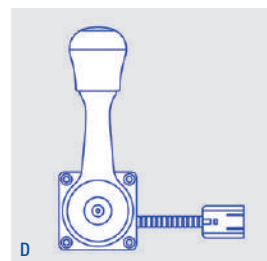
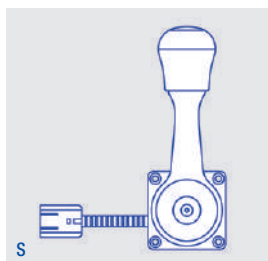
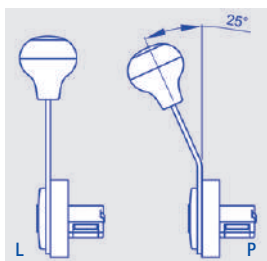
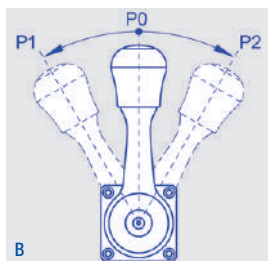
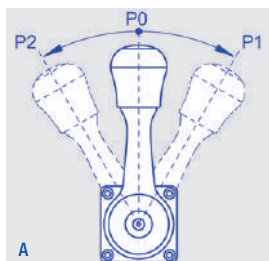
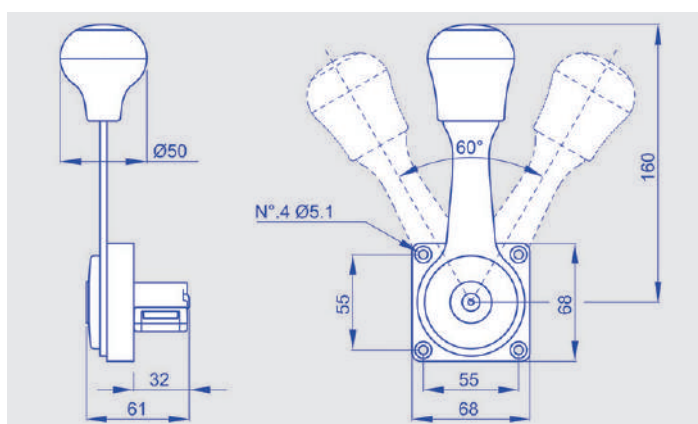




COMANDI LATERALI ELETTRONICI COMPONENTE MECCANICA CON FUNZIONE MARCIA AVANTI E MARCIA INDIETRO, FRIZIONATO CON ZERO CENTRALE E MODULO D'ORDINE **MODELLO LM 120**

Caratteristiche:

- Montaggio: a parete Tipo fissaggio: con viti M5
- Funzionamento leva: frizionato a durezza regolabile con posizione di zero centrale
- Funzionamento da P0 a P1: senso orario oppure senso antiorario (P0 corrisponde all'inizio scala del sensore)
- Materiale leva: acciaio inox Tipologia leva: dritta oppure piegata
- Angolo di rotazione leva: 60°
- Materiale e colore supporto: resina rinforzata nera Materiale e colore pomello: nylon nero oppure rosso
- Uscita fili elettrici: a sinistra oppure a destra



Per ordinare: componi il tuo codice prodotto inserendo nell'apposita casella il codice in grassetto corrispondente all'opzione scelta.

LM 120

Funzionamento "P0 - P1 - P2": **A**
Funzionamento "P0 - P1 - P2": **B**

Leva dritta: **L**
Leva piegata: **P**

Pomello nero: **N**
Pomello rosso: **R**

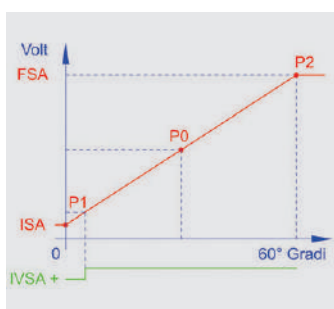
Uscita cavo a sinistra: **S**
Uscita cavo a destra: **D**

COMANDI LATERALI ELETTRONICI COMPONENTE SOFTWARE PREVALENTI E MODULO D'ORDINE MODELLO LM 120

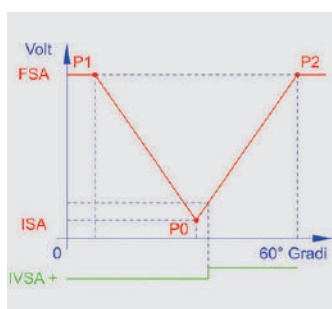
Caratteristiche principali:

- Uscita segnale angolare: analogica
- Segnale angolare inizio scala (IS): 0,2→4,9 Vdc
- Segnale angolare fine scala (FS): 0,2→4,9 Vdc
- Polarità segnale digitale (validazione IVS): positiva oppure negativa

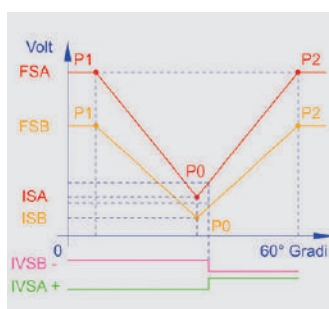
N.B. I software di seguito illustrati sono esempi estrapolati da una più ampia generalità. Le prestazioni possono quindi essere modificate.
Per necessità specifiche e diverse, Start s.r.l. si ritiene a disposizione.



