



## SISTEMA DI CONTROLLO POSIZIONE FINECORSA PER ATTUATORI TELESCOPICI LATT

### 1 Caratteristiche principali

- Dispositivo a Relè per il controllo di due finecorsa
- Alimentazione 12-24 VDC selezionabile con JP1/JP2
- Alimentazione stabilizzata 12 o 24 VDC,  $\pm 0,5V$
- Corrente massima 4A
- Fusibile incorporato e calibrato a richiesta
- Duty Cycle 100% a 25°C
- Freno motore incorporato ad inserimento automatico
- Funzionamento Automatico/Manuale
- Attivazione modalità automatica con JP3/JP4
- Ingressi per pulsante Avanti e pulsante Indietro
- Ingressi per sensori di finecorsa NPN o PNP a richiesta
- Involucro metallico con alette di fissaggio M4
- Temperatura dell'ambiente di lavoro -10°C + 40°C
- Grado di protezione IP30



### 2 Descrizione

Dispositivo a Relè per il controllo di due finecorsa, questi sono disponibili come optional sugli attuatori telescopici LATT, il modulo incorpora il freno motore ad inserimento automatico nella condizione di Stop Motore. Fusibile incorporato per la protezione del circuito di potenza. Ingressi predisposti per il sensore di finecorsa tipo Hall o il tradizionale interruttore elettromeccanico. Gli ingressi di controllo della direzione, richiedono un contatto elettromeccanico normalmente aperto oppure un dispositivo allo stato solido tipo Open-collector riferiti al GND. Il modulo elettronico è configurato per funzionare in modalità “uomo presente”<sup>1</sup> o “automatica”<sup>2</sup> fino al finecorsa, secondo lo stato dell'ingresso di controllo direzione avanti o direzione indietro. Il modulo elettronico sono disponibili con ingressi predisposti per il segnale di finecorsa tipo NPN o PNP. Per maggiori dettagli di funzionamento, leggere gli schemi di collegamento.

### 3 Applicazioni

Questo sistema è adatto per una vasta gamma di apparecchiature, attrezzature e strumenti: piccole macchine automatiche, automatismi in genere, industria del packaging, domotica, automazione dell'agricoltura, mezzi di trasporto, moto scope, ecc. Particolarmente adatto per applicazioni che richiedono minime vibrazioni, a basso rumore e a basso costo. Questo sistema si presta soprattutto per il controllo di

1 “Uomo presente”: l'attuatore avanza solo se i pulsanti Avanti e Indietro rimangono premuti

2 “Automatica”: premendo una sola volta il pulsante di Avanti e Indietro l'attuatore avanza fino al raggiungimento del rispettivo finecorsa

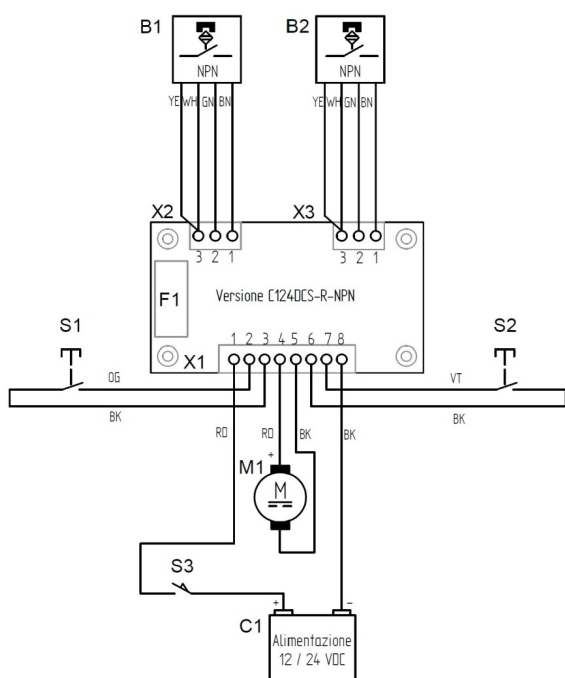


Motori DC con spazzole applicati al controllo del moto lineare, ad esempio gli attuatori lineari a vite trapezoidale passante e attuatori lineari telescopici, adattandosi alle principali configurazioni. Applicabile anche a piccoli motoriduttori epicicloidali e piccoli motoriduttori a vite senza fine.

