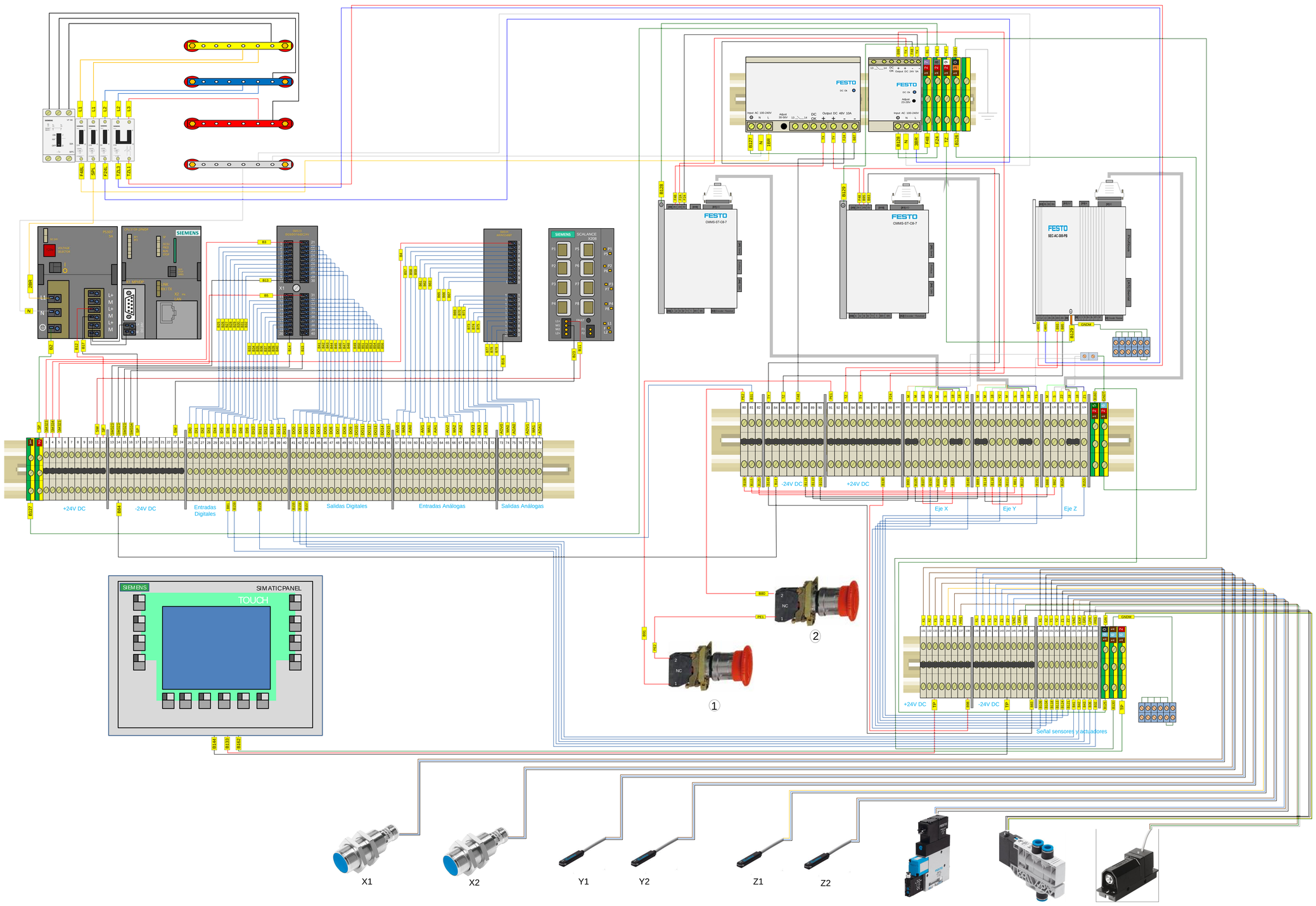
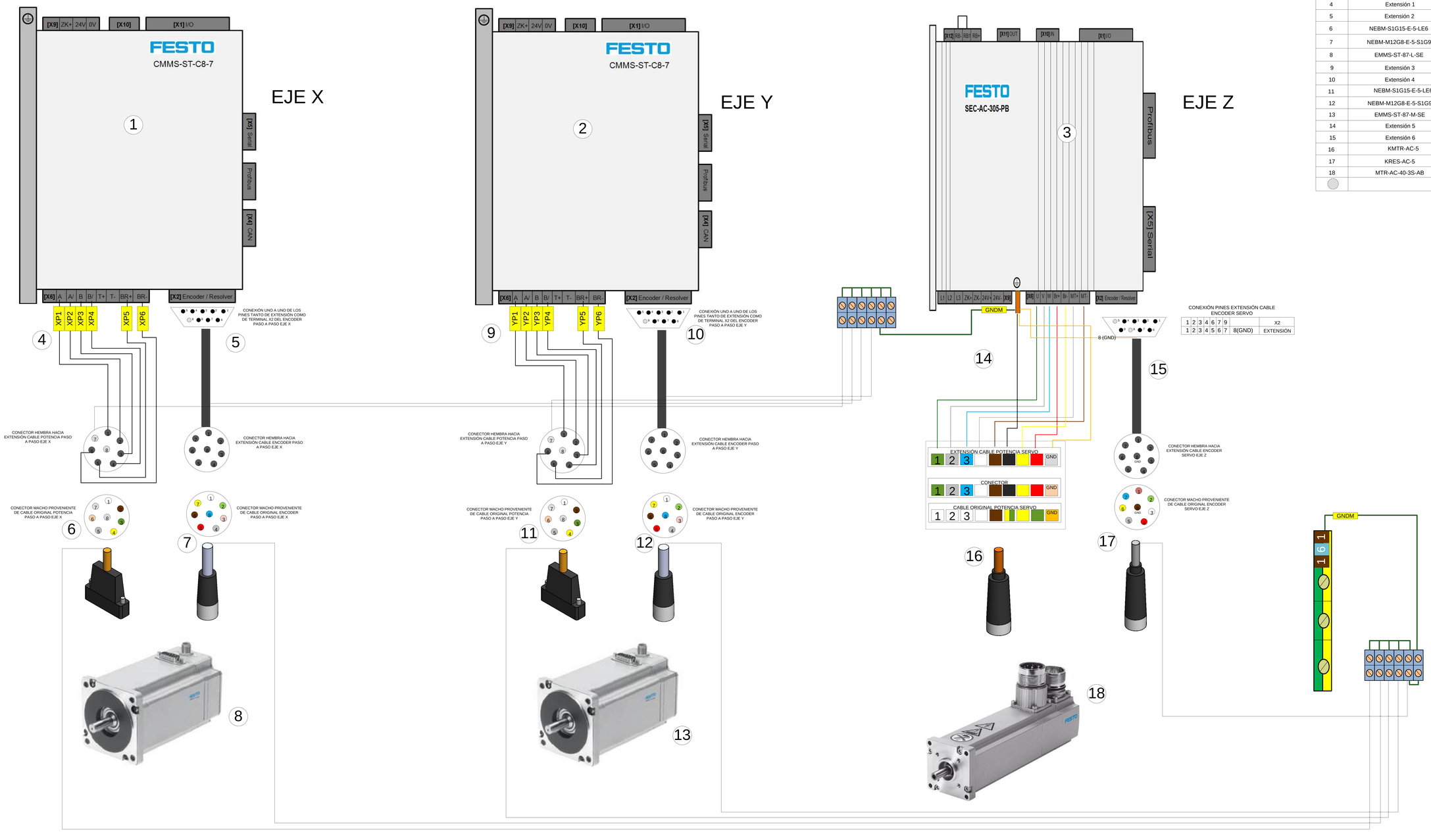


CONVENCIONES

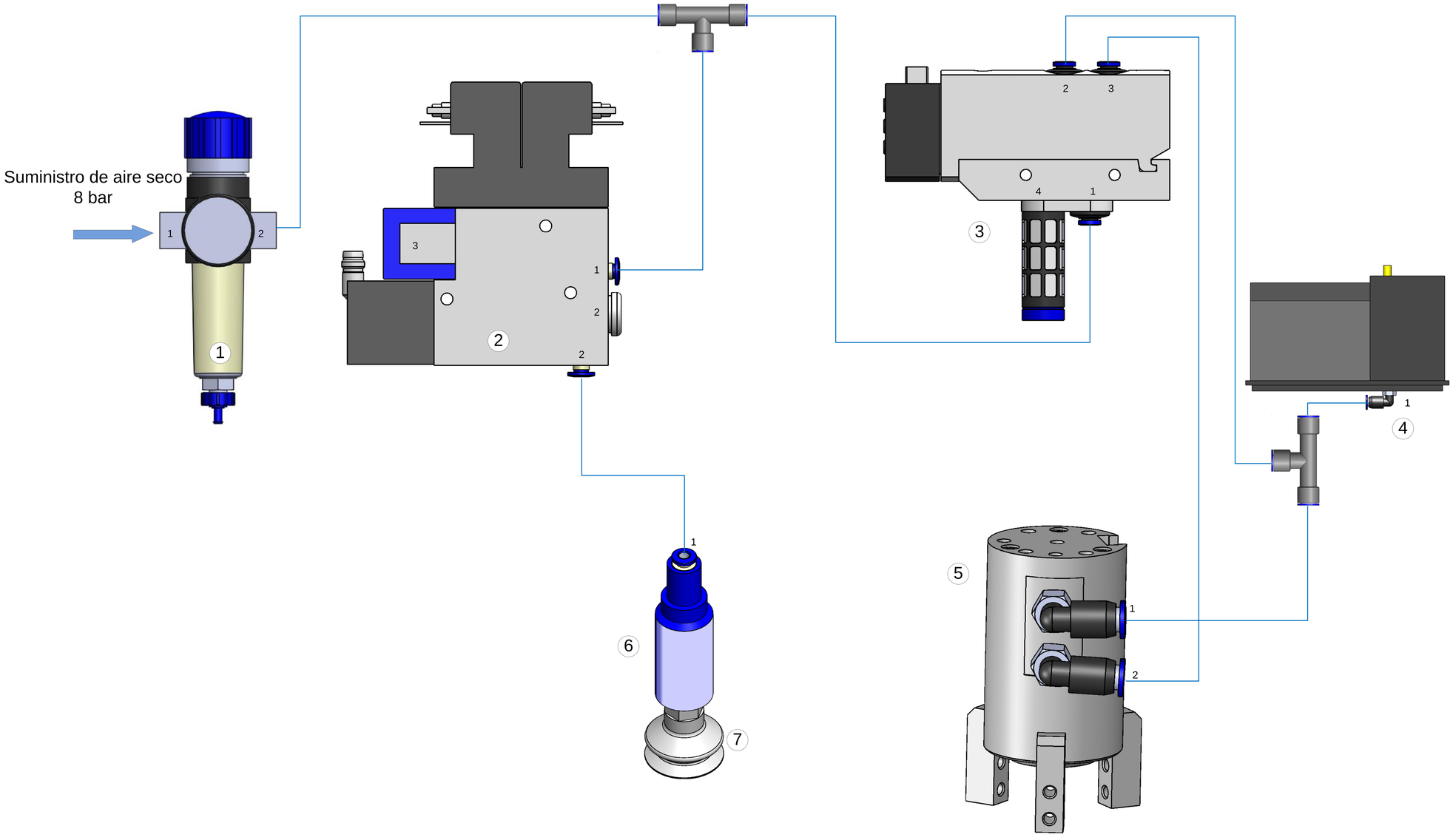
AIAx	Entrada análoga de corriente (4-20mA)
AIVx	Entrada análoga de voltaje (0-24V)
AOAx	Salida análoga de corriente (4-20mA)
AOVx	Salida análoga de voltaje (0-24V)
Bxxx	Número de borna
DIx	Entrada digital (0-24V)
DOx	Salida digital (0-24V)
EXP	Expulsión neumática
Fxx	Fuente de poder motores a pasos (48/24V)
