



• Fra le caratteristiche principali delle torrette serie TOE ..., si notano le elevate velocità di rotazione e di posizionamento. Diventa perciò indispensabile avere una risposta di comando, ai dispositivi della torretta, la più rapida possibile.

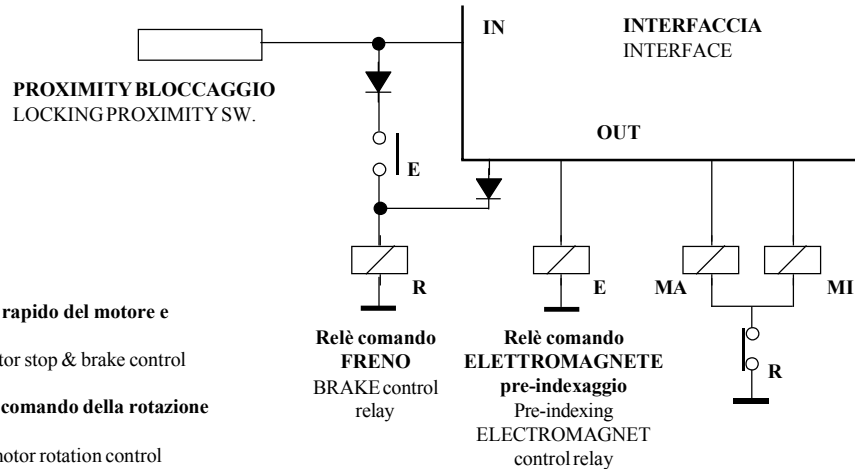
• Il punto più critico lo si può incontrare alla fine del ciclo, quando, tramite il segnale del proximity di bloccaggio, bisogna arrestare il motore ed alimentare il freno.

• Qualora i sistemi di interfacciamento o la programmazione non permettessero la rapidità di risposta e la necessaria ripetibilità, sarà indispensabile utilizzare il seguente sistema Hardware (che consigliamo comunque in quanto affidabile e non soggetto a ritardi di varia natura).

• One of the main characteristics of the TOE... series turrets are their high rotation and positioning speed. Control response to the turret devices must therefore be as rapid and consistent as possible.

• The most critical point arrives at the end of the cycle, when the motor must be halted and the brake energized, upon reception of the locking proximity switch signal.

• If the interfacing or programming system does not permit the required response time and its repeatability, the following hardware system must be used (which is in any case advised, as being reliable and not-subject to delays).



R = Relè per l'arresto rapido del motore e comando freno
R = Relay for direct motor stop & brake control

MA - MI = Relè per il comando della rotazione motore
MA - MI = Relays for motor rotation control

• Come si può notare dallo schema, il relè R può essere comandato dal proximity solo quando è alimentato l'elettromagnete di pre-indexaggio, per cui, appena riceve il segnale dal proximity di bloccaggio, provvede direttamente a fermare il motore tramite i relè di appoggio MA e MI.

• La realizzazione dello schema sopra indicato non comporta comunque nessuna modifica a quella che è la sequenza di funzionamento illustrata alle pag. 4 e 5.

• As seen in the diagram, relay R can be closed only when the pre-indexing electromagnet is energised, and when the locking proximity switch signal is received, it stops the motor directly, via supporting relays MA and MI.

• Connecting up as in the above diagram does not cause any changes in the operating sequence, shown in the diagram of page 4 and 5.

NOTA: Si raccomanda l'utilizzo di teleruttori con comando bobina in corrente alternata (in quanto più rapidi di quelli con bobina in corrente continua). Prevedere filtri RC sui teleruttori (è indispensabile un RC a stella sui contatti).

• In alcuni casi saranno utili dei soppressori di disturbi anche su freno e su elettromagnete. In questi casi si consiglia un varistore per il freno ed un diodo per l'elettromagnete.

NOTE: The use of AC relays is recommended (as they are quicker than DC coils relays). RC filters should be fitted to the relays (a RC star filter on the contacts is indispensable).

• Interference suppressors will also be required on the brake and electromagnet in some cases. A varistor is recommended for brake and a diode for the electromagnet.

• Il segnale di STROBE dell'encoder deve essere gestito in area veloce in modo da provvedere in tempo all'eccitazione dell'elettromagnete nel momento del fronte di discesa dello STROBE della posizione che precede quella richiesta.

• The STROBE signal of the encoder must be utilized in order to feed the electromagnet on time at the moment of the STROBE signal falling wavefront of the previous position to that requested.