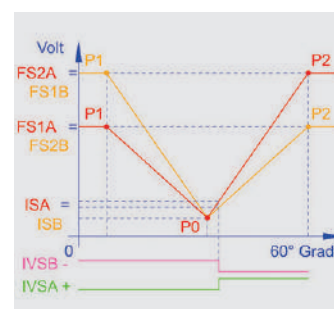
AR1: Uscita analogica, IVSA positiva, sensore STL1D



AR2: Uscita analogica simmetrica, IVSA positiva, sensore STL1D



AR3: Due uscite analogiche simmetriche, IVSA positiva e IVSB negativa, sensore STL1 DUAL



AR4: Due uscite analogiche asimmetriche, IVSA positiva e IVSB negativa, sensore STL1 DUAL

Per ordinare: componi il tuo codice prodotto inserendo nell'apposita casella il codice in grassetto corrispondente all'opzione scelta.

AR									
----	--	--	--	--	--	--	--	--	--

- Software AR1: **1**
- Software AR2: **2**
- Software AR3: **3**
- Software AR4: **4**

Segnale inizio scala ISA da: **0,2 a 4,9** Vdc

Segnale fine scala FSA o FS1A (solo per AR4) da: **0,2 a 4,9** Vdc

Segnale fine scala FS2A (solo per AR4) da: **0,2 a 4,9** Vdc

Polarità segnale IVSA positiva: **P**

Polarità segnale IVSA negativa: **N**

Segnale inizio scala ISB (solo per AR3 e AR4) da: **0,2 a 4,9** Vdc

Segnale fine scala FSB (solo per AR3) o FS1B (solo per AR4) da: **0,2 a 4,9** Vdc

Segnale fine scala FS2B (solo per AR4) da: **0,2 a 4,9** Vdc

Polarità segnale IVSB positiva (solo per AR3 e AR4): **P**

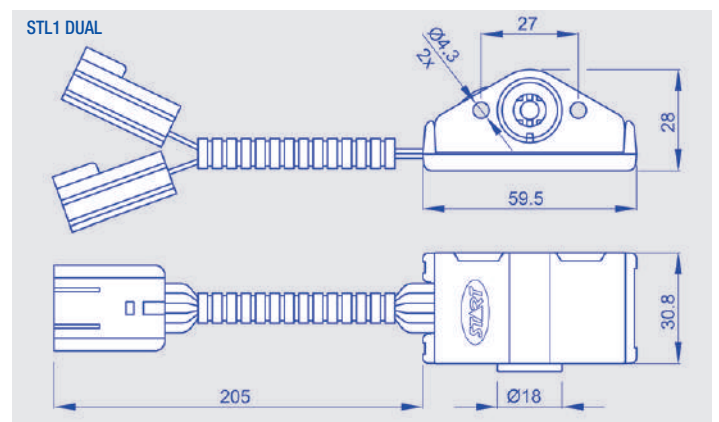
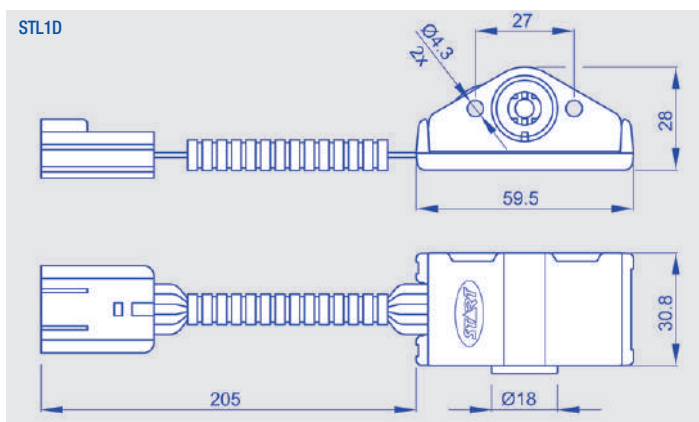
Polarità segnale IVSB negativa (solo per AR3 e AR4): **N**



COMANDI LATERALI ELETTRONICI COMPONENTE HARDWARE E MODULO D'ORDINE MODELLO LM 120

Caratteristiche principali:

- Alimentazione: 5 Vdc oppure 8→36 Vdc (solo STL1D)
- Consumo: 20 mA typ (STL1D) e 40 mA typ (STL1 DUAL)
- Protezione: filler siliconico oppure coating
- Connettore: Delphi 10 poli oppure cavi liberi



Per ordinare: componi il tuo codice prodotto inserendo nell'apposita casella il codice in grassetto corrispondente all'opzione scelta.