FxxL	Alimentación fuente de poder motores a pasos (48/24V)
GRI	Gripper
GNDM	Tierra cables potencia y control motores
GNDT	Tierra pines tarjetas control motores
Lx	Línea Trifásica
LPR	Baja presión en unidad de vacío
M	Masa (-24V DC)
MAx	Masa señales análogas
N	Neutro
PEx	Conexión parada de emergencia
PRS	Presóstato
S	Stop (parada de emergencia)
SP	Fuente de poder PLC
SPL	Alimentación fuente de poder PLC
TP	Pantalla táctil
Tx	Tarjeta controladora
TZLx	Alimentación tarjeta controladora eje Z
VAC	Vacío
Xx	Sensores de posición eje X
Yx	Sensores de posición eje Y
Zx	Sensores de posición eje Z
18	Pin 18 (alimentación interna 24V DC)
xBR	Número braker
	Línea 1 de alimentación trifásica
	Línea 2 de alimentación trifásica/Señal de control
	Línea 3 de alimentación trifásica/ alimentación +24V DC
	Neutro
	Referencia -24V DC
	Tierra (GND)

FECHA: 08 NOVIEMBRE 2012	CONTIENE: CONEXIONES ELÉCTRICAS DE SEÑAL Y POTENCIA - SISTEMA ROBOTIZADO CARTESIANO LABORATORIO K-214 UPB	DISEÑO: ING. FABIAN FRANCISCO RINCÓN TOLOZA ING. JAVIER EDUARDO VESGA BAUTISTA	REVISADO POR: ING. JUAN CARLOS MANTILLA SAAVEDRA ING. LEIDY JOHANNA OLARTE SILVA
INDUSTRIAS METALMECÁNICAS DE COLOMBIA – INMEDCO LTDA		DIBUJO: ING. FABIAN FRANCISCO RINCÓN TOLOZA ING. JAVIER EDUARDO VESGA BAUTISTA	APROBADO POR: ING. JUAN CARLOS MANTILLA SAAVEDRA ING. LEIDY JOHANNA OLARTE SILVA
ELABORADO PARA: UNIVERSIDAD PONTIFICIA BOLIVARIANA – UPB SECCIONAL BUCARAMANGA			

