

# Elkonstruktion för projekt Smarta Fabriker

## En plattform för industriell digitalisering

Examensarbete inom högskoleingenjörsprogrammet Mekatronik

Dennis Zöögling & William Petersson



# CHALMERS

## Förord

Här var vi, två mekatronikingenjörer ifrån Chalmers, på scanautomatic-mässan hösten 2016. Vi hade bestämt träff där med en gammal lärare till William för o diskutera möjligheterna till att få ett examensarbete. Vi letade efter Johan Bengtsson och hittade honom bredvid en tidigare fabrik han har byggt, "Bilfabriken". Vi pratades vid i cirka fem minuter och sen hade vi tydligt fått examensarbete. "Vi tänkte att ni skulle göra elkonstruktionen till smarta fabriker" "Okej". Så lät det ungefär och sen var det klart.

Så först och främst vill vi tacka Johan Bengtsson och Richard Hedman för att vi fick möjligheten att vara en del av ett så här stort projekt och det är svårt att beskriva hur givande det har varit och hur mycket man har lärt sig om hur ett riktigt projekt utförs och alla utmaningar som inte existerar i laborationssalarna. Sen vill vi tacka Niklas Hansson på Elektroautomatik för arbetet som vår handledare och hjälpen med att styra oss rätt när vi, ibland, var inne på fel spår och tack till Elektroautomatik för möjligheten att arbeta där under hela våren.

Tack till Hans Bresäter för det otroligt bra bollplank han har varit under hela projektet.  
Tack till Anders Modig och ABB för all hjälp med säkerheten i fabriken och all den tid och de resurser som lagts ner på detta projekt, utan han hade vi nog aldrig förstått robotnödstopp.

Tack till IFM för all hjälp med sensorer och vägledningen inom den djungel som är kablage till sensorer och givare.

Sist men inte minst vill vi tacka Göran Hult, vår examinator för hjälpen med rapporten och all bra feedback vi fått gällande denna.

Ha en trevlig läsning och tack för oss,  
Dennis Zöögling och William Petersson



# CHALMERS

---

## Sammanfattning

"Skapa en plattform för att sprida kunskap om industriell digitalisering för att öka attraktiviteten för tekniska studier och attrahera ungdomar till att vilja arbeta inom industrin." - Projekt smarta fabriker. Detta är målet för det projekt som arbetet har utförts emot och har resulterat i en toppmodern mini-fabrik som stansar ut ett par VR-glasögon i kartong samt levererar linserna till dessa. Detta arbete del i projektet är göra elkonstruktionen till fabriken med handledning av Elektroautomatik AB, vilket innebär att leverera fullständigt elektriskt ritningsunderlag för användning vid montering av fabriken. Resultatet av detta arbete används vid montering av fabriken och även som utbildningsmaterial för kompetensutveckling av både skola och industri.



---

## **Abstract**

"Create a platform to spread knowledge about industrial digitizing to increase the attractiveness for technical studies and attract youth to work within the industry" –Projekt smarta fabriker. This is the goal of the project which this work has been made for and have resulted in a state of the art mini-factory, which makes VR-goggles made of cardboard and delivers the lenses for these via a parallel line. The role for this work within the project is to make the electrical construction mentored by Elektroautomatik AB, which means to deliver complete electrical design documentation for use when the factory will be constructed and to be used as educational material for developing the competence in both school and industry.



## Innehåll

1	INLEDNING .....	1
1.1	Bakgrund .....	1
1.2	Syfte.....	2
1.3	Avgränsningar .....	2
1.4	Precisering av frågeställningen.....	2
2	TEKNISK BAKRUND .....	3
2.1	Beskrivning av processflöde.....	3
2.2	Systemeringsprocessen .....	5
2.2.1	Benämningar .....	5
2.2.2	Informationssökning.....	8
2.3	Säkerhet i anläggningen.....	8
2.3.1	Säkerhetsplc .....	8
2.3.2	STO (Safe Torque Off) .....	8
2.4	I/O-Link .....	9
2.5	Yolean.....	9
2.6	Virtcom (virtual commissioning) .....	9
2.7	EPLAN-Dataportal-Macron .....	9
3	METOD.....	10
3.1	Projektstyrning.....	10
3.2	Systemering .....	10
3.3	Elkonstruktionen.....	11
3.4	Slutdokumentation.....	11
4	SYSTEMERING .....	12
4.1	Benämningar.....	12
4.2	I/O lista .....	13
4.3	Komponentlista.....	13
4.4	Kabelbenämning .....	14
4.5	Plintbenämning .....	15
5	ELKONSTRUKTION.....	16
5.1	Sensorer och givare .....	16
5.2	Ställdon – SKF CASM32 .....	18



---

5.3	Pluto B46 v2 .....	19
5.4	Robot Controller IRC5 Compact .....	20
5.5	Servodrive microflex E150.....	21
5.6	Frekvensomriktare ACS380 .....	22
5.7	Nätverk .....	23
6	SLUTDOKUMENTATION.....	24
6.1	Konstruktionsunderlag.....	24
6.2	Rapporter .....	25
7	SLUTSATS OCH DISKUSSION .....	27
7.1	Slutsats.....	27
7.2	Diskussion .....	28
	Referenser .....	29
	Bilagor (Appendix) .....	29



## 1 INLEDNING

I januari 2016 presenterades regeringens nyindustrialiseringstrategi[1]. Industrin står inför ett paradigmskifte som drivs av globalisering, digitalisering och omställningen mot en grön resurseffektiv ekonomi. Digitaliseringen medför stora möjligheter att utveckla en smartare och mer hållbar industri som även möjliggör smarta arbetsplatser där mäniskor samverkar med automation och skapar hög konkurrenskraft.

Kompetens är en avgörande faktor för att Sverige skall kunna möta den allt större konkurrensen från omvärlden och en förutsättning för att kunna utnyttja digitaliseringens möjligheter. Samtidigt har det i flera studier identifierats att det på sikt kommer att vara brist på industriutbildade på gymnasienivå, men även på högskole- och civilingenjörer.

I nyindustrialiseringstrategin har det konstaterats att det kunskaps- och teknikförsprång som svenska näringslivet lutat sig mot kan inte längre tas för givet. Ett av strategins huvudfokusområden är därför kunskapslyft industri, där syftet är att tillse att kompetensförsörjningssystemet ska möta industrins behov och främja dess långsiktiga utveckling. Det innefattar såväl kunskap om modern produktion som industriell digitalisering. Utifrån denna strategi bildades projekt smarta fabriker vars mål är *"Skapa en plattform för att sprida kunskap om industriell digitalisering för att öka attraktiviteten för tekniska studier och attrahera ungdomar till att vilja arbeta inom industrin."*-Projekt Smarta Fabriker.

Mer specifikt ska smarta fabriker bygga en utställning på Universeum och syftar till att locka ungdomar till industrin samt visa hur framtidens industri kan tänkas att fungera. Utställningen kommer att bestå av flera olika delar varav en demonstrator i form av en miniatyrfabrik som är huvuddelen i utställningen. Denna demonstrator består av 2 delar där den första kommer att stansa ett par VR-glasögon i kartong och den andra leverera ett par linser till glasögonen. Anläggningen skall enbart byggas utav studenter och har därmed delats upp i 10 examensarbeten och denna rapport syftar till att förklara och beskriva elkonstruktionen.

### 1.1 Bakgrund

Med detta projekt vill Smarta Fabriker visa hur en smart och toppmodern fabrik kan se ut och fungera, detta genom att konstruera fysisk och fullt fungerande miniatyr av en fabrikslinia. Denna ska konstrueras helt och hållet av studenter och projektet hoppas med detta kunna locka fler ungdomar till industrin, samtidigt som det visar på att dagens studenter är medvetna och förstår framtidens krav på industrin och automation. För att underlätta arbetet för studenter har projektet tagit hjälp av företag aktiva inom industrin och i framkant inom smart automation där elkonstruktionen och detta arbete handlats av Elektroautomatik AB.



## 1.2 Syfte

Elkonstruktionen syftar till att konstruera en komplett elektrisk ritning av anläggningen för användning vid byggnation av fabriken. Vidare skall ritningarna och denna rapport användas i utbildningssyfte för ungdomar och besökare till utställningen.

## 1.3 Avgränsningar

Det som inte ingår i detta arbete är som följer:

- Val av komponenter
- Inga stora ekonomiska begränsningar
- Robot I/O
- Val av styrskåp
- Pneumatik-schema
- Inritning av komponenter som inte är direkt anslutna mot processen

## 1.4 Precisering av frågeställningen

Under arbetets gång har det växt fram önskemål och krav på arbetet som antingen har förkastats eller realiseras. De specifikationer som arbetet har utgått ifrån är:

- Uppfylla rådande svensk el standard
- Innehålla komplett ritningsunderlag med tillhörande dokumentation
- Uppfylla de säkerhetsskrav som ställs på en verlig fabrik i industrin
- Utveckla en standard för benämningar och I/O
- Dela upp anläggningen i lämpliga moduler
- Ett fokus på så lite kablage som möjligt ut ur styrskåpet
- I största möjliga mån använda distribuerade noder.
- Ansvara för systemeringen

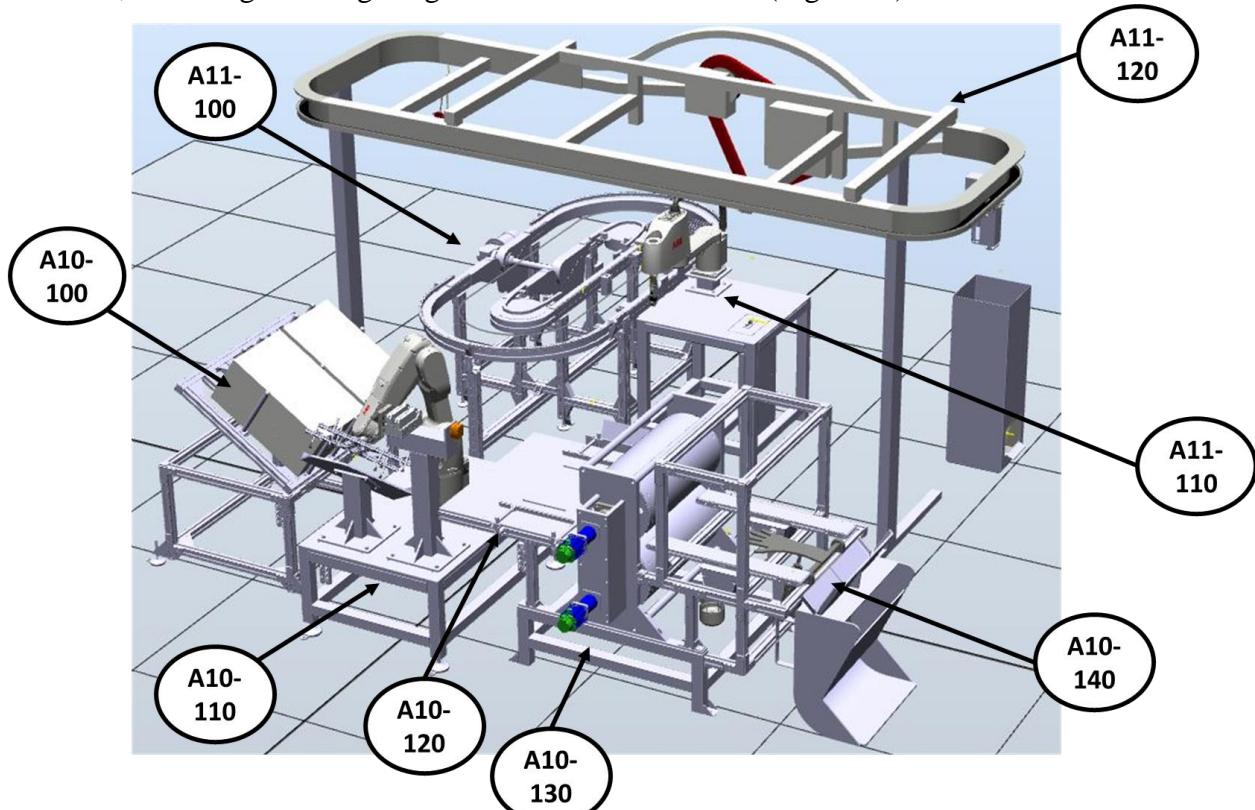


## 2 TEKNISK BAKRUND

Nedanstående delkapitel innehåller information som krävs för att kunna förstå och kunna använda innehållet i denna rapport. Med en beskrivning av anläggningen och dess process som elkonstruktionen är utförd på. Vidare beskrivs mer specifika funktioner som används vid själva arbetet och systemeringen.

### 2.1 Beskrivning av processflöde

Hela anläggningen består av totalt 8 stycken moduler, dessa bildar tillsammans anläggningens två flöden, stansning av VR-glasögon och leverans av linser (Figur 2.1).



Figur 2.1 Modell av anläggningen som består av modulerna:

A10-100 Magasin	A11-100 Flexlink
A10-110 Robot	A11-110 Scara
A10-120 Inmatning	A11-120 Eton
A10-130 Stans	
A10-140 Utmatning	



---

Processen startar vid magasinet (A10-100) som består av två stycken fack för lagring av redan stansade kartongark. Denna modul innehåller två stycken fotoceller, en till varje fack, för att känna av när magasinet respektive fack är tomt. Det finns även en visionkamera (syns ej i figur) för övervakning av arkens position i magasinet. En ABB robot IRB 1200 (A10-110) plockar ett ark ifrån magasinet för att dra detta förbi en bläckstråleskrivare. Denna skriver en unik QR-kod på arket, var efter den kontrolleras av en multikodläsare, efter fem misslyckade läsningar kasseras arket och en ny beställning måste läggas. Roboten placerar sedan arket på inmatningsbordet (A10-120).

Modul A10-120 till Modul A10-140 består av tre hopsvetsade delar, inmatning, rullstansar och utmatning. Inmatningen har två stycken fotoceller för detektering av ark på bordet samt en lasergivare med tillhörande reflex för att detektera okända föremål (sådan att det inte kommer in något annat än kartongark i stansen). Med hjälp av ett ställdon förflyttas arket in i valsarna som drivs av två stycken servomotorer. Dessa valsar simulerar stansningen av arket och driver även det vidare till utmatningen. Denna består av en transportör från ENP samt två fotoceller för lägesdetektering av arket och ett ställdon som skickar ut arket ur anläggningen och vidare till kund.

