



ativa

DRIVE ADE
MANUAL INSTALAÇÃO
FÍSICA DAS ENTRADAS E
SAÍDAS DIGITAIS

ADW-040-2-MB

ADW-075-2-MB

ADW-100-2-MB

ADW-200-2-MB

1- Objetivo

Apresentação das ligações físicas das Entradas e Saídas Digitais do Drive ADW, modelos até 2KW.

Modelos compreendidos:

- ADE-040-2-MB DRIVE 0,40KW - 220VAC - MODBUS
- ADE-075-2-MB DRIVE 0,75KW - 220VAC - MODBUS
- ADE-100-2-MB DRIVE-1,0KW - 220VAC - MODBUS
- ADE-200-2-MB DRIVE 2,0KW - 220VAC - MODBUS

2- Conectando as Entradas Digitais

Amplitude de Sinal: **24 Vdc**

Entradas Digitais: **9 (SI1 ~SI9)**

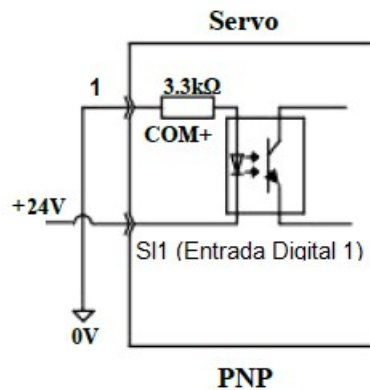
ENTRADAS DIGITAIS	CONECTOR DB44 (PINOS)
SI1 (Entrada Digital 1)	2
SI2 (Entrada Digital 2)	7
SI3 (Entrada Digital 3)	8
SI4 (Entrada Digital 4)	9
SI5 (Entrada Digital 5)	10
SI6 (Entrada Digital 6)	11
SI7 (Entrada Digital 7)	12
SI8 (Entrada Digital 8)	13
SI9 (Entrada Digital 9)	14
COMUM (COM_SI)	1

Conexão PNP → “0” (zero) Volts conectado ao comum das Entradas Digitais.

Pino 1 → Comum das Entradas Digitais. Na Configuração **PNP**, ele deverá receber o sinal negativo da fonte de 24Vdc.

Logo, todos os pinos referentes às Entradas Digitais (conforme tabela acima) deverão receber o sinal +24V.

Na imagem abaixo representamos a ligação PNP no Drive recebendo a ativação da Entrada SI1.

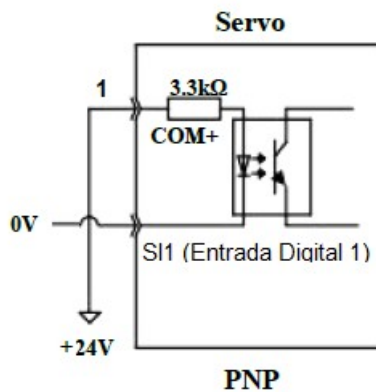


Conexão NPN → +24V conectado ao comum das Entradas Digitais.

Pino 1 → Comum das Entradas Digitais. Na Configuração **NPN**, ele deverá receber o sinal positivo da fonte de 24Vdc.

Logo, todos os pinos referentes às Entradas Digitais (conforme tabela acima) deverão receber o sinal 0V (zero Volts).

Na imagem abaixo representamos a ligação NPN no Drive recebendo a ativação da Entrada DI1.