CONVENCIONES		
ÍTEM	REFERENCIA	DESCRIPCIÓN
1	CMMS-ST-C8-7	Unidad de control motor paso a paso eje X.
2	CMMS-ST-C8-7	Unidad de control motor paso a paso eje Y.
3	SEC-AC-305-PB	Unidad de control servomotor eje z.
4	Extensión 1	Extensión cable potencia motor eje X.
5	Extensión 2	Extensión cable encoder motor eje X.
6	NEBM-S1G15-E-5-LE6	Cable potencia motor paso a paso
7	NEBM-M12G8-E-5-S1G9	Cable encoder motor paso a paso
8	EMMS-ST-87-L-SE	Motor paso a paso eje X.
9	Extensión 3	Extensión cable potencia motor eje Y.
10	Extensión 4	Extensión cable encoder motor eje Y.
11	NEBM-S1G15-E-5-LE6	Cable potencia motor paso a paso
12	NEBM-M12G8-E-5-S1G9	Cable encoder motor paso a paso
13	EMMS-ST-87-M-SE	Motor paso a paso eje Y.
14	Extensión 5	Extensión cable potencia motor eje Z.
15	Extensión 6	Extensión cable encoder motor eje Z.
16	KMTR-AC-5	Cable potencia servomotor
17	KRES-AC-5	Cable encoder motor servomotor
18	MTR-AC-40-3S-AB	Servomotor eje Z.
	Pin inhabilitado	

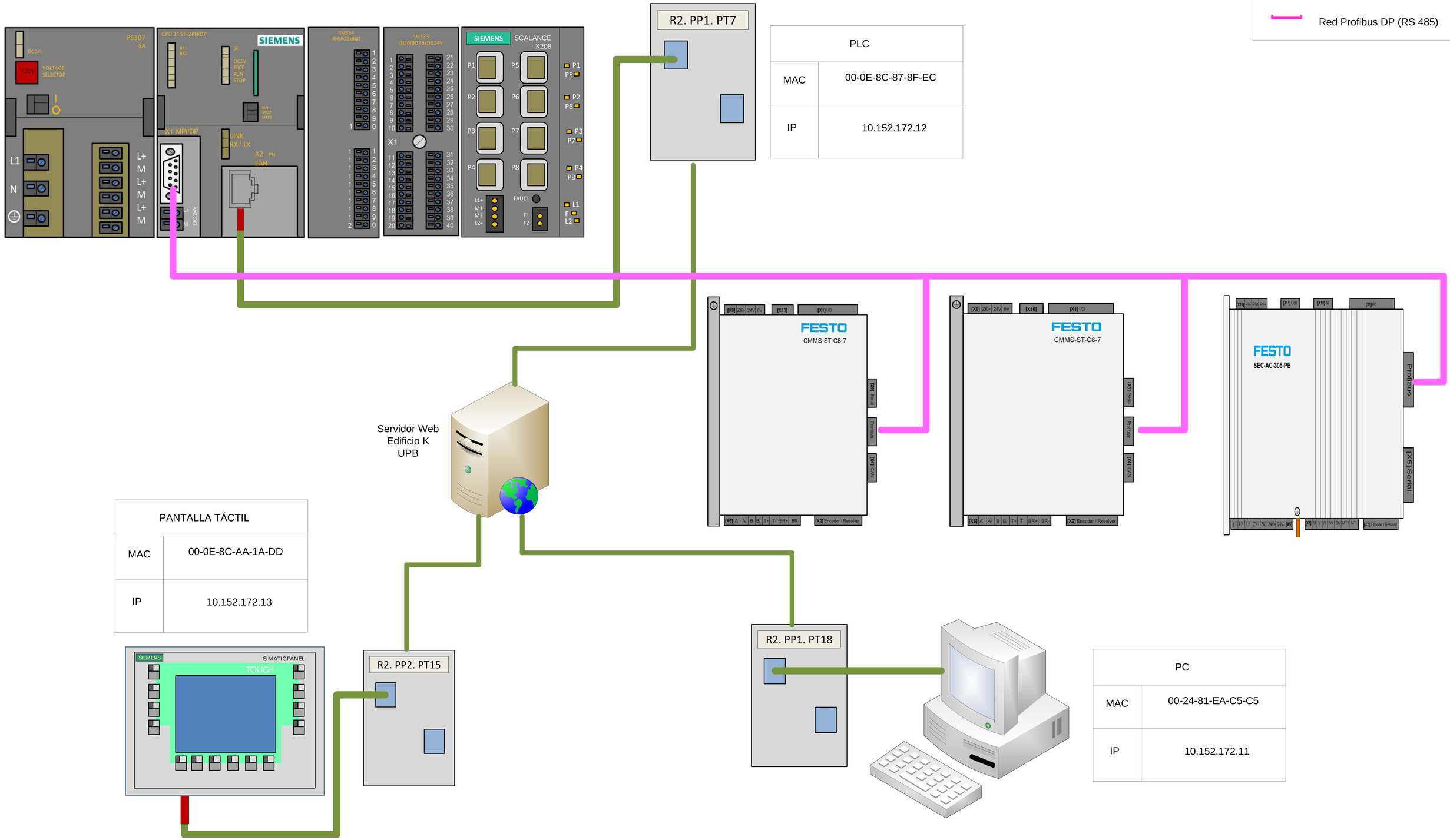


FECHA: 08 NOVIEMBRE 2012	CONTIENE: CONEXIONES ELÉCTRICAS EXTENSIONES CABLES DE CONTROL Y POTENCIA DE MOTORES - SISTEMA ROBOTIZADO CARTESIANO LABORATORIO K-214 UPB	DISEÑO: ING. FABIAN FRANCISCO RINCÓN TOLOZA ING. JAVIER EDUARDO VESGA BAUTISTA	
INDUSTRIAS METALMECÁNICAS DE COLOMBIA – INMEDCO LTDA ELABORADO PARA: UNIVERSIDAD PONTIFICIA BOLIVARIANA – UPB SECCIONAL BUCARAMANGA		DIBUJO: ING. FABIAN FRANCISCO RINCÓN TOLOZA ING. JAVIER EDUARDO VESGA BAUTISTA	REVISADO POR: ING. JUAN CARLOS MANTILLA SAAVEDRA ING. LEIDY JOHANNA OLARTE SILVA APROBADO POR: ING. JUAN CARLOS MANTILLA SAAVEDRA ING. LEIDY JOHANNA OLARTE SILVA