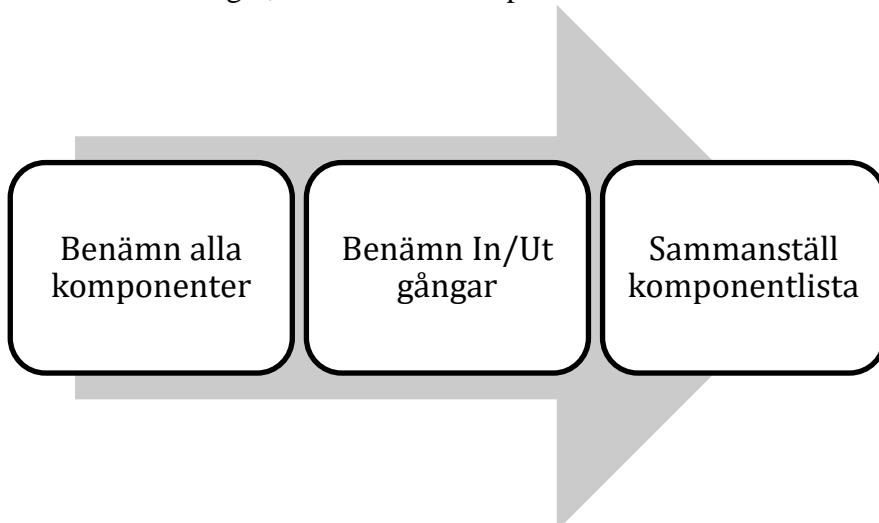
Första modulen i andra flödet (A11-100) består av en palletbana ifrån Flexlink. På dessa paletter placeras lådor med rack som innehåller linser till glasögonen. Denna bana förflyttar linserna till en bestämd position där en ABB robot SCARA (A11-110) hanterar plockning av linserna. För styrning och övervakning av palletbanan används ett ventilpaket samt två stycken induktiva givare. Ventilpaketet styr två stycken monostabila cylindrar vars position kontrolleras med hjälp av spårcylindergivare. Dessa lyfter paletten upp ifrån banan och de två induktiva givarna används för att styra stopp för separering av paletter.

Efter att ett pallet är i position plockar roboten en lins och placerar denna i en linsfixtur. Fixture lyfts sedan, med hjälp av ett ställdon, upp till Eton systems produktbärare (A11-120). Denna transporterar sedan linsen längs med banan till en avlämningsposition där linsen släpps ner i handen på kunden. Vid fixturen och avlämningen finns en lasergivare för att kontrollera att fixturen är tom och att produktbäraren är tom efter avlämning.



## 2.2 Systemeringsprocessen

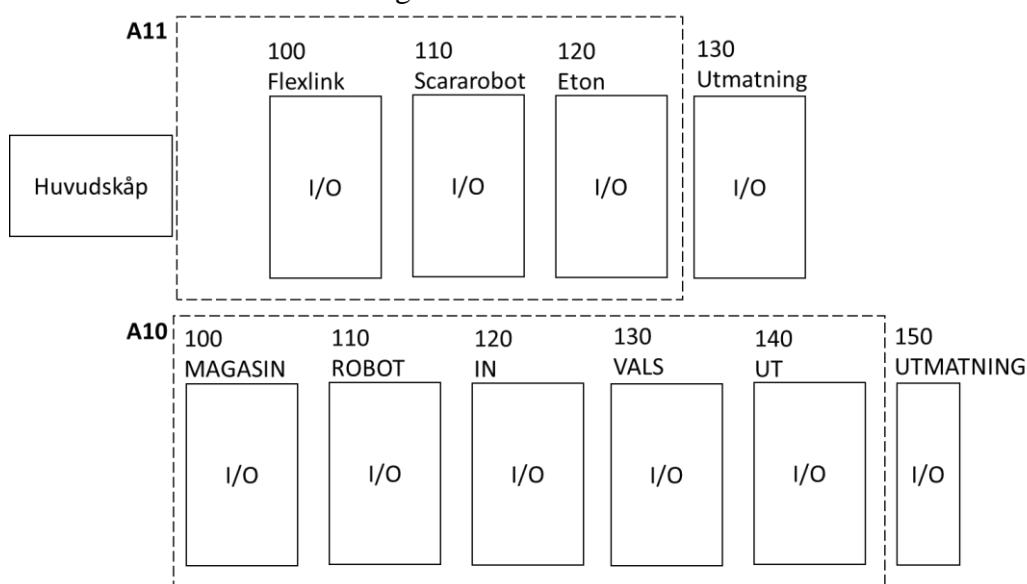
Systemering (Figur 2.2) ligger till grund för resten av arbetet och en vital del för att fortsatt arbetet ska gå smidigt. Genom att först kartlägga fabriken och definiera de olika flöden som finns skapas det utifrån detta ett konstruktionsunderlag [se bilaga A] som innehåller bland annat: Benämningar, I/O lista och komponentlista.



Figur 2.2 Processflödet för systemering

### 2.2.1 Benämningar

Vid uppdelningen av anläggningen har det tagits hänsyn till hur de olika delarna skall tas isär vid flytt. Denna moduluppbyggnad ligger till grund för benämningarna i anläggningen och kan schematiskt beskrivas i Figur 2.3.



Figur 2.3 Modulbeskrivning av A10: "Stansning av VR-glasögon", A11: "Leverans av linser"



Komponenter skall benämñas enligt Figur 2.4. Observera att den slutgiltiga benämningen inte nödvändigtvis måste benämñas med alla delar ifrån Figur 2.4. Benämningarna inom parantes ”()” behöver inte vara med. Exempelvis kan en fotocell på magasinet (anläggning A10, modul 100) benämñas A10-120-SG00 eller en motor på utmatningen benämñas A10-140-M1ME1.

	Anläggning AXX	Modul ZZZ	Drivanordning (YN)	Typ av anordning (QQN)	Typ av givare (PPNN)
Benämning	AXX	-ZZZ-	YN	QQN	PPNN

*Figur 2.4 Benämning av komponenter där XX och ZZZ väljs enligt ovan, Y enligt Tabell 2.1, QQQ enligt Tabell 2.2 och PP enligt Tabell 2.3. De celler som är gråmarkerade behöver nödvändigtvis inte vara med i den slutgiltiga benämningen.*

Då anläggningen innehåller drivanordningar med flera typer av rörelse särskiljs dessa enligt Tabell 2.1. Varje siffra motsvarar en unik rörelseriktning. Till exempel riktning 1 är vertikala rörelser och riktning 3 roterande.

**Tabell 2.1**

M1	Drivanordning i riktning 1
M2	Drivanordning i riktning 2
M3	Drivanordning i riktning 3

*Tabell 2.1 Benämning av drivanordning där man väljer drivriktning t.ex. 1 till vertikal och 2 till horisontal riktning och 3 till rotation.*

Sensorer och givare benämns på samma sätt som tidigare men enligt Tabell 2.2. Om en givare skulle sitta på eller tillhöra en anordning skrivs givarens benämning med följdnummer direkt efter och tillsammans med anordningen.

**Tabell 2.2**

BF	Flödesgivare
BP	Tryckgivare
SG	Fotocell, induktivgivare

*Tabell 2.2 Benämning av givare*



Varje typ av anordning benämns med kombination av två stycken bokstäver enligt Tabell 2.3. Då flera komponenter av samma typ finns så läggs ett följdnummer till efter bokstäverna. Dessa nummer är dock separata för varje modul för att lämna plats för framtida funktioner och ytterliga komponenter.

**Tabell 2.3**

AX	Kopplingslåda
DL	DALI modul
EC	Ethercat gateway
EG	Likriktare
EX	Armatur
FS	Säkringar
JC	PLC
JR	Robot
JS	Servodrive
JW	Switch
JX	I/O-link nod
JXI	I/O link ingångs hub
JXQ	I/O link ungångs nod
KF	Expansions relä
KX	KNX modul
MA	Pneumatisk cylinder
ME	Elektrisk motor
QB	Huvudbrytare
OD	Visionkamera
PN	Porfinet gateway
PR	Skrivare
PV	Skärmar
QC	Kontaktor
QI	Jordfelsbrytare
RE	Läsare, Scanner
SH	Tryckknapp, Säkerhetsmanöverdon
SP	Vakumvakt
UE	Frekvensomriktare
VE	Ventilpaket
XS	230 V uttag

Tabell 2.3 Benämning av anordning



## 2.2.2 Informationssökning

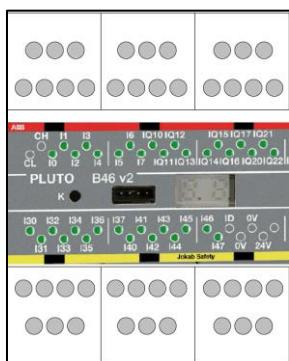
Varje komponent levereras tillsammans med manualer och datablad där det står hur komponenten skall kopplas in samt under vilka förutsättningar, standarder och certifieringar som gäller. Dessa dokument finns att ladda ner på leverantörens hemsida och finns som hyperlänkar i konstruktionsunderlaget[se bilaga A, fliken komponentlista].

## 2.3 Säkerhet i anläggningen

I anläggningen används främst två säkerhetsfunktioner, en säkerhetsplc och STO (Safe Torque Off). Dessa funktioner kombinerat med en liten anläggning gör det möjligt att uppfylla säkerhetskrav utan att använda arbetsbrytare till drivanordningar. I övrigt skall alla drivande delar (motorer, ställdon, ventilpaket, robot) kopplas ifrån vid eventuellt nöd- och skyddstopp och förhindras att starta innan orsaken till stoppet är åtgärdat.

### 2.3.1 Säkerhetsplc

Hantering av säkerheten i anläggning sker med hjälp av en säkerhetsplc (Figur 2.5) som hanterar alla säkerhetssignaler till och från komponenter, detta genom felsäkra in- och utgångar. Ytterligare så minskas antalet kablar, komponenter och installationstid jämfört med traditionella säkerhetskopplingar som ofta är hårdtrådade.



Figur 2.5 Säkerhetsplc PLUTO

### 2.3.2 STO (Safe Torque Off)

Alla motorer (med undantag av robot och ställdon) styrs med hjälp av frekvensomriktare och servodrive ifrån ABB. Dessa har som standard en inbyggd säkerhetsfunktion STO som används för att på ett säkert sätt avlägsna effekt till motorn vid eventuellt nöd-/skyddsstopp samt förhindra återstart av motorn. Funktionen består av två kanaler och kräver hög signal på båda dessa kanaler samtidigt för att motorn skall få vara igång.



## 2.4 I/O-Link

I/O-link är ett smart gränssnitt mellan givare/sensorer och styrsystem. Varje komponent med I/O-link innehåller en mikroprocessor vilket gör det möjligt att till exempel få information om vilken temperatur den har eller hur smutsig en sensorlins är. Logiken har således flyttats till givaren och denna skickar information och data istället för enbart till/från-signal. De stora företagen som är med i I/O link standarden är: Beckhoff, Bosch, Codesys, Festo, IFM, Schneider och Siemens[2].

## 2.5 Yolean

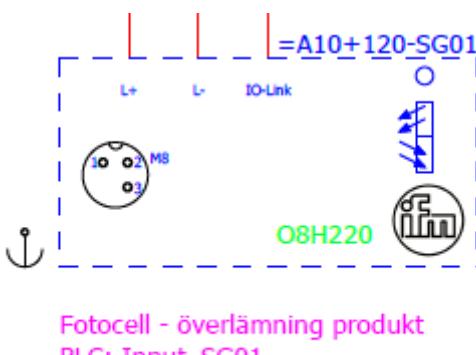
Projektstyrning och planering sker digitalt och visuellt med hjälp av programvaran Yolean. Denna har samma idé som ett traditionellt visuellt planeringsverktyg, en tavla med rutnät och post-it lappar. Skillnaden är att allt sker digitalt och uppkopplat vilket gör det möjligt att planera och styra ett projekt när och var som helst.

## 2.6 Virtcom (virtual commissioning)

Projektet har även använt en ny form av möte kallat Virtcom. Där delgrupper såsom elkonstruktion och PLC tillsammans med integrerande företag sitter runt ett bord framför en virtuell modell av anläggningen. Sedan går anläggningen igenom steg för steg där varje grupp får möjlighet att lyfta eventuella problem och funderingar inför hela projektet. Syftet med att använda denna typ av möten är att korta ner ledtider vid byggnation och förhindra många av de problem som annars kan uppstå vid monteringen av anläggningen.

## 2.7 EPLAN-Dataportal-Macron

Elkonstruktionen har utförts med hjälp av programvaran Eplan, som är ett utav de större programmen som används inom industrin i dag. Programmet har en dataportal där företag kan ladda upp komponenter som då på ett standardiserat sätt, enkelt kan lyftas in i ritningen med tillhörande grafiska makro (Figur 2.6). Komponenter som inte kan hittas i dataportalen skapas på egen hand med apparatrutor.

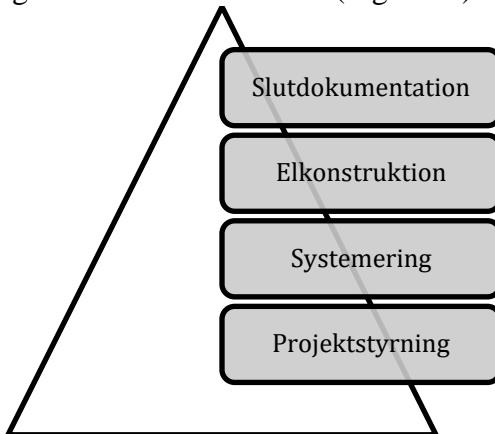


Figur 2.6 Grafiskt makro av fotocell, hämtad ifrån dataportalen



## 3 METOD

Nedan följer en närmare beskrivning av den metodik som används i hela arbetet, ifrån systemering till sluttolkning. (Figur 3.1)



Figur 3.1 Beskrivning av metoden som används, där projektstyrningen är basen i hela projektet och fungerar som en uppgiftslämnare. Systemeringen gör att elkonstruktionen blir standardiserad och efter elkonstruktionen kommer sluttolkning.

