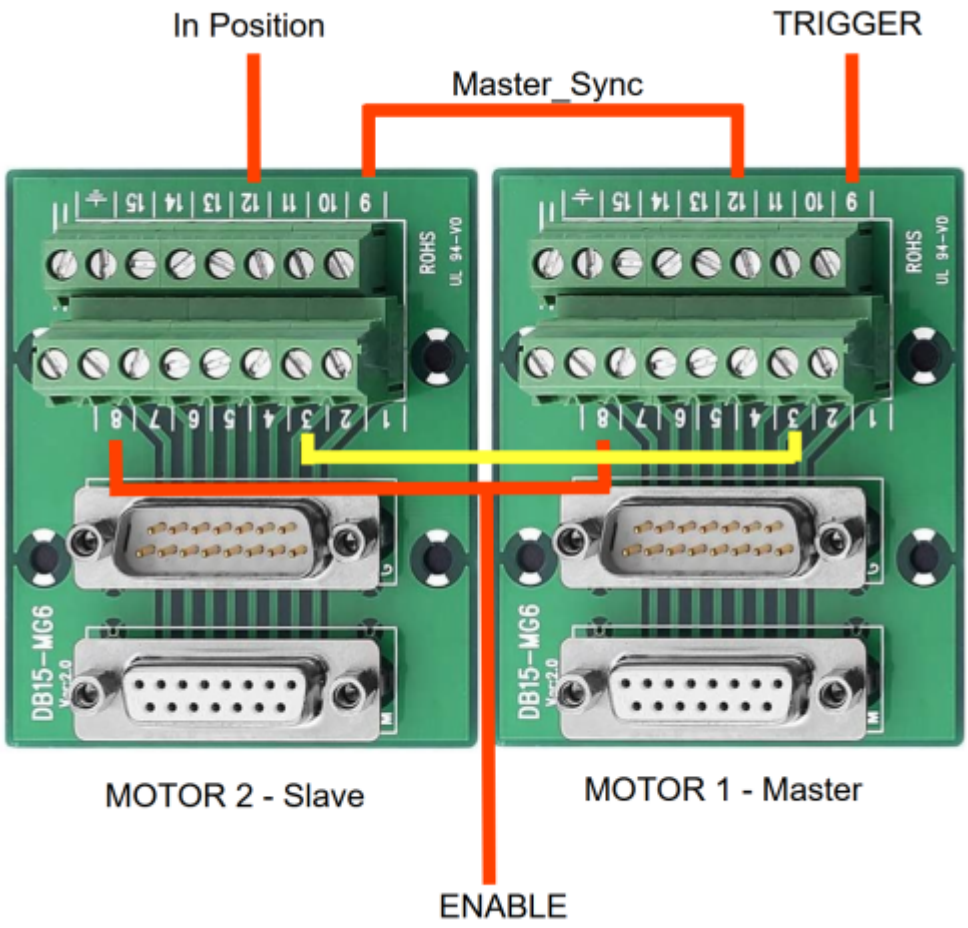
Collegamenti elettrici

Collegamento tra i due motori

Il robot pick and place funziona con 2 segnali esterni forniti dal PLC o dal sensore. Il segnale Trigger è il segnale di avvio per la sequenza pick and place memorizzata all'interno dei due motori tramite il Software NILAB Starter. Il segnale Enable serve per attivare i due motori, fornito dal PLC.
Normalmente, quando i motori sono configurati come pick and place, ad ogni Disable i due motori eseguono la procedura di homing (Soft landing) per garantire una posizione di parcheggio per le mani robotiche.
Il segnale di uscita In position è il segnale generato dal motore slave ad ogni compito di posizionamento. Per esempio se il pick and place è programmato con 4 compiti di movimento questo segnale cambia 4 volte. Master sync è il segnale generato dal motore master per sincronizzare il movimento del secondo motore slave.



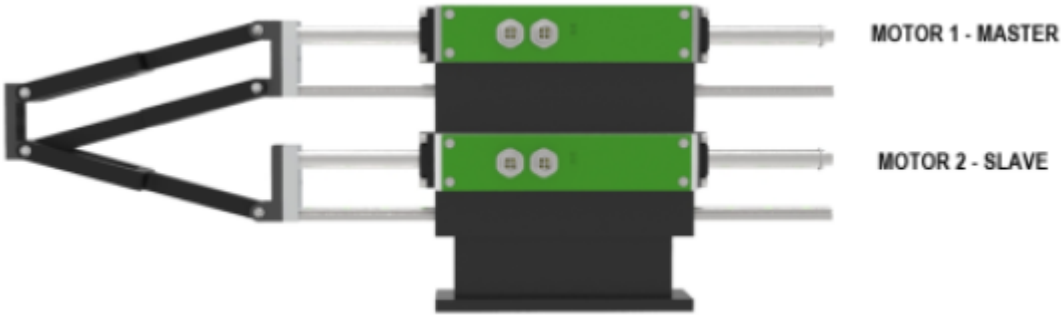
Il segnale deve essere collegato insieme come nella tabella seguente (con riferimento alla foto sopra)

SEGNALE	MOTORE 1	MOTORE 2	DESCRIZIONE
ENABLE	Pin 8	Pin 8	Attivazione dei motori
TRIGGER	Pin 9	-	Trigger di movimento dal PLC
Master_sync	Pin 12	Pin 9	Segnale master per la sincronizzazione
In Position	-	Pin 12	Segnale in position dallo slave

GND	Pin 3	Pin 3	Segnale di massa

Come identificare il motore

Il motore master (motore 1) è il motore superiore nell'assemblaggio pick and place, come riportato nel disegno seguente:



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

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

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