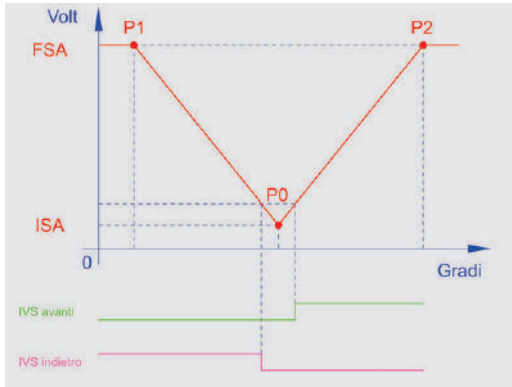
SENSORE

Alimentazione 5 Vdc: **5**
Alimentazione 8→36 Vdc (solo STL1D): **8**

Protezione tramite filler siliconico: **R**
Protezione tramite coating: **C**

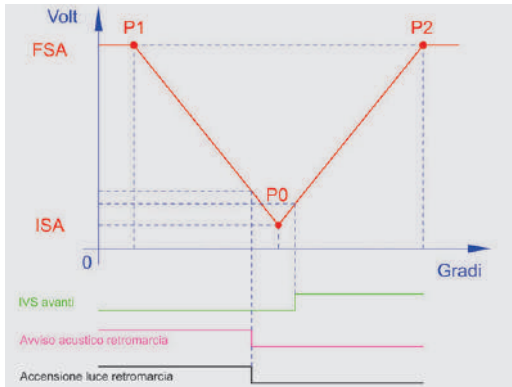
Connettore Delphi 10 poli: **D**
Cavi liberi: **L**

COMANDI LATERALI ELETTRONICI ESEMPI DI APPLICAZIONI CON SENSORE STL2D-HP MODELLO LM 120



MARCIA AVANTI / INDIETRO CON POSIZIONE DI ZERO CENTRALE E DUE VALIDAZIONI

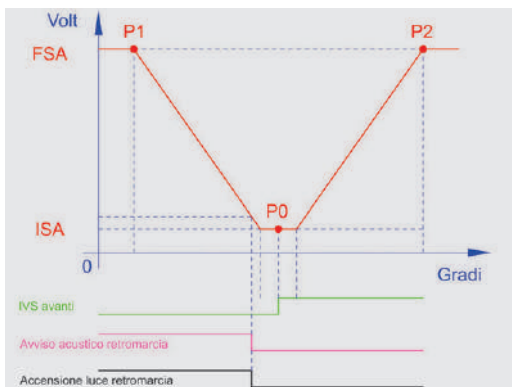
Nel grafico riportato a fianco, è rappresentato l'esempio di una configurazione studiata per gestire tramite leva il movimento avanti / retro con posizione di zero centrale. Si tratta di un esempio di applicazione utile su mezzi che necessitano di una rapida inversione di movimento. In questa versione due segnali di validazione (IVS) vengono utilizzati per distinguere nettamente le due fasi di movimentazione. In posizione centrale tra le due validazioni esiste una "zona cieca" entro la quale il mezzo è fermo. Questa configurazione è ottimale dal punto di vista della sicurezza. Utilizzando il sensore STL2D-HP, sono disponibili 6 segnali d'ingresso / uscita (I/O) definibili dal cliente (azionare ad esempio segnalatori acustici o luminosi o dispositivi quali valvole o motori, in corrispondenza di particolari livelli d'uscita).



MARCIA AVANTI / INDIETRO CON POSIZIONE DI ZERO CENTRALE ED UNA VALIDAZIONE

Nel grafico riportato a fianco, è rappresentato l'esempio di una configurazione studiata per gestire tramite leva il movimento avanti / retro con posizione di zero centrale. Si tratta di un esempio di applicazione utile su mezzi che necessitano di una rapida inversione di movimento. In questa versione un solo segnale di validazione (IVS) viene utilizzato per distinguere le due fasi di movimentazione. Implicitamente, il livello "basso" del segnale indica la movimentazione all'indietro, ma anche lo stato di macchina ferma. Questa ambiguità deve essere risolta dal sistema di controllo della macchina, che dovrà escludere dalla movimentazione una zona del segnale superiore alla soglia IVS.

Utilizzando il sensore STL2D-HP, sono disponibili 6 segnali d'ingresso / uscita (I/O) definibili dal cliente (azionare ad esempio segnalatori acustici o luminosi o dispositivi quali valvole o motori, in corrispondenza di particolari livelli d'uscita).



MARCIA AVANTI / INDIETRO CON POSIZIONE DI ZERO CENTRALE CON VALIDAZIONE IMPLICITA

Nel grafico riportato a fianco, è rappresentato l'esempio di una configurazione studiata per gestire tramite leva il movimento avanti / retro con posizione di zero centrale. Si tratta di un esempio di applicazione utile su mezzi che necessitano di una rapida inversione di movimento. In questa versione un solo segnale (verso avanti) viene utilizzato per distinguere le due fasi di movimentazione. Nell'intorno del punto centrale, il segnale d'uscita rimane al livello IS, per un tratto corrispondente al raggiungimento di una soglia di isteresi implicitamente definita. In questo modo il mezzo rimarrà fermo garantendo una zona di sicurezza nell'intorno del punto di riposo.