### 3.1 Projektstyrning

Då detta arbete ingår i ett större projekt med ca 10 stycken andra delgrupper, och drivs som ett riktigt projekt krävs också samma typ av styrning och planering för att allting ska fungera och flyta på smidigt. Detta innefattar veckomöten där alla delgrupper träffas en gång i veckan för att uppdatera de andra grupperna om statusen på deras arbete och även lyfta eventuella problem. Till dessa möten används Yolean, som har möjlighet att visa alla gruppernas planering flera veckor framåt. Detta skapar ett bra forum för att lyfta större frågor och problem som eventuellt andra grupper kan ha en lösning på. En annan viktig funktion är att regelbundet synkronisera de grupper som, på olika sätt, är sammankopplade då det är väldigt vanligt att flera grupper är beroende av varandras leveranser och milstolpar. I och med att Yolean är ett helt digitalt verktyg där alla medlemmarnas planering är öppen för alla kan till exempel elkonstruktion se hur det går för PLC med programmeringen av sensorer.

### 3.2 Systemering

Det första som behöver göras i ett arbete av denna typ är en systemering på hela anläggningen som resulterar i ett konstruktionsunderlag ( se bilaga A ). Detta underlag är en vital och gemensam del för hela projektet, och syftar till att ytterligare synkronisera delgrupper som använder sig av samma information så som benämningar på komponenter och anordningar. Även gruppsspecifika saker som I/O-listor och komponentlistor. Dokumentet är flytande och arbetas på genom hela projektet för att sedan slutföras tillsammans med projektet och användas som underlag för att kunden ska kunna ta till sig och förstå både elkonstruktion, PLC och mekanik.



### 3.3 Elkonstruktionen

Efter att ett konstruktionsunderlag tagits fram påbörjas elkonstruktionen. Denna kan se väldigt olika ut beroende på projekt och applikation. Strukturen i ritningarna följer tidigare satt struktur i konstruktionsunderlaget. Det vill säga att ritningarna är strikt uppdelade i moduler, det är också viktigt att det som syns i ritningarna speglar det som finns i konstruktionsunderlaget. För att på ett korrekt sätt rita in och visa hur kopplingar och matning skall göras används de datablad och manualer som tillhandahålls av de olika företagen. Detta tillsammans med handledning och återkoppling med partnerföretagen i projektet säkerställer att en korrekt och logisk ritning erhålls. Det sattes krav från start att elkonstruktionen skall utföras med modularitet i åtanke, det vill säga att fabriken ska vara smidig att montera och demontera. För att åstadkomma detta används till så stor grad som möjligt distribuerade noder och en strikt moduluppdelning av fabriken.

### 3.4 Slutdokumentation

De dokument och listor, eller som Eplan benämner dem, rapporter som måste finnas med i en elritning kan vara olika beroende på vad för krav som ställs av kund eller elektriker. I detta fall har minimikraven följts och endast de absolut viktigaste rapporterna har tagits med. Till dessa finns tidigare nämnt konstruktionsunderlag.



## 4 SYSTEMERING

Detta kapitel ger en ingående beskrivning och förklaring av konstruktionsunderlaget som systemeringsarbetet resulterat i. Konstruktionsunderlaget skapar en gemensam syn på benämningar som används i alla sammanhang inom projektets dokumentation. Underlaget är framtaget ifrån en mall som erhållits av Elektroautomatik AB. För fullständigt konstruktionsunderlag se bilaga A.

### 4.1 Benämningar

Benämningslistans (Figur 4.1) funktion är att lista alla komponenter i anläggningen, interna och externa. Samt visa dess benämning i både elektriska och mekaniska ritningar och en kort beskrivning av dess funktion. Till drivanordningar och sensor listas också deras läge (Till/Från) eller typen av rörelse.

Typ av komponent	Benämning på stationen	Funktion på utrustningen
Komponent	Station	Funktion
<b>A10 - Stansprocess</b>		
<b>A10-100 - Magasin</b>		
I/O-link nod	A10-100JX1	
Positionsgivare	A10-100SG00	Magasin Fack1, tomt
Positionsgivare	A10-100SG01	Magasin Fack2, tomt
Visionkamera	A10-100OD1	Nivå magasin
<b>A10-110 - Robot</b>		
Ventil	A10-110VE1	Sätt på luft
Vakumvakt	A10-110SP1	Vakumvakt

Figur 4.1 Utdrag ur benämningslistan, konstruktionsunderlag



## 4.2 I/O lista

Underlaget innehåller flertalet listor (Figur 4.2) av I/O-signaler, varje specifik för dess komponent. Dessa listor är vad som knyter ihop elkonstruktionen med PLC-programmeringen då dessa innehåller både tidigare satta benämningar men även namnet på signalerna i PLC. Adresserna i nästan alla fall reflekterar namnet på porten på komponenten. Kolumnen: PLC Benämning är skapad av den grupp som gör programmeringen av anläggningen och de namn där är helt valda av denna grupp, och har en annan struktur gentemot tidigare listor i underlaget. I/O-listorna är istället uppdelade i noder med full benämning enligt tidigare.

Eplan Symbolik	Adress	PLC Benämning	Funktion
<b>A10 - Stansprocess</b>			
A10-120JX1	%IB1.56	AL1100_02	<b>Nod:Inmatning lägesgivare + ställdon</b>
A10-120SG00	X1	diSheetAtInput	Inmatning belagd
A10-120SG01	X2	diSheetAtStamp	överlämning produkt
A10-120AX1OUT4	Q3	IN4_in	(IN4)Stop input IN0 to IN3 disabled/ enable
A10-120JXI1	X4	HUB	Digital ingångshub från ställdon via kopplingskåp A10-120AX1

Figur 4.2 Utdrag av I/O lista, konstruktionsunderlag

## 4.3 Komponentlista

Detta är ett extra tillägg som inte fanns med i mallen men som, i detta fall, behövdes. Syftet är att på ett bra och samlat sätt lista alla komponenter efter fabrikat och även antalet se Figur 4.3. Denna lista fungerar som en referens vid beställningar av komponenter till fabriken. Det är även här som webb-länkar till datablad/manualer hittas samt fullständigt artikelnummer enligt fabrikat.

Datablad	Storhet	Applikation	Typ	Antal	Art nr.	Anmärkning
<b>IFM</b>						
<a href="#">Länk</a>	Avstånd	Visionkamera	Vision 3D IFM	1 st.	O3D302	Klarar båda magasinern.
<a href="#">Länk</a>	Läge	Visionkamera	Vision 2D IFM	2 st.	O2D222	Svart bakgrund. Avstånd 1000 mm, monteringsposition?
<a href="#">Länk</a>	Nivå		Ultradjudsgivare	1 st.	UGT204	Monterat på robot

Figur 4.3 Utdrag av Komponentlista, Konstruktionsunderlag



## 4.4 Kabelbenämning

Något som inte finns med i konstruktionsunderlaget men som ändå hör till systemeringsarbetet är kabelbenämningar (Figur 4.4). Dessa följer en struktur (Tabell 4.1) som tagits fram i samråd med handledare ifrån Elektroautomatik. Dessa särskiljs på så sätt att en kommunikationskabel till en sensor eller givare är en signalkabel och en Profinetkabel mellan I/O-link masters är en datakabel. Kraftkablar definieras som kablar som enbart leder ström till komponenter.

### Kabelöversikt

Kabelnamn	Källa (från)	Mål (till)	Kabeltyp
+AS1-A1X-F9SH1WC1	+AS1-XT1.6	=A10+AS1-A1X-F9SH1	Signalkabel
+AS1-A1X-F9SH2WC1	+AS1-XT1.6	=A10+AS1-A1X-F9SH2	Signalkabel
+AS1-JR1WC1	+AS1-XT1.7	=A10+AS1-JR1-X1.1	Signalkabel

Figur 4.4 Utdrag ur kabelöversikt, där kabelnamnet är en funktion av kabeltyp och vilken komponent den går till

Tabell 4.1

WC	Signalkablar
WP	Kraftkablar
WD	Datakablar

Tabell 4.1 Benämning av kablar



## 4.5 Plintbenämning

I regel följer inte plintar samma struktur som övriga benämningar i elkonstruktionen då dessa ofta är mer allmänna och det ska finnas möjlighet att använda plintarna till olika saker. En hel plintrad benämns med XT och ökande följdnummer vid ny plintrad. Den som sitter i styrskåpet är benämnd XT1 och de plintrader som sitter i kopplingslådor blir XT2 och så vidare. Varje plintrad är uppdelad i grupperingar där varje grupp hör till en specifik komponent eller matning. För exempel se Figur 4.5 där, XT1.5 är matningen till alla komponenter som drivs av 24 V och XT1.6 är matning och I/O till nödstopp.

### Plintradsöversikt

Plintrad	Plintradsdefinitionstext
+AS1-XT1.1	Matning, I/O - Knox
+AS1-XT1.2	
+AS1-XT1.3	Matning I/O - Smile 41
+AS1-XT1.4	Matning, I/O - Smile 11RB Reset nödstopp
+AS1-XT1.5	24V matning, ställdon, IFM, Aventics
+AS1-XT1.6	Matning, I/O - Nödstopp
+AS1-XT1.7	IRCS I/O - nödstopp + skyddstop
+AS1-XT1.8	=
+AS1-XT1.9	230V matning IRCS
+AS1-XT1.10	=
+AS1-XT2.1	400V Kraftmatning Eton
+110-AX1-XT5	I/O Ställdon
+110-AX1-XT5.1	Matning ställdon
+120-AX1-XT3	I/O ställdon
+120-AX1-XT3.1	Matning ställdon
+140-AX1-XT4	I/O ställdon
+140-AX1-XT4.1	Matning ställdon

Figur 4.5 Utdrag ur ritning, Plintradsöversikt



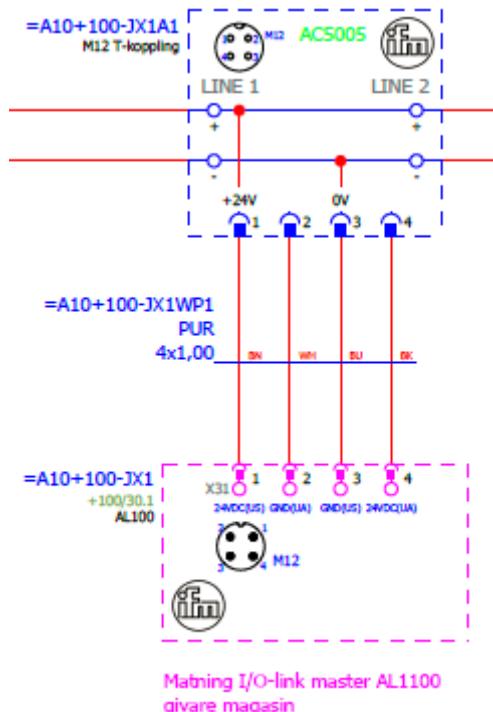
## 5 ELKONSTRUKTION

Nedan följer en genomgång av exempel på typiska kopplingar i fabriken och närmare beskrivning av de unika lösningar som behövts för att lösa uppgiften. För fullständigt ritningsunderlag se bilaga B. Tidigt gjordes valet att, ritningsmässigt, dela upp matning och kommunikation till de komponenter som sitter utanför skåpet på olika ritningsblad. Detta för att underlätta vid montering av fabriken och strukturera upp ritningarna på ett bra sätt och även i ritningsstrukturen dela upp fabriken i de tidigare bestämda modulerna.

### 5.1 Sensorer och givare

Alla sensorer och givare i fabriken levereras av IFM tillsammans med deras gränssnitt, I/O-link. Detta tillsammans med ett stort fokus på distribuerade noder med hjälp av deras I/O-link masters gör att fabriken ligger i framkant gällande arbetssätt och tekniska lösningar. Då IFM har ett stort och brett utbud i Eplans data-portal där nästintill alla komponenter finns som färdiga macron har dessa använts i så stor utsträckning som möjligt.

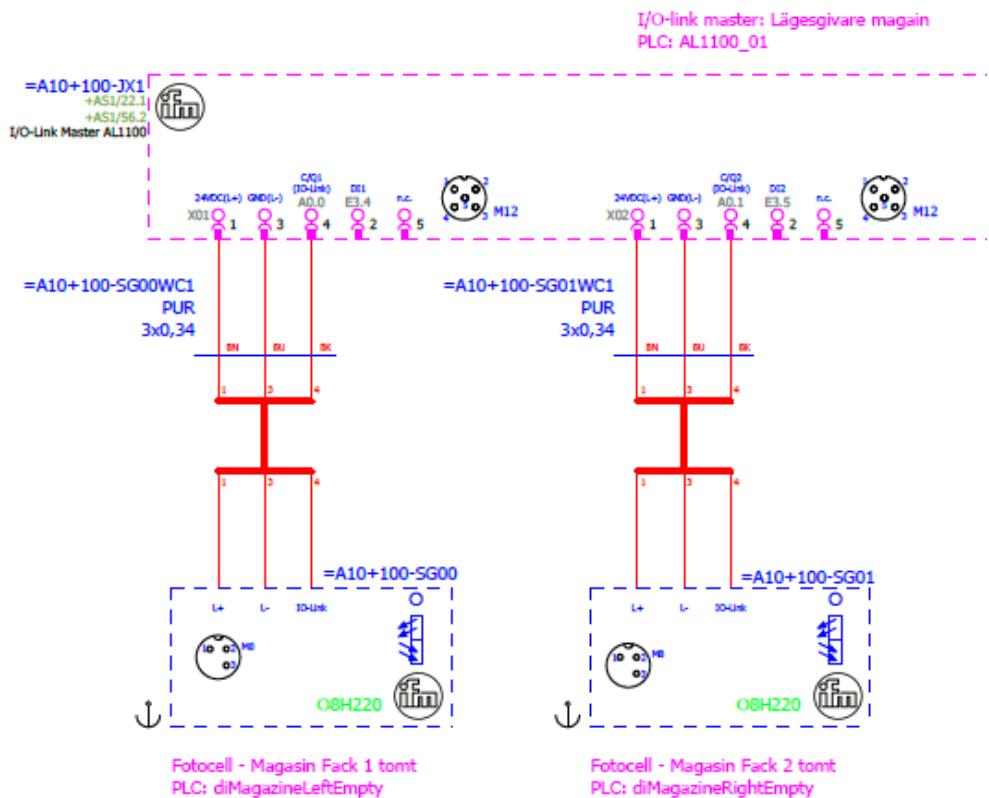
De I/O-link masters som används i fabriken består av fyra stycken portar för inkoppling av givare och två portar för kommunikation som i detta fall sker via profinet. Dessa matas med 24 V ifrån en ASi-kabel som går igenom hela anläggningen. Det kopplas då på en M12 T-koppling på ASi-kabeln och mellan denna och mastern en M12 jumper-kabel, se Figur 5.1 för ett exempel på denna typ av koppling. Detta underlättar också montering och demontering av fabriken vilket var ett krav att konstruktionen ska fokusera på.



