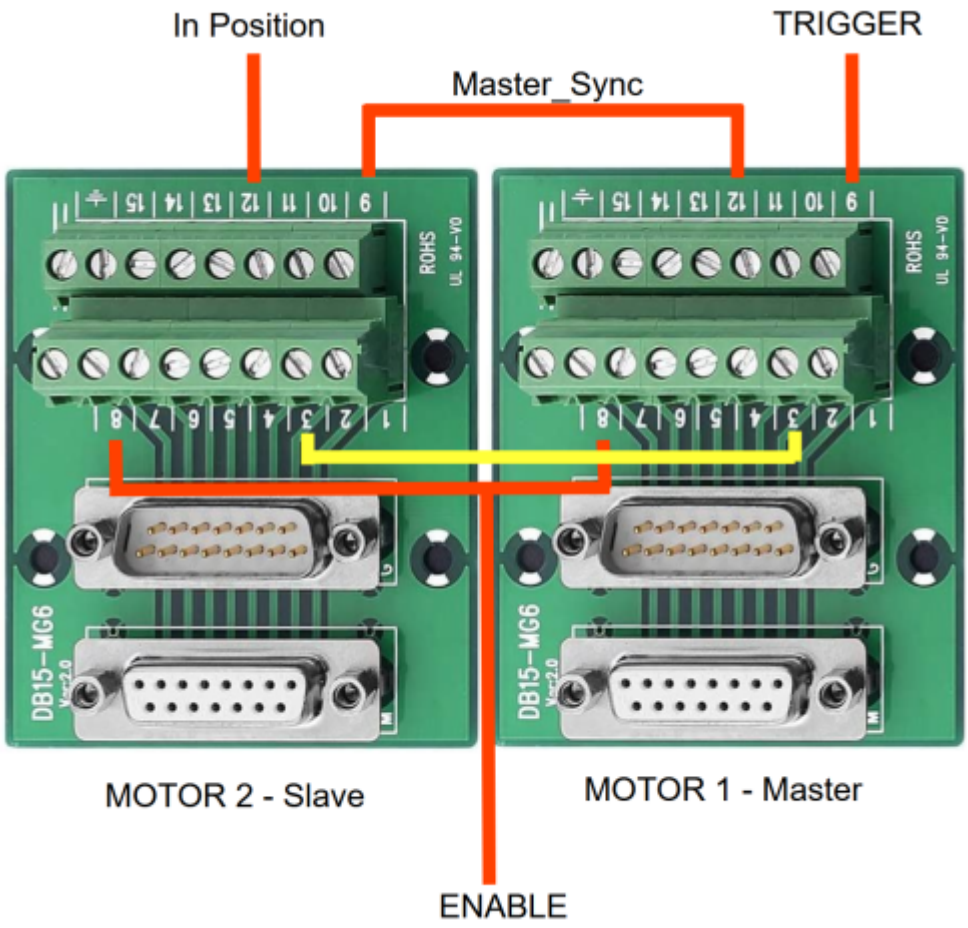
Elektrische Verbindungen

Verbindung zwischen den beiden Motoren

Der Pick-and-Place-Roboter arbeitet mit 2 externen Signalen, die von der SPS oder dem Sensor bereitgestellt werden. Das Triggersignal ist das Startsignal für die in den beiden Motoren gespeicherte Pick-and-Place-Sequenz über die NILAB-Starter-Software. Das Freigabesignal dient zum Einschalten der beiden Motoren, bereitgestellt von der SPS. Normalerweise, wenn die Motoren als Pick and Place konfiguriert sind, führen bei jedem Deaktivieren die beiden Motoren das Homing-Verfahren (Soft Landing) durch, um eine Parkposition für die Roboterhände sicherzustellen.
Das In-Position-Ausgangssignal ist das vom Slave-Motor bei jeder Positionierungsaufgabe erzeugte Signal. Wenn zum Beispiel der Pick and Place mit 4 Bewegungsaufgaben programmiert ist, ändert sich dieses Signal 4-mal. Master-Sync ist das vom Master-Motor erzeugte Signal, um die Bewegung des zweiten Motor-Slaves zu synchronisieren.



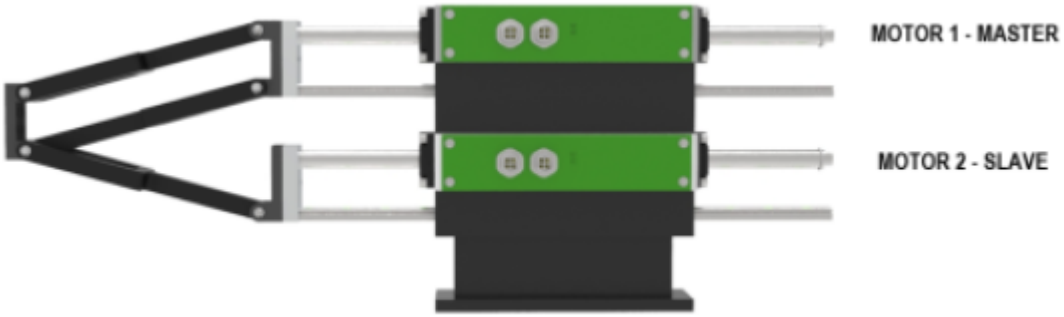
Das Signal muss wie in der Tabelle unten verbunden werden (mit Bezug auf das Foto oben)

SIGNAL	MOTOR 1	MOTOR 2	BESCHREIBUNG
ENABLE	Pin 8	Pin 8	Einschalten der Motoren
TRIGGER	Pin 9	-	Bewegungstrigger von der SPS
Master_sync	Pin 12	Pin 9	Master-Signal für Synchronisation
In Position	-	Pin 12	In-Position-Signal vom Slave

GND	Pin 3	Pin 3	Massesignal

So identifizieren Sie den Motor

Der Master-Motor (Motor 1) ist der obere Motor in der Pick-and-Place-Baugruppe, wie in der Zeichnung unten angegeben:



From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:integrated_pick_and_place:connections

Last update: **2026/09/11 13:30**