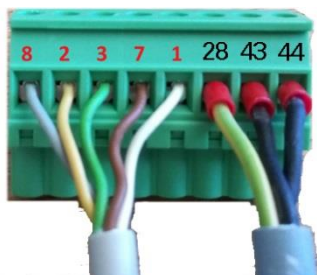


Come connettere i motori Siemens™ AT xx al CDD6

AT 12 – 18 – 40

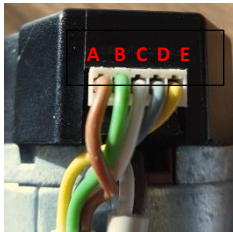
La connessione originale del Siemens™ è composta da un connettore 8-poli al quale si connettono sia il motore che l'encoder.



Connettore 8 -poli originale

Il colore dei fili può variare da motore a motore.

Nota bene: la numerazione sul connettore mostrata nell'immagine non è presente sul connettore originale. È solo un esempio per spiegare meglio la sequenza di collegamento dei cavi (passo 1 e 2 nella pagina successiva).

	PIN CONNETTORE MOTORE	PIN CONNETTORE CDD6	DESCRIZIONE
	A	7	ID
	B	3	ENC B
	C	1	0V
	D	8	5V
	E	2	ENC A

Per convertire il cablaggio del motore dall'azionamento FOX all'azionamento CDD6, è necessario cablare il connettore del motore CDD6 (X4) e il connettore dell'encoder (X5) utilizzando l'adattatore RJ45 fornito nel KIT **P2611**.



X4



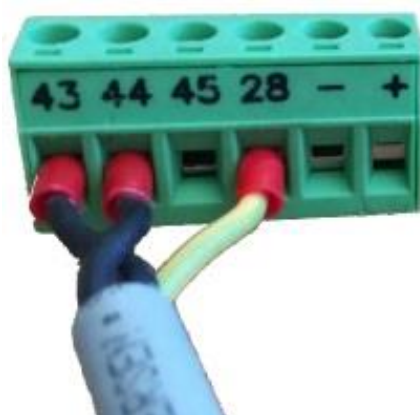
X5 adapter

Passo 1: Motore

Collegare i 3 fili del motore nel connettore X4 seguendo l'ordine dato nella tabella sotto:

Siemens AT xx connettore 8 poli	CDD6 (X4) Connettore 5 poli	Descrizione
28	28	Terra (giallo verde)
43	43	Polo del motore
44	44	Polo del motore

Nell'immagine sotto si può vedere il risultato:



Passo 2: Encoder

Collegare i 5 fili dell'encoder nel connettore seguendo l'ordine indicato nella tabella seguente:

Siemens AT xx Connettore 8 poli	CDD6 (X5) Connettore 8 poli	Descrizione
1	1	0V
2	2	ENC A
3	3	ENC B
	4	HALL B (not used)
	5	HALL C (not used)
	6	HALL A (not used)
7	7	ID
8	8	5V

Nell'immagine seguente si può vedere il risultato finale, facendo attenzione a utilizzare solo il numero di riferimento e non i colori dei fili. I colori dei fili possono cambiare da motore a motore.



Prestare attenzione durante questa procedura, un collegamento sbagliato può danneggiare l'encoder del motore.

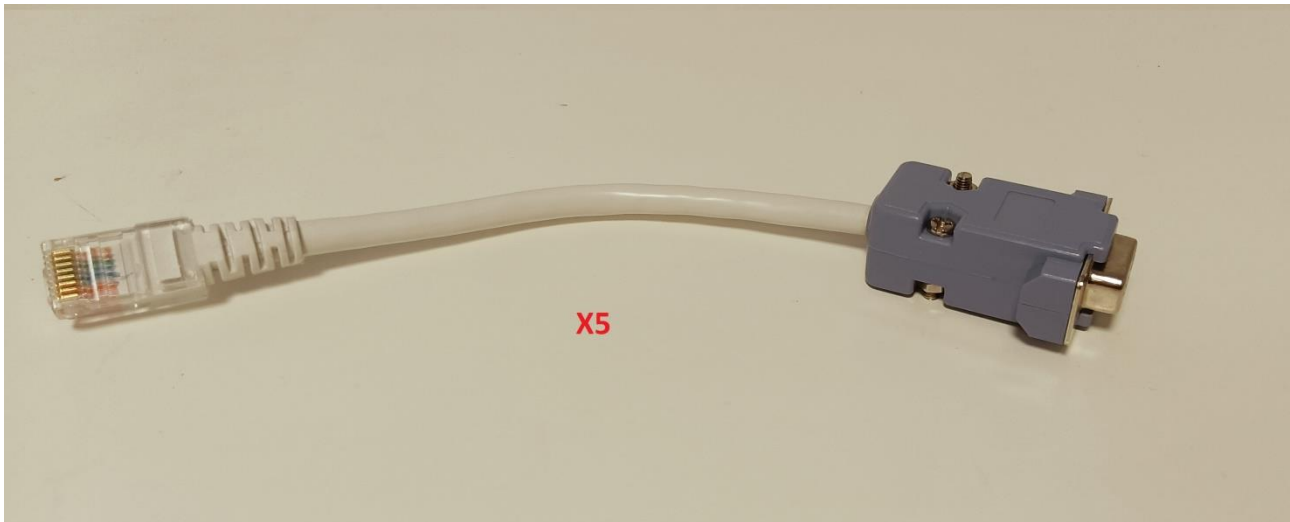
In caso di collegamento errato, sul display può essere visualizzato uno dei seguenti allarmi:

- AL04 cavi del motore o dell'encoder invertiti
- AL05 cavi encoder non collegati correttamente
- AL07 cavi del motore non collegati

Usare il parametro P90 per selezionare il motore corretto.

Opzione P90	Descrizione
24	DC_KM48x50 (24V 1,8A) 15:1 encoder 100 impulsi
25	DC_GR63x55 (30V 4A) 15:1 encoder 100 impulsi

Per sostituire l'AT25, è possibile utilizzare l'adaper DSub-9 fornito nel KIT **P2911** per la connessione encoder.



In caso di collegamento errato, sul display può essere visualizzato uno dei seguenti allarmi:

- AL04 cavi del motore o dell'encoder invertiti
- AL07 cavi del motore non collegati

Usare il parametro P90 per selezionare il motore corretto.

Opzione P90	Descrizione
17	DC_GR63x25 (30V 2,85A) 15:1 encoder RE30 500 impulsi
18	DC_GR63x55 (30V 4A) 15:1 encoder RE30 500 impulsi

Per maggiori informazioni, consultare il manuale completo del CDD6.