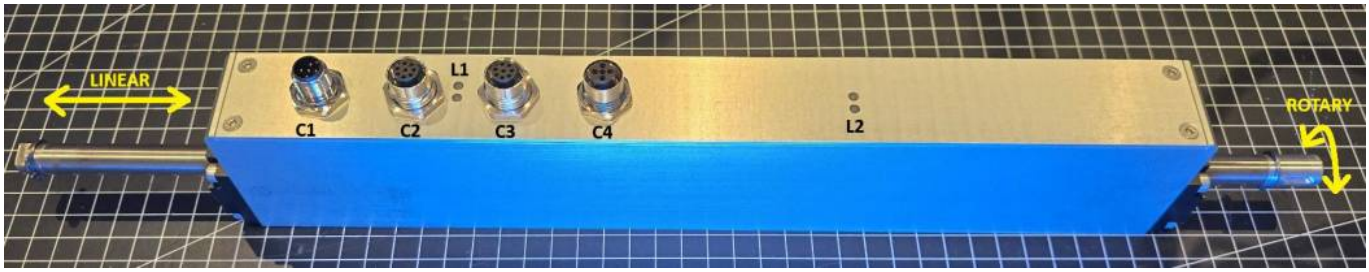
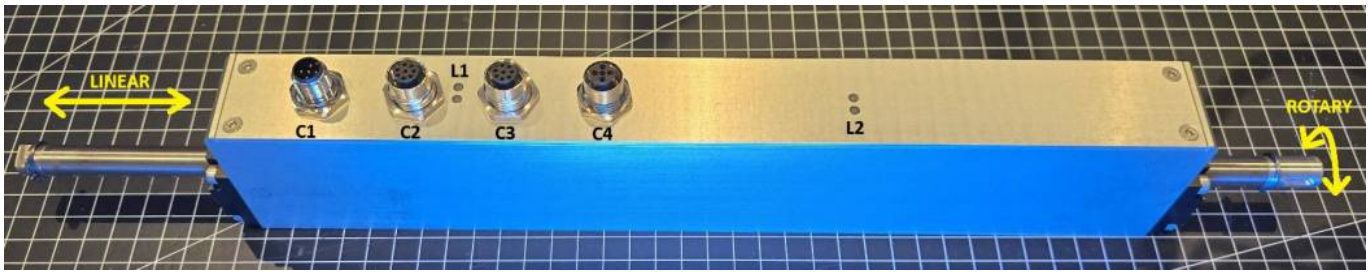
Connettori



Questa pagina descrive i **connettori** del motore roto-lineare NLiR120Q.



Il motore roto-lineare ha 3 × connettori M12 (versione standard) e 4 × connettori M12 (versione CANopen).
L1 e L2 sono i LED di stato per il motore lineare e rotativo.

Connettore	Funzione	Tipo
C1	Connettore di alimentazione	M12, 5 poli maschio
C2	Connettore di segnale per il lato lineare	M12, 8 poli femmina
C3	Connettore di segnale per il lato rotativo	M12, 8 poli femmina
C4	Connettore CANopen	M12, 5 poli femmina

Per il pinout dei connettori sul relativo cavo, vedi:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:connection_system|

Note sui collegamenti

- La versione standard ha 3 connettori (C1, C2, C3); la versione CANopen aggiunge C4. - **C1** è il connettore di alimentazione, **C2** il segnale del lato lineare, **C3** il segnale del lato rotativo. - **L1** e **L2** mostrano lo stato dell'asse lineare e rotativo. - Usa i connettori di accoppiamento corretti e i tipi di cavo come elencati nella pagina degli accessori; verifica il pinout prima di collegare.

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

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

Last update: **2026/09/12 14:37**