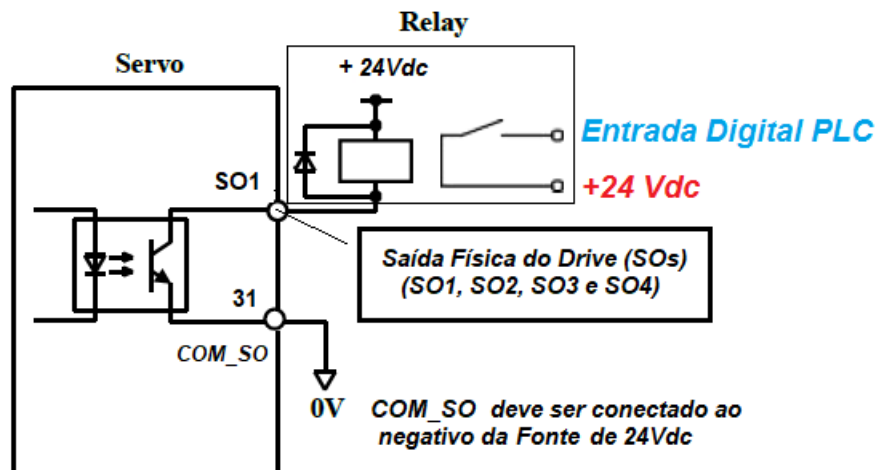
3- Conectando as Saídas Digitais

Amplitude de Sinal: **Saída em Coletor Aberto. Significa que a Saída tem nível de sinal flutuante referente ao GND.**

Saídas Digitais: **6 (SO1 ~ SO6), sendo as 4 primeiras em Coletor Aberto (SO+1, SO+2, SO+3 e SO+4) e as outras duas (SO5-/SO5+ e SO6-/SO6+) são diferenciais.**

SAÍDAS DIGITAIS	CONECTOR DB44 (PINOS)
SO1+	33
SO2+	32
SO3+	34
SO4+	35
SO5+	18
SO5-	19
SO6+	20
SO6-	21
COM_SO	31

Utilizando Relé externo.



S

Na imagem acima, **SO1** está representando qualquer uma das Saídas Digitais (**SO1 ~ SO4**).
COM_SO é a representação do sinal **0Vdc** (pino 31).

4- Configuração das Entradas ou Saídas Digitais pelo Software

Todas os pontos digitais (Entradas e Saídas) do Drive possuem uma lista de funções onde se deve selecionar a mais adequada á aplicação.

Além da seleção de uma determinada função para cada Entrada ou Saída Digital, é possível ativar o nível lógico que a Entrada ou a Saída devam se orientar quanto ao funcionamento.

Normal Open ou Normal Closed → Ou seja, qual a condição inicial da entrada ou da Saída ? Normalmente aberta(o) ou normalmente fechada(o).

Também, na mesma tela de configuração, conseguimos monitorar o status tanto das Entradas como das Saídas através da visualização “Status” na última coluna. No exemplo abaixo a Entrada 3 está ligada (ON).

Exemplo – Entrada Digital

Na configuração abaixo, temos:

DI1 → Servo On Input (SRV-ON): Habilitação do Drive e torque no motor;

DI2 → Sem função definida;