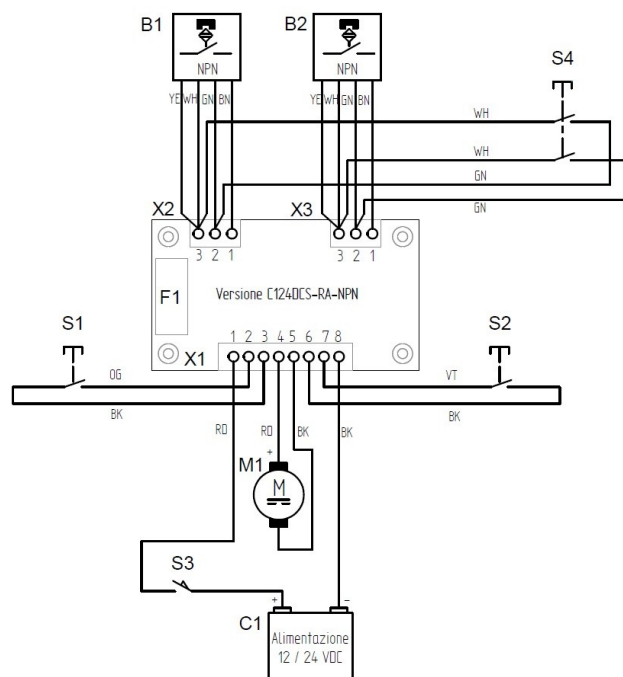
**ATTENZIONE:** questo dispositivo di controllo non è adatto per applicazioni “Safety-critical system” cioè applicazioni in cui il malfunzionamento di questo dispositivo causerebbe un aumento significativo del rischio di sicurezza per le persone e/o l’ambiente in questione, causando la perdita di vite umane, gravi lesioni o gravi danni ambientali. L’utente che decide di usare questo dispositivo in applicazioni “Safety-critical system” lo fa a proprio rischio e pericolo.

#### 4 Schemi di collegamento

FUNZIONAMENTO UOMO PRESENTE



FUNZIONAMENTO AUTOMATICO



**Colori cavi sensore B1-B2**

**YE = giallo WH = bianco GN = verde BN = marrone**

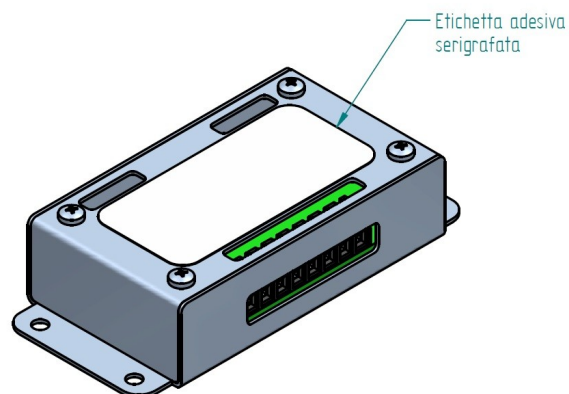
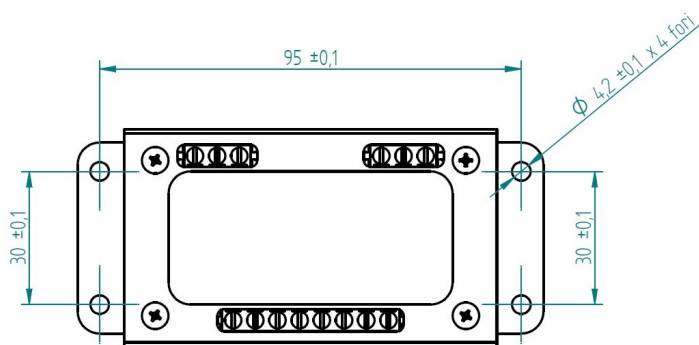
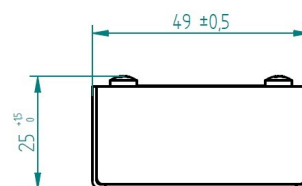
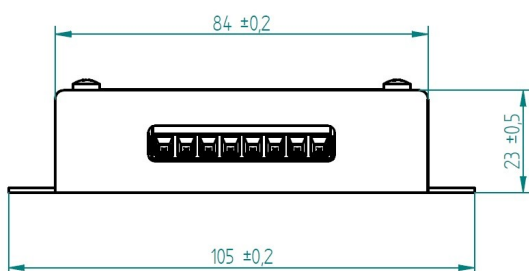
**Per la versione PNP non collegare il cavo giallo del sensore**



**ATTENZIONE:** regolare i sensori di finecorsa B1 e B2 in modo da evitare il tamponamento dell'attuatore al finecorsa meccanico. Il finecorsa elettrico deve intervenire alcuni millimetri prima del finecorsa meccanico.

**NOTA:** se dopo il collegamento elettrico l'attuatore dovesse spostarsi nella direzione opposta alla logica di funzionamento del controllo, è sufficiente scambiare la posizione dei fili RD e BK del Motore M1

## 5 Specifiche meccaniche (unità in mm)



Su richiesta versione "open frame" o con gancio per guida DIN 35