Figur 5.1 Matning I/O link master via M12 T-koppling som sätts på ASi-kabel



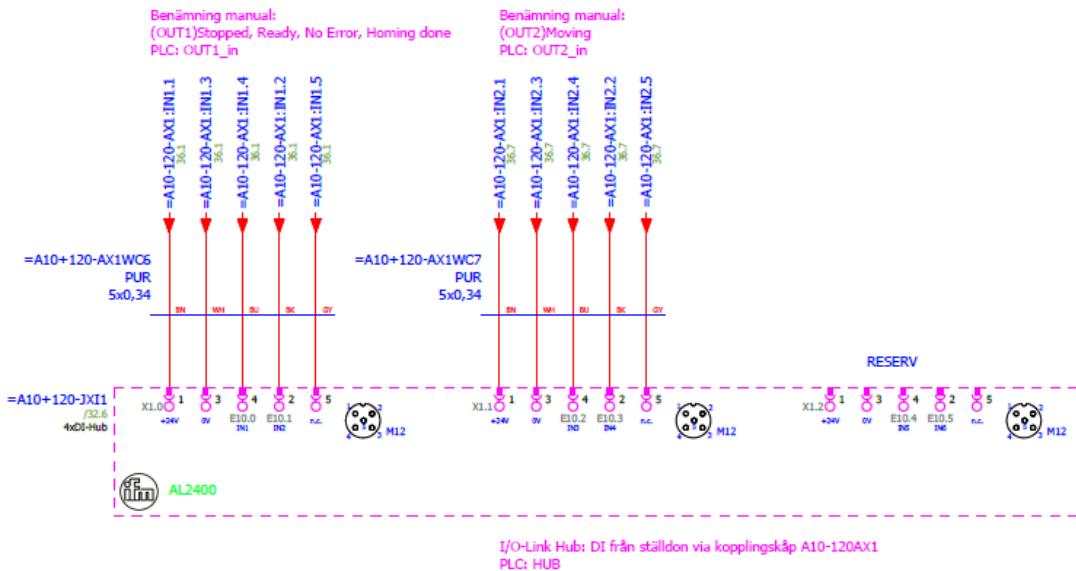
Vidare kopplas sensorer in på någon av de fyra portarna avsedda för detta. Mastern kan hantera alla typer av givare och sensorer och i många fall även de ifrån andra fabrikat. För exempel på denna typ av koppling se Figur 5.2.



Figur 5.2 Två fotoceller inkopplade på två utav av masterns fyra kontakter



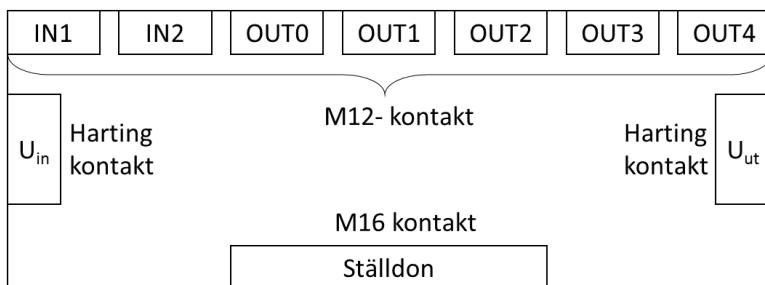
Det finns även möjlighet att koppla in en ren Digital-ingångshub på en I/O-link master ifall det skulle behövas ytterligare ingångar vid en nod. Detta har använts bland annat till ställdonen vid inmatning, utmatning och linsfixtur men även för att underlätta signalutbytet med Eton systems. För exempel, se Figur 5.3



Figur 5.3 Inkoppling av I/O signaler till hub för att läsa ifrån ställdonen.

## 5.2 Ställdon – SKF CASM32

Fabriken innehåller tre stycken linjära ställdon ifrån SKF. Dessa har krävt en speciell och lite unik lösning för att uppfylla säkerhetskrav och funktion. Ställdonen kopplas in via en 12-pin M16 kontakt som innehåller sju I/O signaler samt matning till både motorn och logiken, detta med 24 V. För att enbart kunna bryta styrströmmen vid eventuellt nöd- eller skyddstopp behöver kabeln delas upp. Detta gjordes genom att konstruera en kopplingslåda innehållande en plinträd med 3-vårningsplintar där vi på lådan sätter en M16 kontakthylsa som ställdonet kopplas in på. In till lådan via en 3-pin Hartingkontakt kommer matning av styr- och logik till ställdonet. Dessa förbindningar kopplas sedan in på plint för att gå vidare till ställdonets kontakthylsa. Alla I/O signaler delas upp på plinträdten och även dessa kopplas ihop med kontakten till ställdonet. Signaler går sedan via M12 kontakthyrsor vidare till totalt två stycken I/O-link masters och en DI-Hub. För exempel på denna koppling se Figur 5.4.

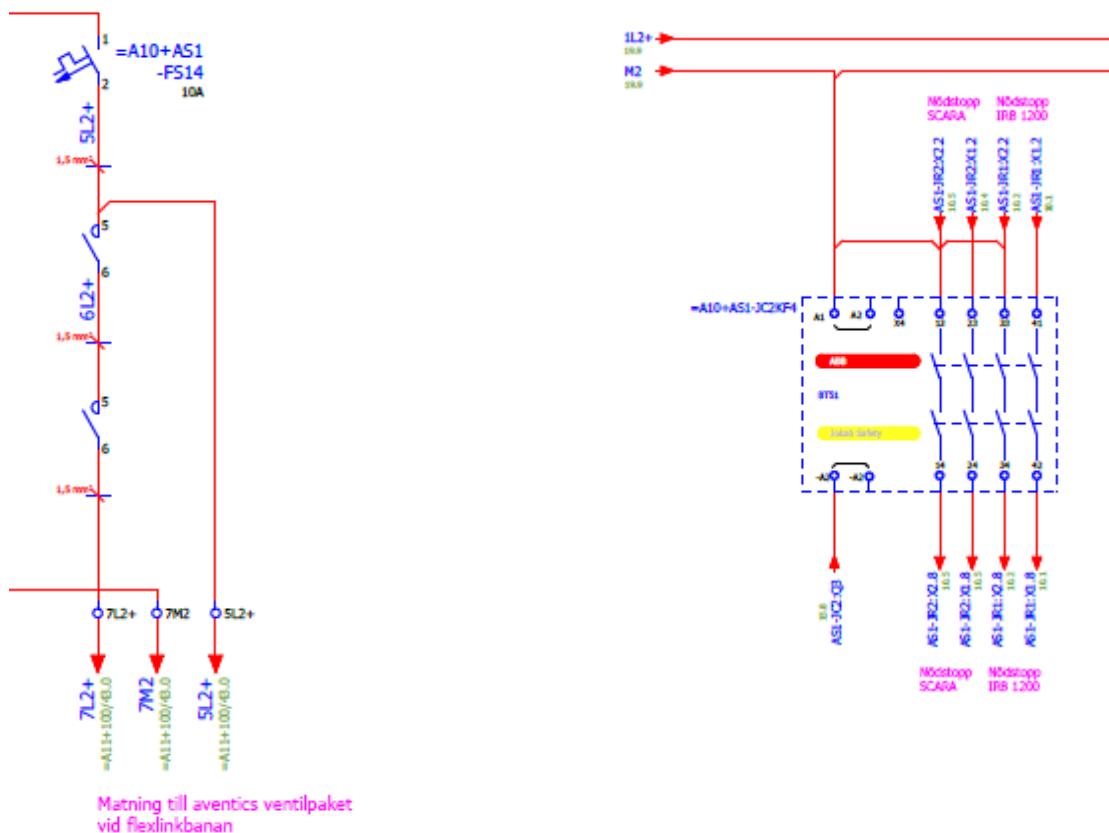


Figur 5.4 Skiss över kopplingslåda för inkoppling av ställdon



## 5.3 Pluto B46 v2

För att hantera säkerheten i fabriken används Jokab Safetys PLC, PLUTO. Denna övervakar anläggningen och även sig själv. Detta innebär att den detekterar ifall ett nöd- eller skyddstopp har gått, antingen via komponenternas egna säkerhetsfunktioner eller om en fysisk nödstoppsknapp har tryckts in. Om detta inträffar så har PLUTO möjligheten, via egna felsäkra signaler, att dra nödstopp på de anordningar och komponenter som behöver stoppas. I detta fall är det: Båda robotarna, motorer och ställdon. Valet har gjorts att enbart bryta matningsströmmen till komponenterna för att bibehålla positioner och underlätta vid återstart av fabriken (Figur 5.6). Mer specifikt så kopplas alla knappar för säkerhet och lås till grindar in på PLUTO:s in/utgångar. Även styrningen av komponenternas säkerhet kopplas in och låter på så sätt PLUTO styra dessa. Detta genom expansionsmoduler som består av flertalet felsäkra säkerhetsreläer. Modulerna kopplas in på PLUTO:s transistorutgångar vilket medför att de får matningsspänningen 0 till -24 V för att skydda mot eventuell kortslutning (Figur 5.5).



Figur 5.6 Där 7L2+ är styrspänningen till Ventilpaketet och bryts vid nöds/skyddsstopp. 5L2+ är logikspänning och är fränkopplat så att den inte bryts vid nöd/skyddsstopp, 7M2 gemensam nolla.

Figur 5.5 Inkoppling av ett expansionsrelä där A2 är inkopplad på Plutons transistor utgång (-24V) och A1 på 0V

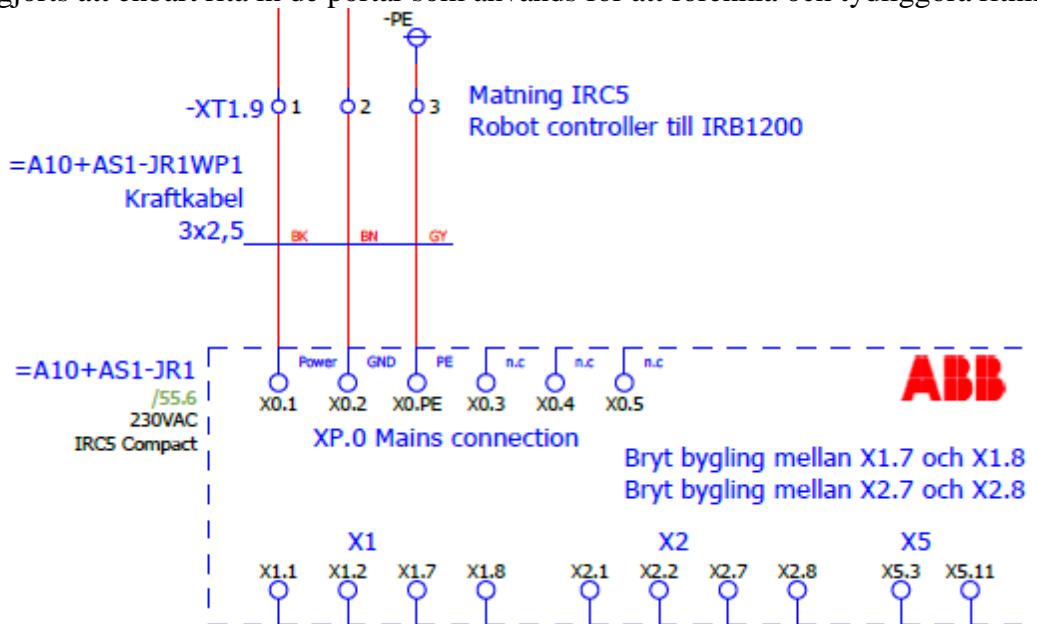


Mer specifikt om hur de olika komponenternas säkerhet styrs via PLUTO.

- Ställdonens matning går vid dubbla säkerhetsreläer inne i styrskåpet och hjälpkontakterna till dessa kopplas sedan på PLUTO för övervakning.
- Motorerna i fabriken styrs av antingen en servodrive eller en frekvensomriktare och stoppas således genom att påverka STO-funktionen hos dessa med hjälp av expansionmodulerna.
- Robotarna har egna två-kanaliga funktioner för båda nöd- och skyddstopp och har möjlighet att sköta säkerheten internt. I detta fall ska dock PLUTO styra även dessa funktioner och måste därför kopplas in på robotcontrollerns I/O-signaler på så sätt att alla säkerhetssignaler och styrningen av dessa går först igenom PLUTO innan de går tillbaka till robotcontrollern.

## 5.4 Robot Controller IRC5 Compact

Som tidigare nämnt innehåller fabriken två stycken robotar ifrån ABB, en IRB1200 för hantering av kartongarken och en SCARA för plockning av linserna. Båda robotarna styrs med varsin IRC5 Compact robot controller. Ritningsmässigt har en del begränsningar gjorts, mer specifikt så har inte de ”standardkablage” som alltid kopplas mellan robot och respektive controller inte ritats in. Istället har fokus legat på att visa säkerhetsskopplingen mellan PLUTO och robotcontroller, tidigare nämnt i kap. 5.3. Då ABB inte har, vad som klassas som ”motioncomponents” i Eplans data-portal har IRC5 ritats manuellt (Figur 5.7) med hjälp av tillhörande datablad. Controllern har fler portar än vad som syns i ritningen men valet har gjorts att enbart rita in de portar som används för att förenkla och tydliggöra ritningen.