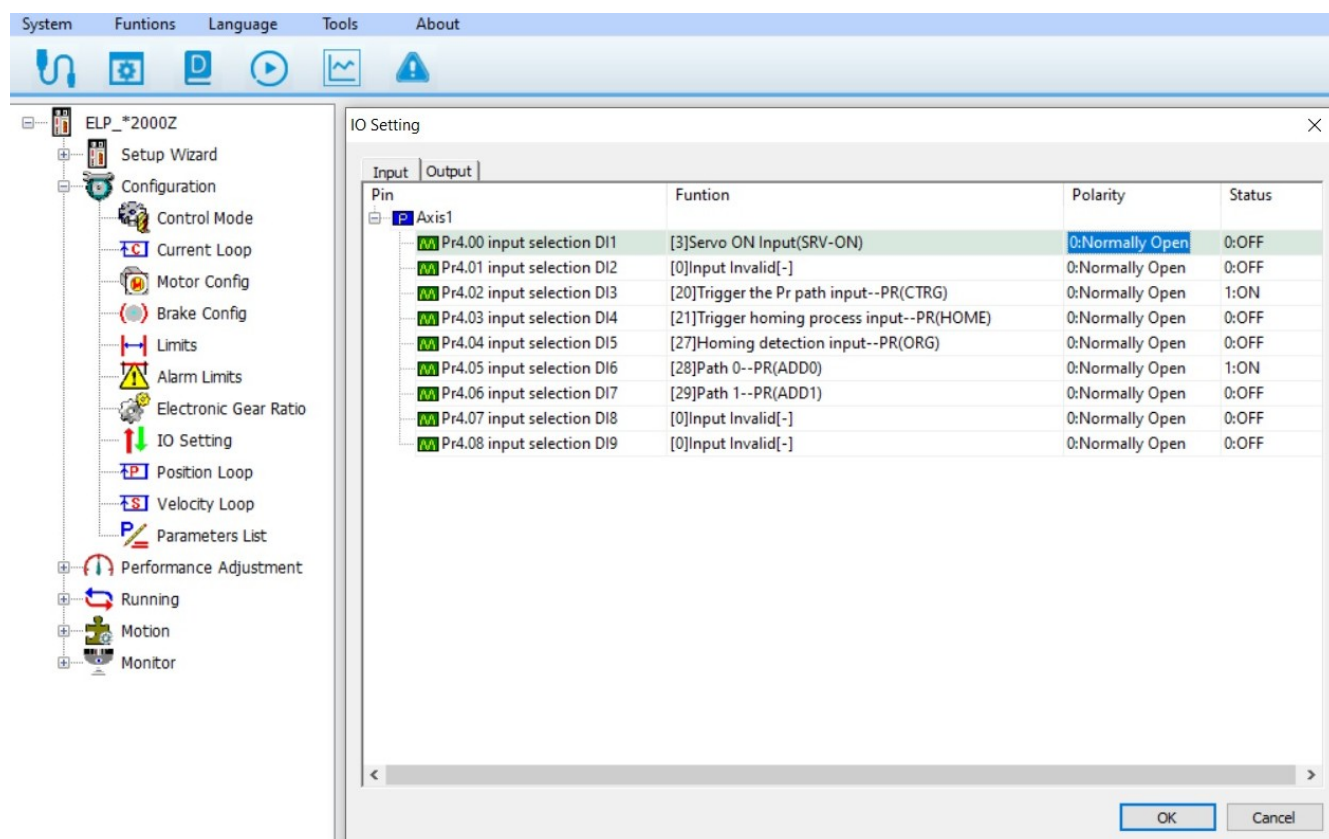
DI3 → Trigger the PR Path input – PR(CTRG): Start Position

DI4 → Trigger homming process input – PR(HOME): Inicia busca do sensor Home

DI5 → Homming detection input – PR(ORG): ligação do sensor Home

DI6 → Path 0 – PR(ADD0): Bit 0 para seleção das Posições da Tabela

DI7 → Path 1 – PR(ADD1): Bit 1 para seleção das Posições da Tabela



The screenshot shows the 'IO Setting' window in a software application. The left sidebar contains a tree view with categories like 'System', 'Funtions', 'Language', 'Tools', and 'About'. The main area displays a table for 'Axis 1' with columns for 'Pin', 'Funtion', 'Polarity', and 'Status'. The table lists configurations for digital inputs DI1 through DI9.

Pin	Funtion	Polarity	Status
Pr4.00 input selection DI1	[3]Servo ON Input(SRV-ON)	0:Normally Open	0:OFF
Pr4.01 input selection DI2	[0]Input Invalid[-]	0:Normally Open	0:OFF
Pr4.02 input selection DI3	[20]Trigger the Pr path input--PR(CTRG)	0:Normally Open	1:ON
Pr4.03 input selection DI4	[21]Trigger homing process input--PR(HOME)	0:Normally Open	0:OFF
Pr4.04 input selection DI5	[27]Homing detection input--PR(ORG)	0:Normally Open	0:OFF
Pr4.05 input selection DI6	[28]Path 0--PR(ADD0)	0:Normally Open	1:ON
Pr4.06 input selection DI7	[29]Path 1--PR(ADD1)	0:Normally Open	0:OFF
Pr4.07 input selection DI8	[0]Input Invalid[-]	0:Normally Open	0:OFF
Pr4.08 input selection DI9	[0]Input Invalid[-]	0:Normally Open	0:OFF

Exemplo – Saída Digital

Na configuração abaixo, temos:

DO1 → Alarm Output: Se o Drive presenciar algum alarme, ativará essa saída.

DO2 → Positioning complete output (NP1): Essa saída será ativada, toda vez que o motor chegar na posição desejada.

DO3 → Path in Place (PROK): Um posição da tabela foi executada 100%

DO4 → HOME-OK (HOME-OK): Motor Referenciado.

