 (14) | O36 | *Disponibile* | | |
| | 6 (15) | V- | Ingresso alimentazione uscite (0V dc) | | |
| | 7 (16) | V+ | Ingresso alimentazione uscite O37÷O40(12÷28V dc) | | |
| | 8 (17) | O37 | *Disponibile* | | |
| | 9 (18) | O38 | *Disponibile* | | |
| | 10 (19) | O39 | *Disponibile* | | |
| | 11 (20) | O40 | *Disponibile* | | |
| | 12 (21) | V- | Ingresso alimentazione uscite (0V dc) | | |

[1] Attivo secondo parametri di setup

#### 2.3.4.1.1 Esempio di collegamento



### 2.3.4.2 CN5

| CN5 | PIN (NUMERO) | ID | DESCRIZIONE | S |
|---|---|---|---|---|
|  | 1 (22) | V+ | Ingresso alimentazione uscite O41÷O44 (12÷28V dc) | |
| | 2 (23) | O41 | *Disponibile* | - |
| | 3 (24) | O42 | *Disponibile* | - |
| | 4 (25) | O43 | *Disponibile* | - |
| | 5 (26) | O44 | *Disponibile* | - |
| | 6 (27) | V- | Ingresso alimentazione uscite (0V dc) | |
| | 7 (28) | V+ | Ingresso alimentazione uscite O45÷O48(12÷28V dc) | |
| | 8 (29) | O45 | *Disponibile* | - |
| | 9 (30) | O46 | *Disponibile* | - |
| | 10 (31) | O47 | *Disponibile* | - |
| | 11 (32) | O48 | *Disponibile* | - |
| | 12 (33) | V- | Ingresso alimentazione uscite (0V dc) | |

# 3. Assistenza

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

| | |
|---|---|
| | |
| Segui tutte le istruzioni fornite nel manuale MIMAT | Se il problema persiste, compila il “Modulo richiesta assistenza” nella pagina Contatti del sito www.qem.it.<br>I nostri tecnici otterranno gli elementi essenziali per comprendere il tuo problema. |

## 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:<br>1. Una descrizione dell'anomalia;<br>2. Parte dello schema elettrico in cui è inserito lo strumento<br>3. Programmazione dello strumento (setup, quote di lavoro, parametri...). | Una descrizione approfondita del problema ci consentirà di identificare e risolvere rapidamente il tuo problema.<br>Un accurato imballaggio eviterà ulteriori inconvenienti. |

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.