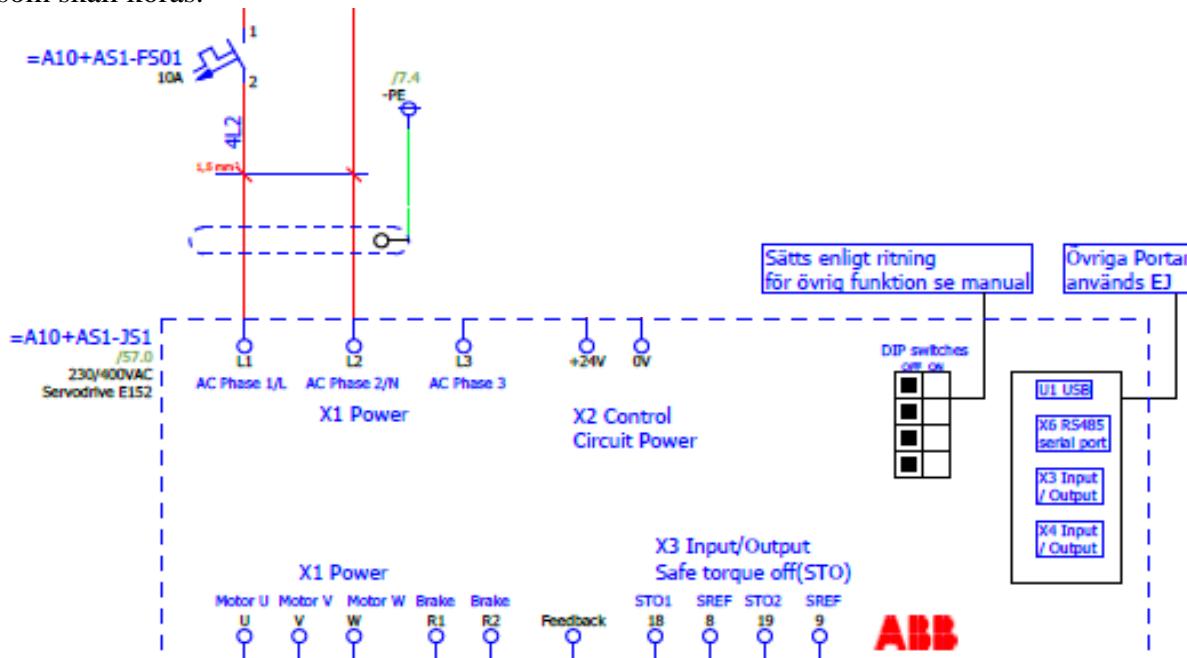
Figur 5.7 Inkoppling av robot controller där port X0 = huvudmatning och X1, X2 och X5 används för inkoppling på nöd/skyddsstoppskretsen



Robotcontrollern matas med 230 V som i sin tur matar roboten med samma spänning. Ifrån controller till robot går en kabel med 10 ledare vidare till PLUTO för hantering av skydd- och nödstopp. Hur denna kabel kopplas in på controllerns I/O-plintar har lösts med stöd ifrån ABB.

## 5.5 Servodrive microflex E150

De två stansvalsarna drivs med hjälp av två stycken servomotorer ifrån ABB som i sin tur styrs av varsin servodrive (Figur 5.8). Dessa matas med 230V och matar sedan servomotorn. Det sitter även en så kallad ”feedback-kabel” mellan motor och drive för att ge driven information om motorns status. Även här har bara de portar som används ritats in av samma, tidigare nämnd, anledning. Servodriven har en separat krets för styrströmmen där 0 V även används till säkerhetsfunktionen STO. Vid eventuell spänningsfall eller kortslutning på 230 V så bryts därmed inte styrspänningen vilket underlättar vid återstart. Det finns även en fyra bitars DIP-switch på driven för inställning av kommunikation och vilket nätverksprotokoll som skall köras.

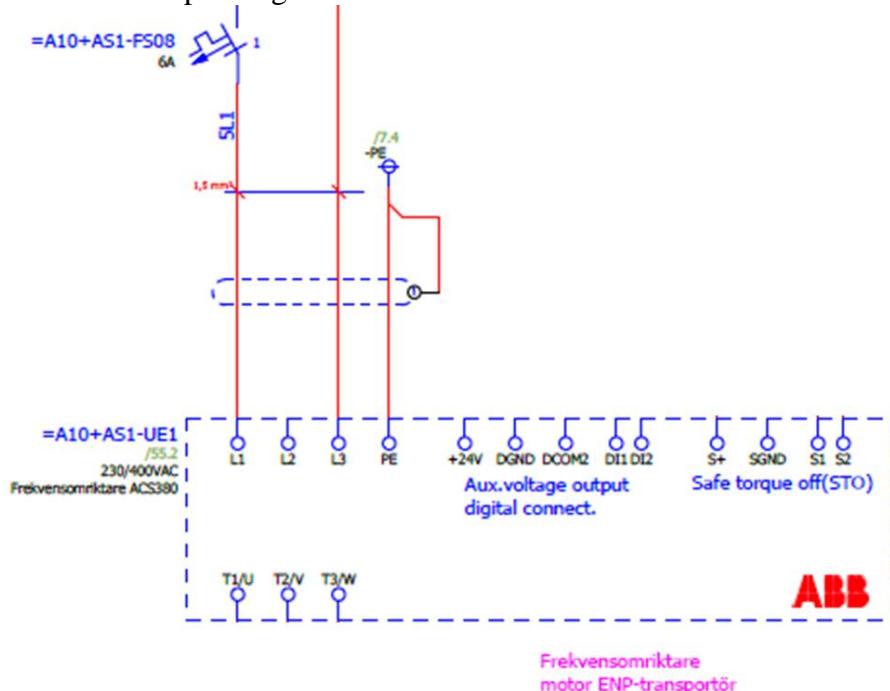


Figur 5.8 Servodrive, där det på port X1 kopplas inkommende spänning samt utgående till servomotor. X2 logikmatning och X3 STO



## 5.6 Frekvensomriktare ACS380

I fabriken finns två stycken trefasmotorer, en till transportbandet vid utmatningen och en för drivning av Flexlinks palletbana. Motorerna styrs av två stycken frekvensomriktare (Figur 5.9) ifrån ABB. Frekvensomriktarna matas i detta fall med 230 V men det finns möjlighet att även mata dom med 400 V. Även dessa hittas inte i dataportalen och har därför konstruerats själva där, precis som tidigare, endast de kontakter och portar som används är ritade. Även här används den inbyggda säkerhetsfunktionen STO men till skillnad ifrån servodriven så har frekvensomriktaren intern +24 V matning som används för att styra STO-funktionen. Det finns även möjlighet att ifrån frekvensomriktaren mata extra moduler eller komponenter via den interna 24 V spänningen.



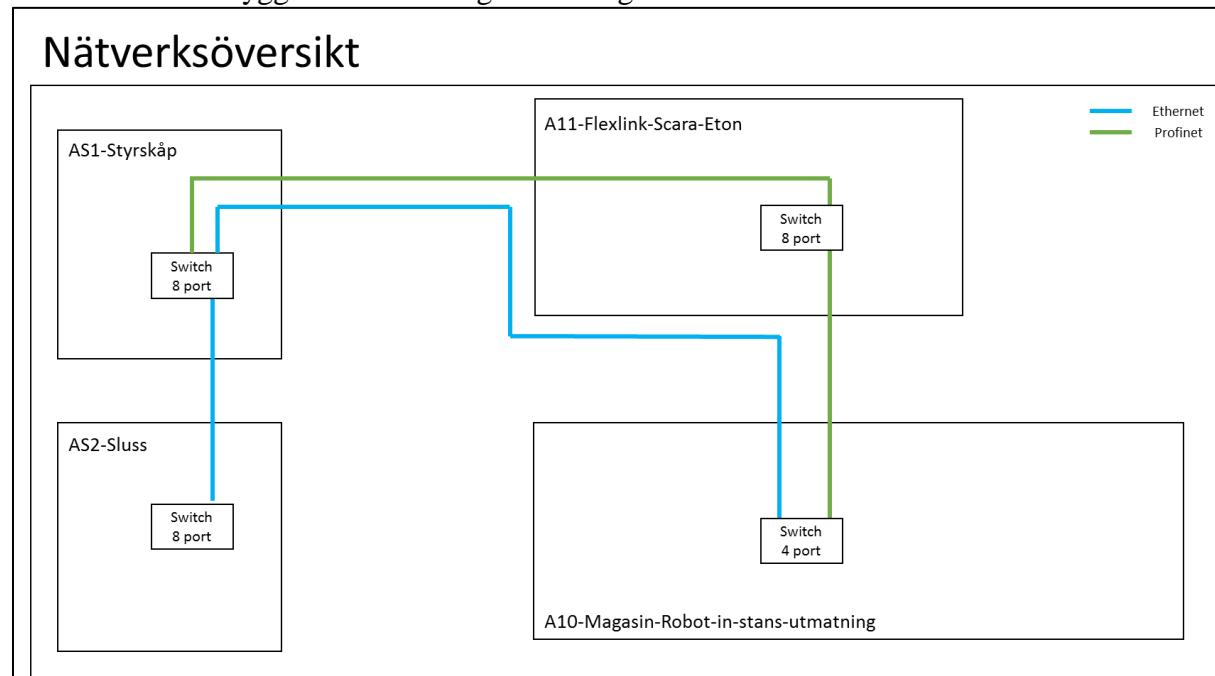
Figur 5.9 Frekvensomriktare, där den matas med en fas och styr en trefas motor. Den har även inkoppling av STO men med intern spänningsmatning



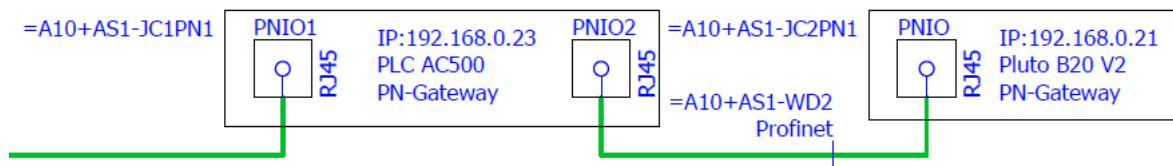
## 5.7 Nätverk

Kommunikationen mellan styrsystem och komponenter samt mot överordnade system distribueras med hjälp av switchar ifrån ABB (Figur 5.10). Det finns totalt fyra stycken i fabriken, där en sitter i styrskåpet och resten ute i anläggningen. Då komponentval från arbetets sida har varit begränsat har detta lett till att nätverket består av flertalet olika protokoll. Alla komponenter ifrån IFM, förutom visionkamera och multikodläsare, samt kommunikationen mellan PLC och PLUTO sker med Profinet (Figur 5.11).

Frekvensomriktare med EtherCAT och övriga komponenter med Ethernet. Detta medför att det kommer till ett antal gateways till PLC och PLUTO för att hantera dessa protokoll. PLC har Ethernet som standard så där har en Profinet- samt EtherCATgateway lagts till. PLUTO behöver endast kommunicera med PLC och detta med hjälp av en Profinet-gateway. Resten av kommunikationen mellan PLUTO och övriga säkerhetsfunktioner sker mer traditionellt med hårdtrådade signaler. Detta är ett beslut som tagits av projektledning och avviker ifrån strukturen på övriga lösningar i fabriken. För att få ett flexibelt nätverk och inte låsa komponenter för mycket togs beslutet att använda samma switchar till flera olika protokoll och konfigurera enskilda portar på vardera switch. Detta medför att antalet komponenter minskar och en snyggare samt smidigare lösning fås.



Figur 5.10 Överskådlig bild för nätverket i anläggningen.



Figur 5.11 Utdrag ifrån ritningarna som visar kommunikationen mellan PLC AC500 och Pluto



---

Ritningsmässigt ställs det inte lika stora krav på hur nätverk ritas gentemot andra kopplingar och därför har enbart visuella översiktsbilder av hela nätverket ritats upp. De olika protokollen är dock uppdelade på olika ritningsblad för att göra ritningen så enkel som möjligt och behålla en bra struktur. Vilket också innebär att endast en enkel och visuell bild av komponenten och dess kommunikationsportar har ritats upp.

## 6 SLUTDOKUMENTATION

Elkonstruktionens tredje och sista stora fas är, slutt dokumentation, vilket innebär att alla dokument som tagits fram under arbetets gång och som behövs för att tillgodogöra sig ritningarna samlas på ett ställe. Tekniskt sett räknas även denna rapport till slutt dokumentationen. I detta arbetes omfattning inkluderar slutt dokumentationen alla listor och rapporter som genererats ifrån Eplan och konstruktionsunderlaget. Nedan följer en närmare beskrivning och förklaring av varje del.

### 6.1 Konstruktionsunderlag

Konstruktionsunderlaget är ett vitalt dokument och är gemensamt för hela projektet och syftar till att skapa gemensamma benämningar och strukturer i fabriken. Dokumentet skapas i systemeringsfasen av arbetet och ska idealt vara klart innan elkonstruktionen påbörjas men så är ofta inte fallet. Istället blir det ett flytande dokument som revideras allt eftersom beslut tas och en slutförd version lämnas över tillsammans med de kompletta ritningarna. Konstruktionsunderlaget är, i detta fall ett Excel-dokument som består av flertalet tabeller och listor, närmare bestämt: Benämningslista, I/O-lista för PLC, PLUTO och robotar, nätverk, placering givare samt komponentlista.

Benämningslistan är det som skapas först i dokumentet och är vad som förankrar de benämningar och den struktur som bestämts under systemeringsfasen. Listan är uppdelad i de moduler som även fabriken är uppdelad i för att ge en tydlig överblick av vad som finns var i fabriken. Denna lista ska fungera som en slags sammanfattning av hela dokumentet där tanken är att det ofta ska räcka att titta på denna för att få en överblick av fabrikens komponenter.

Efter detta följer ett antal I/O-listor, där varje lista är struktureraad på samma sätt. Dessa listor är vad som kopplar ihop och synkroniseraelkonstruktionen med PLC-programmeringen och innehåller därför både benämningarna i Eplan tillsammans med benämningarna på signaler i PLC. De är, precis som tidigare, uppdelade i moduler men också vidare uppdelade i noder där varje nod är en unik komponent. Under varje nod listas sedan namnet på in- och utgångar på respektive komponent.

Nätverkslistan är, till skillnad ifrån tidigare listor, inte uppdelad i moduler utan i de olika nätverk som finns i fabriken: Profinet, Ethernet och EtherCAT. Varje nätverk har tilldelats ett visst antal IP-adresser där varje komponent inom de olika nätverken får en unik IP-adress. Värt att notera är att alla IP-adresser i nätverken nödvändigtvis inte används, detta för att lämna plats för utbyggnad av mer funktioner och komponenter.