CONVENCIONES		
ÍTEM	REFERENCIA	COMENTARIOS
1	LFR – D - MICRO	Unidad de mantenimiento
2	VADMI – 95 – LS - P	Generador de vacío
3	VUVB-L-M42-AD-Q6-1C1	Válvula 4/2 para gripper
4	PEN-M5	Presóstato para gripper
5	HGD-16-A	Gripper
6	VAL-1/8-10	Compensador de altura
7	VASB-30-1/8-SI	Ventosa de fuelle

FECHA: 08 NOVIEMBRE 2012	CONTIENE: CONEXIONES NEUMÁTICAS - SISTEMA ROBOTIZADO CARTESIANO LABORATORIO K-214 UPB	DISEÑO: ING. FABIAN FRANCISCO RINCÓN TOLOZA ING. JAVIER EDUARDO VESGA BAUTISTA	
INDUSTRIAS METALMECÁNICAS DE COLOMBIA – INMEDCO LTDA ELABORADO PARA: UNIVERSIDAD PONTIFICIA BOLIVARIANA – UPB SECCIONAL BUCARAMANGA		DIBUJO: ING. FABIAN FRANCISCO RINCÓN TOLOZA ING. JAVIER EDUARDO VESGA BAUTISTA	REVISADO POR: ING. JUAN CARLOS MANTILLA SAAVEDRA ING. LEIDY JOHANNA OLARTE SILVA APROBADO POR: ING. JUAN CARLOS MANTILLA SAAVEDRA ING. LEIDY JOHANNA OLARTE SILVA



FECHA: 08 NOVIEMBRE 2012	CONTIENE: REDES DE COMUNICACIÓN - SISTEMA ROBOTIZADO CARTESIANO LABORATORIO K-214 UPB	DISEÑO: ING. FABIAN FRANCISCO RINCÓN TOLOZA ING. JAVIER EDUARDO VESGA BAUTISTA	REVISADO POR: ING. JUAN CARLOS MANTILLA SAAVEDRA ING. LEIDY JOHANNA OLARTE SILVA
INDUSTRIAS METALMECÁNICAS DE COLOMBIA – INMEDCO LTDA ELABORADO PARA: UNIVERSIDAD PONTIFICIA BOLIVARIANA – UPB SECCIONAL BUCARAMANGA		DIBUJO: ING. FABIAN FRANCISCO RINCÓN TOLOZA ING. JAVIER EDUARDO VESGA BAUTISTA	APROBADO POR: ING. JUAN CARLOS MANTILLA SAAVEDRA ING. LEIDY JOHANNA OLARTE SILVA