---

Placering givare är en lista som normalt sett inte ingår i ett konstruktionsunderlag men som i detta fall efterfrågades av mek-konstruktörerna. Denna lista är uppdelad i de två ”linor” fabriken består av. I varje del listas alla komponenter som hittas där och en notering om hur de ska vara placerade eller om de har några specifika krav vid placering så som vinklar, avstånd och liknande. Till varje komponent finns det också en hyperlänk till respektive datablad om ytterligare information behövs.

Komponentlistan syftar till att samla alla komponenter och anordningar, utefter fabrikat, som ingår i fabriken. Här hittas exakta artikelnummer, antal på varje komponent och i de flesta fall så listas de kablar som behövs till komponenten. Denna lista ska fungera som en grundläggande beställningsunderlag och en överblick på komponenter samt anordningar. Till varje komponent finns det även här, hyperlänkar till datablad men även manualer.

## 6.2 Rapporter

Apparatlista:

Apparatlistan visar en översikt på alla komponenter och kablar som hittas i ritningarna. Notera dock att det kan finnas fler komponenter som inte har blivit inritade, dessa hittas då istället i konstruktionsunderlaget. Listan innehåller postbeteckningen som används i Eplan, vilken är densamma som även hittas i andra dokument. Övriga data som ses i listan är automatgenererad ifrån Eplans data-portal vilket också förklarar varför vissa komponenter har mer information än andra då det är upp till varje tillverkare att fylla i denna information i data-portalen.

Plintradsöversikt:

Denna tabell är, precis som namnet antyder, en översikt av de plintrader och plintgrupper som hittas i fabriken och dess funktion samt vilket ritningsblad dessa hittas på.

Plinförbindningstabell (Figur 6.1) är dock en mycket mer ingående beskrivning av varje plintrad och grupp. Denna lista visar exakt vad som kommer in på varje plint och vad denna förbindning går vidare till och i de fall som en det är en extern kabel som kopplas in på en plintgrupp visas denna med artikelnummer och vilken ledare som går in på vilken plint. Denna tabell fungerar som ett underlag för elektriker vid inkoppling och montering av anläggningen.



## Plintförbindningstabell

Funktionstext	Kabelnamn	Kabeltyp	Anslutning	Plint	Överkoppling	List		Anslutning
						Målbeskrivning	Målbeskrivning	
Matning, I/O - Smile 41 3 knappar + nödstopp funktion knappar ej def.	WH	=A10+AS2-SH3	1	1	*	-XT1.2		2
						-XT1.4		1
Matning, I/O - Smile 41 3 knappar + nödstopp funktion knappar ej def.	GY	=A10+AS2-SH3	5	2	*	=A10-JC2	IQ11	
Knapp S1	PK	=A10+AS2-SH3	6	3	*	=A10-JC2	IQ12	
Knapp S2	RD	=A10+AS2-SH3	8	4	*	=A10-JC2	IQ13	
Knapp S3	YE	=A10+AS2-SH3	4	5	*	=A10-JC2	IQ14	
Nödstopp	GN	=A10+AS2-SH3	3	6	*	=A10-JC2	I32	
=	BN	=A10+AS2-SH3	2	7	*	-XT1.2		1
						-XT1.6		1
Nödstopp	BU	=A10+AS2-SH3	7	8	*	-XT1.2		3
						-XT1.4		2

Figur 6.1 Utdrag ur plintförbindningstabell, elritning

Kabelöversikt är en tabell som listar alla kablar som hittas i ritningarna och ger grundläggande information om dessa så som kabelns längd, tvärsnitt, antal ledare och hur många av ledarna som används. Ytterligare hittas här också en tydligare bild över kabelns källa och mål, externt och internt. Det är även här värt att notera att denna tabell listar bara de kablar som finns i ritningen och visar nödvändigtvis inte på alla kablar i fabriken.

Kabelförbindningstabell (Figur 6.2) är en noggrann tabell över varje kabel och dess funktion samt visar exakt hur dessa kopplas in och var varje ledares källa och mål. Här hittas också referenser till de ritningsblad kabeln finns på i ritningen.

Kabelförbindningstabell							
Kabelnamn			Signalkabel				
Funktionstext			Antal ledare		Tvärsnitt		
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbeskrivning från	Anslutning	Ledare	Målbeskrivning till	Anslutning	Blad / Kolumn
Matning, I/O - Nödstopp Smile 11EA Tina	=A10/21.1	-XT1.6	1	BK	=A10-A1X-F95H1	1	=A10/21.1
=	=A10/21.1	-XT1.6	2	BN	=A10-A1X-F95H1	2	=A10/21.1
=	=A10/21.2	-XT1.6	4	BU	=A10-A1X-F95H1	4	=A10/21.2
=	=A10/21.1	-XT1.6	3	GY	=A10-A1X-F95H1	3	=A10/21.1

Figur 6.2 Utdrag ur kabelförbindningstabell, elritning



## 7 SLUTSATS OCH DISKUSSION

Nedan följer de slutsatser och erfarenheter som dragit och erhållits under detta projekt och arbete och en diskussion kring vissa av de beslut som har tagits under tidens gång.

### 7.1 Slutsats

Sett till de initiala krav som ställdes på arbetet och projektet har de blivit uppfyllda och även mer därtill. Ungefär halvvägs in i arbetet uppstod en oro att vissa delar skulle behövas lämna ute på grund av tidsbrist, men med lite extra hårt arbete fick vi klart alla delar.

Det har varit otroligt givande att få vara en del i ett såhär stort och viktigt projekt som resulterar i en fysisk produkt och känslan av att man är med och påverkar framtidens industri. I och med att detta projekt har drivits precis som ett riktigt projekt i arbetslivet har detta gett oss väldigt bra erfarenheter hur dessa planeras, styrs och genomförs.

Mer specifikt om vad som gick bra så är vi väldigt nöjda med alla egna apparatrutor som behövde ritas in då dessa komponenter inte fanns i datablad. Detta gav oss en bra erfarenhet i hur man tolkar och använder sig av olika fabrikats datablad samt manualer, något som ofta kan vara lite oklart. De visuella ritningarna över nätverket i fabriken känner vi oss nöjda med då vi lyckades få till en tydlig och bra överblick samt struktur på dessa. Som i alla projekt av denna typ så behövdes en utförlig systemering utföras på hela fabriken. Denna tog vi huvudansvaret för och något som vi har fått bra feedback på i projektet och känner oss väldigt nöjda med. I och med att projektet har använt sig av en ny form av planering och mötesform (Virtual Commissioning) har vi fått möjlighet att uttrycka våra åsikter om såväl mekaniska som elektriska delar i fabriken och vi känner att en del av våra idéer har hörsammats och slutligen blivit den lösning som valdes.

Sett till syftet med arbetet och om det har uppfyllts så är det svårt att ge ett konkret svar, då fabriken kommer färdigställas efter att detta arbete är klart och användningen av allt material kommer också ske i ett senare skede. Det som vi är mindre nöjda med är de tre kopplingslådor som vi fick skapa för att realisera kopplingen mellan ställdon och styrsystem. Dessa var ett stort och tufft problem under en lång tid och fick göras om flertalet gånger för att till slut komma fram till den lösning som finns i den färdigställda ritningen. Men även denna visade sig, när monteringen av fabriken startade, vara felaktig och fick rättas på plats.



---

Projektet Smarta Fabriker syftar som sagt till att visa på framtidens industri och förutom att denna ska vara så smart som bara möjligt måste det också finnas ett stort fokus på hållbar produktion och utveckling. Denna aspekt syns i detta arbete på flertalet delar av fabriken. Det tydligaste är det stora fokus på distribuerade noder vi har haft, vilket medför mindre kablage i hela fabriken. Genom att använda oss av Virtual Commissioning som inkluderar att först konstruera och testa en virtuell modell av fabriken har vi således minskat monterings tiden. Alla val av komponenter i fabriken har gjorts med energiförbrukning och miljö i åtanke, till exempel så styrs alla motorer av frekvensomriktare eller en servodrive vilket medför att dessa aldrig går snabbare än vad som behövs för att optimera både effektivitet och energiförbrukning.

Även när det kommer till produkten som fabriken tillverkar så har miljöaspekter tagits med. Detta genom att ”tvinga” kunden att återvinna kartongspillet ifrån glasögonen för att kunna kvittera ut linsen till dessa.

## 7.2 Diskussion

Överlag har projektet och även detta arbete fungerat bra men det finns vissa saker som är värd att diskutera om en annan lösning inte hade varit bättre. Till exempel så används en PLC ifrån ABB och sensorer ifrån IFM, dessa två fabrikat fungerar inte bra med varandra utan kräver en viss mängd handpåläggning i programmeringen. Dessa diskussioner var dock väldigt svåra att ta då projektet blev sponsrade med alla komponenter och fick det som företagen ville visa upp i fabriken. Av denna anledning behövdes också komponenter ofta placeras synligt för åskådare vilket inte alltid var optimalt rent funktionsmässigt. Eftersom fabriken skall ingå i en utställning och ska vara underhållande att titta på så finns det vissa rörelser hos robotar och transportband som i vanliga fall inte hade funnits. Det har blivit en balansgång mellan en underhållande fabrik och en industririktig fabrik men som i slutändan resulterade i någon som alla kan vara nöjda med.



---

## Referenser

[1] Smart industri - en nyindustrialiseringstrategi för Sverige, 21 januari 2017. [Online]. Tillgänglig: <http://www.regeringen.se/informationsmaterial/2016/01/smart-industri---en-nyindustrialiseringstrategi-for-sverige/>. Hämtad: Maj 26 2017

[2] IO-Link, "Member Overview," 2017. [Online]. Tillgänglig: <http://www.iolink.com/en/WirUeberUns/Manufacturer.php?thisID=44>. Hämtad: Maj 03 2017

Alla figurer och tabeller är tagna ifrån eget material.

## Bilagor (Appendix)

BILAGA A – Konstruktionsunderlag

BILAGA B – Ritningar



**CHALMERS**

---

# **BILAGA A-**

# **Konstruktions-**

# **underlag**



Den ledande  
Automationsintegratören

## Konstruktionsunderlag

Kund

Projektnummer:

Utrustning

Version:

**01**

---

*"Konstruktionsunderlaget skapar en gemensam syn på benämningar som används i alla sammanhang inom projektets dokumentation".*

### Benämningslista

Utfärdare: **DZ & WP**

---

Skapat: **2017-01-21**

---

### I/O-lista

Utfärdare: **DZ & WP**

---

Skapat: **2017-01-21**

---

Benämning på utrustningens delar					Information		
Typ av komponent	Benämning på stationen	Funktion på utrustningen	Benämning på rörelser. Benäm delfens rörelse mot utgångsläget först.	Benämning på positioner. Benäm delfens position i utgångsläget först.	Typ av rörelse. T.ex.pneumatisk, hydraulisk, servo, motor osv.	Artikelnummer	Kommentar
Komponent	Station	Funktion	Rörelser	Positioner			
<b>A10 - Stansprocess</b>							
<b>A10-100 - Magasin</b>							
I/O-link nod	A10-100JX1					AL1100	
Positionsgivare	A10-100SG00	Magasin Fack1, tomt				O8H220	
Positionsgivare	A10-100SG01	Magasin Fack2, tomt				O8H220	
Visionkamera	A10-100OD1	Nivå magasin				O3D302	
<b>A10-110 - Robot</b>							
Ventil	A10-110VE1	Sätt på luft					
vakuumvakt	A10-110SP1	Vakuumvakt				PQ3834	
Tryckgivare	A10-110BP1	inkommande luft				PQ3809	
Flödesgivare	A10-110BF1	inkommande luft				SD600	
Robot- IRB 1200	A10-110JR1	Robot				IRB 1200	
Skrivare, QR	A10-110PR1	Skrivning QR-kod					
Skanner, QR	A10-110RE1	Skanner, QR-kod				O2I301	
Visionkamera	A10-110OD1	omtagningsbord korrekt				O2D222	
<b>A10-120 - Inmatning</b>							
I/O-link nod	A10-120JX1					AL1100	
I/O-link nod	A10-120JX2					AL1100	
Positionsgivare	A10-120SG00	Inmatning belagd				O8H220	
Ställdon inmatning	A10-120M1ME1	Inmatning produkt	Bak/Fram	Tillbaka/Framme	Motor	CASM32-BS-0100AM-000-U	
Kopplingsläda	A10-120AX1	Styrning ställdon					
Positionsgivare	A10-120SG01	överlämning produkt				O8H220	
Lasergivare	A10-120SG02	Skogivare				OJ5136	
Utgångsnod 4xDO	A10-120JX1	Skrivning ställdon				AL1100	
I/O-Hub 4xDI	A10-120JX1	Läsning ställdon				AL2400	
<b>A10-130 - Stans</b>							
Arbetsbrytare övre vals	A10-130QD1	Arbetsbrytare övre vals				BW316TPN	
Motor, övre vals	A10-130M1ME1	Rotation vals	Rotation		Servo	ESM08B-751-302-T10A00	
Arbetsbrytare undre vals	A10-130QD2	Arbetsbrytare undre vals				BW316TPN	
Motor, undre vals	A10-130M1ME2	Rotation vals	Rotation		Servo	ESM08B-751-302-T10A00	
Switch 8 Port	A10-130JW1	Fördelning Profinet, Ethernet				NE810	
I/O-master, SKF	A10-130JX1	Master, underhållsgivare				IMX8	
Vibrationsmätare	A10-130SG00	Valslager				CMSS MT-1	
Vibrationsmätare	A10-130SG01	Valslager				CMSS MT-2	
Vibrationsmätare	A10-130SG02	Valslager				CMSS MT-3	
Vibrationsmätare	A10-130SG03	Valslager				CMSS MT-4	
Vibrationsmätare	A10-130SG04	Valsmotor övre				CMSS MT-5	
Vibrationsmätare	A10-130SG05	Valsmotor nedre				CMSS MT-6	
<b>A10-140 - Utmatning</b>							
I/O-link nod	A10-140JX1					AL1100	
I/O-link nod	A10-140JX2					AL1100	
Utgångsnod 4xDO	A10-140JX1					AL1100	
I/O-Hub 4xDI	A10-140JX1					AL2400	
Switch, Ethernet	A10-140JW1	Switch, distribuera ethernet					
Positionsgivare	A10-140SG00	överlämning produkt				O8H220	
Arbetsbrytare ENP	A10-140QD1	Arbetsbrytare ENP				BW316TPN	
Motor, transportband	A10-140M1ME1	Utmatning produkt	Framåt		Motor		
Positionsgivare	A10-140SG01	Produkt på vippa				O8H220	
Kopplingsläda	A10-140AX1	Styrning ställdon					
Ställdon	A10-140M1ME2	Utlämnning av produkt	Bak/Fram	Tillbaka/Framme	Motor	CASM32-BS-0200AM-000-U	
Visionkamera	A10-140OD1	Kvalitets kontroll				O2D222	
<b>A10-150 - Brevlåda</b>							
Positionsgivare	A10-150SG00	Brevlåda full				O8H220	
<b>A11 - Linsprocess</b>							

A11-100 - Flexlink						
Induktiv givare	A11-100SG00	Stopp för uplyft av låda				IFS290
Induktiv givare	A11-100SG01	Stopp, kö efter kurva				IFS290
Induktiv givare	A11-100SG02	Stopp, kö innan kurva				IFS290
I/O-link nod	A11-100JX1	Nod, givare flexlink				AL1100
I/O-link nod	A11-100JX2	RESERV				AL1100
I/O-Hub 4xDI	A11-100JX11	Nod, givare flexlink				AL2400
Monostabil cylinder	A11-100MA1	Cylinder stopp kö innan kurva	Ner/Upp	Uppe/Nere		
Monostabil cylinder	A11-100MA2	Cylinder stopp kö efter kurva	Ner/Upp	Uppe/Nere		
Bistabil cylinder	A11-100MA3	Cylinder Upplyft	Ner/Upp	Uppe/Nere		
Bistabil cylinder	A11-100MA4	Cylinder Upplyft	Ner/Upp	Uppe/Nere		
Induktiv givare	A11-100MA1SG03	givare, position cylinder, nere				MZT7-03VPS-KRO
Induktiv givare	A11-100MA2SG04	givare, position cylinder, nere				MZT7-03VPS-KRO
Induktiv givare	A11-100MA3SG04	givare, position cylinder, uppe				MZT7-03VPS-KRO
Induktiv givare	A11-100MA4SG05	givare, position cylinder, uppe				MZT7-03VPS-KRO
Ventilpaket	A11-100VE1	styrning riktring cylindrar				R480761256
Arbetsbrytare flexlink	A11-100QD1	Arbetsbrytare flexlink				BW316TPN
Motor, flexlink	A11-100M1ME1	drivning flexlink	Framåt		Motor	
Vibrationsmätare	A11-100SG06	Motor				CMSS MT-6
A11-110 - Robot						
Robot, SCARA 910SC	A11-110JR1	Robot, plockning linser				
Kopplingslåda	A11-110AX1	Styrning ställdon				
Ställdon, linser	A11-110ME2M1	Höjning linser	Upp/Ner		motor/servo	CASM32-BS-0400AM-000-U
Lasergrävare	A11-110SG00	Lins i fixtur				OJ5190
I/O-link nod	A11-110JX1					AL1100
Utgångsnod 4xDI	A11-110JXQ1	Skrivning ställdon				AL1100
I/O-Hub 4xDI	A11-110JX11	Läsning ställdon				AL2400
Switch 4 Port	A11-110JW1	Fördelning Profinet, Ethernet				NE801
A11-120 - Eton						
I/O-link nod	A11-120JX1	nod, Eton systems				AL1100
Utgångsnod 4xDI	A11-120JXQ1	nod, Eton systems				AL1100
I/O-Hub 4xDI	A11-120JX11	nod, Eton systems				AL2400
Lasergrävare	A11-120SG00	givare, leverans linser				OJ5190
Ultraljudsgivare	A11-120SG01	Utlieveringsgivare, linser				UGR500
Vibrationsmätare	A11-120SG02	Motor				CMSS MT-6
AS1 - Huvudskåp						
Säkringar - 3 poler						
Dvärgbrytare	AS1-FS00	Eton-matning				S203M-C16
Säkringar - 1 pol(230V)						
Dvärgbrytare	AS1-FS01	Servodrive, övre vals				S201M-C10
Dvärgbrytare	AS1-FS02	Servodrive, under vals				S201M-C10
Dvärgbrytare	AS1-FS03	IRB 1200				S201M-B20
Dvärgbrytare	AS1-FS04	SCARA				S201M-B20
Dvärgbrytare	AS1-FS05	Likritkare IFM, primärsida				S201M-C6
Dvärgbrytare	AS1-FS06	Likritkare ABB, primärsida				S201M-C16
Dvärgbrytare	AS1-FS07	Uttag				S201M-C10
Dvärgbrytare	AS1-FS08	Frekvensomriktare 1				S201M-C6
Dvärgbrytare	AS1-FS09	Frekvensomriktare 2				S201M-C6
Dvärgbrytare	AS1-FS10	Likritkare IFM, sekundärsida				DF2216
Dvärgbrytare	AS1-FS11	Ställdon SKF				S201M-C16
Dvärgbrytare	AS1-FS12	Säkring 24 V				S201M-C10
Dvärgbrytare	AS1-FS13	DALI/KNX				S201M-C6
Dvärgbrytare	AS1-FS14	Aventics ventilpaket				S201M-C10
Övrigt						
Uttag	AS1-XS0	Uttag, 3st				
Uttag	AS1-XS1					
Uttag	AS1-XS2					
Jordfelsbrytare, 2pol	AS1-QI00					F202A-25/0,03
Kontaktor	AS1-F9QC1	Kontaktor ställdon				AF16Z-30-01-21
Kontaktor	AS1-F9QC2	Kontaktor ställdon				AF16Z-30-01-21
Huvudbrytare	AS1-QB1	Huvudbrytare				OT25FT3
PLC AC500	AS1-JC1	Huvud-PLC				AC500-PM583
I/O DC532	AS1-JX1					DC532
Ethercat modul	AS1-JC1EC1					CM579-ETHCAT
Profinet Modul	AS1-JC1PN1					CM579-PNIO
Pluto B20 V2	AS1-JC2	Säkerhets-PLC				Pluto B46 V2

Expans-relä	AS1-JC2KF1	STO frekvens				BT51	
Expans-relä	AS1-JC2KF2	STO Servdrive				BT51	
Expans-relä	AS1-JC2KF3	Skyddstopp robot				BT51	
Expans-relä	AS1-JC2KF4	Nödstopp robot				BT51	
Gateway PN	AS1-JC2PN1					2TLA020071R8300	
Likriktare 230/24, IFM	AS1-EG1	Likriktare för IFM-komponenter				DN4013	
Likriktare 230/24, ABB	AS1-EG2	Likriktare för övriga komponenter				CP-C.1 24V/20.0A	
Frekvensomformare	AS1-UE1	Omriktare, flexlink motor				ACS380-04xx-02A4-1	
Frekvensomformare	AS1-UE2	Omriktare, ENP motor				ACS380-04xx-02A4-1	
Servodrive	AS1-JS1	Övrevalsmotor				E152A06EIOA000	
Servodrive	AS1-JS2	Nedrevalsmotor				E152A06EIOA000	
KNX powersupply	AS1-KX1					SV/S30.160.1.1	
DALI-Gateway	AS1-DL1					DG/S1.16.1	
KNXnet/IP	AS1-KX2					IPS/S3.1.1	
USB Interface	AS1-KX3					USB/S1.1	
Switch 8 Port	AS1-JW1	Fördelning Profinet, Ethernet				NE810	
<b>AS2- Sluss</b>							
<b>Skärmar</b>							
Matthews 7"	AS2-PV1						
Good Solution 15"	AS2-PV2						
Datormskärmar 1 st	AS2-PV3						
SKF (IPAD)	AS2-PV4						
Eton (IPAD)	AS2-PV5						
ABB IPC	AS2-PV6						
IFM 10"	AS2-PV7						
<b>Övrigt</b>							
Lås inre dörr	AS2-SH1					Knox 2x V2	
Magnetlås	AS2-SH2					Magne 2Bx	
3 st tryckknappar + Nödstopp	AS2-SH3					SMILE41 EWWWp	
Tryckknapp	AS2-SH4					Smile 11 RB	
Switch 8 Port	AS2-JW1					NE810	
<b>A1X-Hela fabriks ytan</b>							
Armatur	A1X-EX1						
Armatur	A1X-EX2						
Armatur	A1X-EX3						
Armatur	A1X-EX4						
Armatur	A1X-EX5						
Armatur	A1X-EX6						
Nödstopp	A1X-F9SH1					Smile 11 EA Tina	
Nödstopp	A1X-F9SH2					Smile 11 EA Tina	

Kund	Projektnummer	Utrustning				Utfärdare	DZ & WP	Skapat
0	0							2017-01-21



*Ska alltid fyllas i för att skapa rätt förutsättningar för gemensamma benämningar inom projektets dokumentation*











































































































































































































































































































































<

Ska alltid fyllas i för att skapa rätt förutsättningar för gemensamma benämningar inom projektets dokumentation						Fylls i vid behov			
Eplan Symbolik	Adress	Datotyp	PLC Benämning	Postbeteckning	Nodbeteckning	Funktion	Typ	Artikelnummer	Anmärkning
A11-100JX1			HUB	A11-100JX1		Digital ingångshub för cylindergivare på feixlink			
A11-100MA1SG03	I.1		diCylinder1Down	A11-100MA1SG03		Cylindergivare, nere			
A11-100MA2SG04	I.2		diCylinder2Down	A11-100MA2SG04		Cylindergivare, nere			
A11-100MA3SG05	I.3		diCylinder1Up	A11-100MA3SG05		Cylindergivare, uppe			
A11-100MA4SG06	I.4		diCylinder2Up	A11-100MA4SG06		Cylindergivare, uppe			
SCARA robot						Robot, plockning linser			
A11-110JX1			AL1100_5	A11-110JX1		Nod: I/O signaler ställdon via kopplingsskåp A11-110AX1 samt lägesgivare lins			
A11-110AX1OUT4	Q1		IN4 lens			(IN4)Stop input IN0 to IN3 disabled/ enable			
A11-110JX1	X2		HUB			Digital ingångshub från ställdon via kopplingsskåp A11-110AX1			
A11-10SG00	X3		diLensInFixture			Lins i fixtur			
RESERV	X4					RESERV			
A11-110JXQ1			AL1100_8	A11-110JXQ1		Nod: Styrning av ställdon via kopplingsskåp A11-110AX1			
A11-110AX1OUT0	Q1		INO_lens			((INO)Limit Switch ON/OFF			
A11-110AX1OUT1	Q2		IN1_lens			((IN1)Begin homing			
A11-110AX1OUT2	Q3		IN2_lens			((IN2)Position 1			
A11-110AX1OUT3	Q4		IN3_lens			((IN3)Position 2			
A11-110JX1			HUB	A11-110JX1		Digital ingångshub från ställdon via kopplingsskåp A11-110AX1			
A11-120AX1IN1	I.1		OUT1_lens			((OUT1)Stopped, Ready, No Error, Homing done			
A11-120AX1IN2	I.2		OUT2_lens			((OUT2)Moving			
RESERV	I.3					RESERV			
RESERV	I.4					RESERV			
A11-120JX1			AL1100_12	A11-120JX1		Nod:Lägesgivare Eton + I/O signaler Eton			
A11-120SG00	X1		doCarrierEmpty			Eton klämma tom			
A11-120JX1	X2		Eton_Input			Digital Ingångshub Eton			
A11-130SG01	X3		Drop_SG01			Kanna av händer			
A11-120EXT1Q5	Q4					Släpp stopp före hämtning			
A11-120JXQ1			nod, Eton systems	A11-120JXQ1		Nod: Styrning Eton			
A11-120EXT1Q1	Q1		doDeliveryDone			Leverans av lins, klar			
A11-120EXT1Q2	Q2		doReadyToDrop			klart för att släppa lins			
A11-120EXT1Q3	Q3					lastbärare tom efter leverans			
A11-120EXT1Q4	Q4					fabriken i drift			
A11-120JX1	I.		nod, Eton systems	A11-120JX1		Digital Ingångshub Eton			
A11-120EXT1I1	I.1		diCarrierAtPickingPos			Lastbärare på plats för hämtning av lins			
A11-120EXT1I2	I.2		diCarrierAtDelivery			Lastbärare på plats för leverans av lins			
A11-120EXT1I3	I.3		diEtonRunning			Eton i drift			
RESERV	I.4					RESERV			

Eplan Symbolik	Adress	Datotyp	PLC Benämning	Postbeteckning	Nodbeteckning	Funktion	Typ	Artikelnummer	Anmärkning
<i>Ska alltid fyllas i för att skapa rätt förutsättningar för gemensamma benämningar inom projektets dokumentation</i>									
ABB PLC				JC2	JC2	Säkerhetsplc		AC500	
AS2-SH1:4	I0					Läsning Knox			
AS2-SH2:4	I1					Läsning Magne			
	I2								
A10-AS1-F9QC2	I3					Läsning kontaktorer			
Nödstopp bür	I4					2 Nödstopp bür + nödstopp sluss			
Nödstopp robot	I30					Läsning IRB 1200 & SCARA			
Nödstopp robot	I31					Läsning IRB 1200 & SCARA			
AS2-SH3:3	I32					Läsning smile 41			
AS2-SH3:1	IQ10					DYN_A			
AS2-SH3:5	IQ11					Knapp S1 på smile 41			
AS2-SH3:6	IQ12					Knapp S2 på smile 41			
AS2-SH3:8	IQ13					Knapp S3 på smile 41			
AS2-SH3:4	IQ14					Nödstopp på smile 41			
AS2-SH1:5	IQ15					Läsning Knox			
AS2-SH2:5	IQ16					Läsning Magne			
AS2-SH4:3	IQ17					Knapp Smile 11 RB			
	Q0					Bryt matning ställdon+ventilpaket flexlink			
	Q1					Dra Eton säkerhetsrelä			
A10-AS1-JC2-Q2	Q2					Exp relä: Skyddsstopp(STO) + Skyddsstopp robot			
A10-AS1-JC2-Q3	Q3					Exp relä: Nödstopp robot			

Component	Inputs/Outputs to/from P	Description
Ultrasound	diMagazineLeftEmpty	low when empty
Ultrasound	diMagazineRightEmpty	low when empty
Vision camera	????	
Vision camera	????	
Sensor sheet by input	diSheetAtInput	high when sheet is placed at input position
Sensor sheet by stamp	diSheetAtStamp	trigger movement of cylinder
Status bit 1 input	OUT1_in	output from actuator at stamp input(input to plc)
Status bit 2 input	OUT2_in	output from actuator at stamp input(input to plc)
Motor input	dolnputMoveIn	moves the input from end position
Motor input	dolnputMoveOut	moves the input from start position
Absolute encoder top	giCylinderPosTop	gives the angular position of the top cylinder
Absolute encoder bottom	giCylinderPosBottom	gives the angular position of the lower cylinder
Motor cylinder top	doRotateCylinderTop	rotates the top cylinder 360 degrees(?)
Motor cylinder bottom	doRotateCylinderBottom	rotates the bottom cylinder 360 degrees(?)
Sensor sheet by output	diSheetAtOutput	high when sheet is at output(could be used to trigger transporter)
Sensor sheet by flip	diSheetAtFlip	high when sheet is at "hand"/flip
Motor transporter	goMotorSpeedENP	speed of the conveyor at the stamp output
Status bit 1 flip	OUT1_out	output from actuator at flip(input to plc)
Status bit 2 flip	OUT2_out	output from actuator at flip(input to plc)
Motor flip	doFlipMoveUp	high to make flip go up
Motor flip	doFlipMoveDown	high to make flip go down
Sensor	diSheetDelivered	high when sheet is delivered into the box
	diRBStrobe	used for handshake/communication between robot and PLC(see 2nd sheet)
	giPLCComBits	used for handshake/communication between robot and PLC(see 2nd sheet)
	goPLCComBits	used for handshake/communication between robot and PLC(see 2nd sheet)
	doPLCStrobe	used for handshake/communication between robot and PLC(see 2nd sheet)
		strobe set by the IRB1200 robot
		gi=group input. Group of a spec. number of bits(4 in this stage).
		go=group output. Group of a spec. number of bits(4 in this stage).
		strobe set by the PLC
		gi=group input. Group of a spec. number of bits(4 in this stage).
		go=group output. Group of a spec. number of bits(4 in this stage).

giPLCComBits/goPLCComBits	Function
	0 Pick left
	1 Pick right
	2 Reset offset picking position
	3 Printer
	4 Scanner
	5 QR code ok
	6 QR code not ok
	7 Robot moved from input
	8
	9
	10
	11
	12
	13
	14
	15

Module	Component	Inputs/Outputs to/from PLC	Description
Flexlink	Stop at picking pos	doStopPickPos	rotate stop up/down. High=rotate up, low=rotate down(monostable)
Flexlink	Stop before picking pos	doStopBeforePickPos	rotate stop up/down. High=rotate up, low=rotate down(monostable)
Flexlink	Sensor stop at picking pos	diSensorPickPos	active when plate passes. Before stop to trigger it? Kind unknown
Flexlink	Sensor stop before picking pos	diSensorBeforePickPos	active when plate passes. Before stop to trigger it? Kind unknown
Flexlink	Sensor plate at picking pos	diPlateInPosition	
Flexlink	Conveyor	goMotorSpeedFlexlink	speed conveyor(may not be needed in model)
Flexlink	Sensor somewhere	???	inductive sensor. Placed at fixture?
Flexlink	End position sensor 1 fixturing up	diCylinder1Up	active when cylinder 1 is up
Flexlink	End position sensor 1 fixturing down	diCylinder1Down	active when cylinder 1 is down
Flexlink	End position sensor 2 fixturing up	diCylinder2Up	active when cylinder 2 is up
Flexlink	End position sensor 2 fixturing down	diCylinder2Down	active when cylinder 2 is down
Flexlink	Actuator fixturing up	doCylinderUp	Move the fixture actuators up(bistable,controls both actuators)
Flexlink	Actuator fixturing down	doCylinderDown	Move the fixture actuators down(bistable, controls both actuators)
Eton	Motor actuator lens fixture up	doLensFixtureUp(fake)	Moves lens fixture up("fake signal" only used for the model. Actually combination of 5 signals)
Eton	Motor actuator lens fixture down	doLensFixtureDown(fake)	Moves lens fixture up("fake signal" only used for the model. Actually combination of 5 signals)
Eton	Status bit 1 lens fixture act.	OUT1_lens	output from actuator carrying lens fixture(input to plc)
Eton	Status bit 1 lens fixture act.	OUT2_lens	output from actuator carrying lens fixture(input to plc)
Eton	Sensor deliver box	diHandAtDelivery	active when hand is in delivery station. Used to know when to drop lens.
Eton	Photocell carrier	diLensInCarrier	used to see if lens dropped at delivery. Placement unknown
Eton	Photocell lens-fixture	diLensInFixture	used to see if there is a lens in fixture. Placed on table.
Eton	Eton status signal(carrier at delivery)	diCarrierAtDelivery	active when carrier are at position for delivery
Eton	Eton status signal(carrier at picking position)	diCarrierAtPickingPos	active when carrier are at position for picking lens
Eton	Eton status signal(running)	diEtonRunning	
Eton	PLC status signal(delivery done)	doDeliveryDone	when lens delivered, lens fixture is empty and actuator is down
Eton	PLC status signal(running)	doFactoryRunning	
Eton	PLC status signal(ready to drop lens)	doReadyToDrop	when hands are at deliver position and lens in carrier
Eton	PLC status signal(carrier empty after drop)	doLensInCarrier	photocell used to check
All		diSCARAStrobe	used for handshake/communication between robot and PLC(see 2nd sheet)
All		giPLCComBits2	used for handshake/communication between robot and PLC(see 2nd sheet)
All		goPLCComBits2	used for handshake/communication between robot and PLC(see 2nd sheet)
All		doPLCStrobe2	used for handshake/communication between robot and PLC(see 2nd sheet)

gi=group input. Group of a spec. number of bits(4 in this stage).  
 go=group output. Group of a spec. number of bits(4 in this stage).

giPLCComBits/goPLCComBits	Function	Description
0		
1	Pick lens from index 1	
2	Pick lens from index 2	
3	Pick lens from index 3	
4	Pick lens from index 4	
5	Pick lens from index 5	
6	Pick lens from index 6	
7	Pick lens from index 7	
8	Pick lens from index 8	
9	Pick lens from index 9	
10	Pick lens from index 10	
11	Pick lens from index 11	
12	Pick lens from index 12	
13	Pick lens from index 13	
14	Pick lens from index 14	
15	Pick lens from index 15	
16	Pick lens from index 16	
17	Pick lens from index 17	
18	Pick lens from index 18	
19	Pick lens from index 19	
20	Pick lens from index 20	
21	Pick lens from index 21	
22	Pick lens from index 22	
23	Pick lens from index 23	
24	Pick lens from index 24	
25	Pick lens from index 25	
26	Pick lens from index 26	
27	Pick lens from index 27	
28	Pick lens from index 28	
29	Pick lens from index 29	
30	Pick lens from index 30	
31	Pick lens from index 31	
32	Pick lens from index 32	
33	Pick lens from index 33	
34	Pick lens from index 34	
35	Pick lens from index 35	
36	Pick lens from index 36	
37	Pick lens from index 37	
38	Pick lens from index 38	
39	Pick lens from index 39	
40	Pick lens from index 40	
41	Pick lens from index 41	
42	Pick lens from index 42	
43	Pick lens from index 43	
44	Pick lens from index 44	
45	Pick lens from index 45	
46	Pick lens from index 46	
47	Pick lens from index 47	
48	Pick lens from index 48	
49	Pick lens from index 49	
50	Pick lens from index 50	
51	put lens in fixture	handshake finished when robot moved to safe "home position". When finished the actuator moves the lens fixture up



## Nätverk

Den ledande  
Automationsintegratören

Kund  
0

Projektnummer  
0

Utrustning  
0

Version:  
01

Nodnr.	Nätverkstyp	Device Name	IP-adress	Sub net	Gateway	Buss adress	Postbeteckning	I/O-nummer	Anmärkning
<b>Abb 192.168.0.(10-29)</b>									
	EtherCat		192.168.0.11				AS1-JS1		Övrevalsmotor
	EtherCat		192.168.0.12				AS1-JS2		Nedrevalsmotor
	PROFINET		192.168.0.13				AS1-UE1		Omriktare, flexlink motor
	PROFINET		192.168.0.14				AS1-UE2		Omriktare, ENP motor
	PROFINET		192.168.0.15				A10-110JR1	Robot_JR1	IRB1200-Robot
	PROFINET		192.168.0.16				A11-110JR1		SCARA-Robot
	EtherNet/IP		192.168.0.17				IPC1		
	EtherNet/IP		192.168.0.18				IPC2		
	EtherNet/IP		192.168.0.19				IPC3		
	PROFINET		192.168.0.20				AS1-JC1		PLC AC500
	PROFINET		192.168.0.21				AS1-JC2		Pluto B20 V2
	EtherNet/IP		192.168.0.22				AS1-KN1		KNX-Styrenhet
	PROFINET		192.168.0.23				AS1-JC1PN1		PLC AC500 Profinet-gateway
	EtherCat		192.168.0.24				AS1JC1EC1		PLC AC500 EtherCat-gateway
<b>IFM 192.168.0.(30-59)</b>									
	EtherNet/IP		192.168.0.30				A10-100OD1	Magazine_OD1	Nivå magasin
	EtherNet/IP		192.168.0.31				A10-110RE1	Scanner_RE1	Skanner, QR
	EtherNet/IP		192.168.0.32				A10-110OD1	Fixture_OD1	Visionkamera
	EtherNet/IP		192.168.0.33				A10-140OD1		Kvalitetskontroll
	PROFINET		192.168.0.34				A10-100JX1		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.35				A10-120JX1		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.36				A10-120JX2		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.37				A10-120JXQ1		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.38				A10-140JX1		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.39				A10-140JX2		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.40				A10-140JXQ1		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.41				A11-100JX1		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.42				A11-100JX2		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.43				A11-110JX1		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.44				A11-110JXQ1		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.45				A11-120JX1		I/Olink
	PROFINET		192.168.0.46				A11-120JXQ1		I/Olink
	EtherNet/IP		192.168.0.47				A11-PV7		IFM 10" skärm
<b>Matthews 192.168.0.(60-69)</b>									
	EtherNet/IP		192.168.0.60				A10-110PR1	Printer_PR1	Skrivare, QR
	EtherNet/IP		192.168.0.61				A11-PV1		Matthews 7" skärm
<b>Goodsolutions 192.168.0.(70-79)</b>									
	EtherNet/IP		192.168.0.(70-79)				A11-PV2		Good Solution 15" skärm
<b>Prevas 192.168.0.(100 - 119)</b>									
	EtherNet/IP		192.168.0.100						Prevas
	EtherNet/IP		192.168.0.101						Överordnadsystem
	EtherNet/IP		192.168.0.102						QR-Reader1
	EtherNet/IP		192.168.0.103						QR-Reader2
	EtherNet/IP		192.168.0.104						QR-Reader3

			192.168.0.105					1200-nod
<b>Övrigt</b>								
EtherNet/IP						A11-PV3		Datormskärmar 1 st
EtherNet/IP						A11-PV4		SKF (IPAD)
EtherNet/IP						A11-PV5		Eton (IPAD)
EtherNet/IP						A11-PV6		ABB IPC
PROFINET						A11-100VE1	Flexlink_VE1	Styrning Flexlink

**Angående placeringar:** Placeringar är inte fasta, utan om ni anser att ni ser bättre platser konstruktionsmässigt ska det inte vara några problem att flytta så långt givaren uppfyller sin funktion. Lägg dock en tanke på att alla givare kopplas med M12-skruvkontakter, så att det lämnas utrymme vid inkoppling Detta

**Angående benämningar:** Vi har inkluderat de stationsbenämningar vi använder i vår systemering och som har gått igenom sedan tidigare med er. Det hade varit snyggt om vi kunde ge givaren och dess fäste tillhörande

**Givarfästen:** Det finns ett par olika dimensioner av givarfästen under tillbehör på produktsidan. Välj ett med lämpliga dimensioner och skriv ner art.nr

**Angående visionkamera:** Det finns fästen även till dessa, måste nog dock tillverkas någon form av stativ för att kameran ska komma upp på rätt höjd. All information om detta ska finnas

A10 = Tillverkning VR-glasögon  
A11 = Leverans linser

Datablad	Modul	Givare(Art.nr)	Givarfäste(Art.nr)	Benämning	Funktionsbeskrivning	Placering	Anmärkning
Länk	A10-100 Magasin	O8H220	A10-100SG00	Fotocell för att avgöra om magasinet(fack 1) är tomt	Tanken är att givaren ska sitta och titta underifrån på magasinet vadera fack		Avkänningsavstånd 80 mm
Länk	A10-100 Magasin	O8H220	A10-100SG01	Fotocell för att avgöra om magasinet(fack 2) är tomt	Tanken är att givaren ska sitta och titta underifrån på magasinet vadera fack		Avkänningsavstånd 80 mm
Länk	A10-100 Magasin	0SD302		Bestämma läget på kartongark i magasinet(Visionkamera)			Centerrad, en kamera för båda magasinfack.
Länk	A10-100 Magasin	UGT204	A10-100SG02	Måta avstånd till översta arket	På robot		
Länk	A10-100 Magasin	AL1100	A10-110UX1	I/O-link nod	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-110 Robot		A10-110VE1	Ventilipaket, sätt på vakuum	På robot bord		
Länk	A10-110 Robot	AL1100	A10-110UX1	I/O-link nod	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-110 Robot	PQ3809	A10-110SP1	Tryckgivare vakuum	Vid ventilipacket på robotbord?		
Länk	A10-110 Robot		A10-110PR1	Skrivning QR kod	På eget stativ, brevid fixturen		
Länk	A10-110 Robot	O21301	A10-110RE1	Avläsning QR kod	Bredvid Printer, OBS måste monteras på rätt lås avstånd		Objekten i fixerad position mot varandra (ingen scanner)
Länk	A10-110 Robot	O2D222	A10-110OD1	Måta arkets position i omtagsfixtur(Visionkamera)	Helst vinkelräta mot omtagsfixtur, men en vinkel på xx grader är tillåtet(står i manuelen)		Svart bakgrund. Avstånd 1000 mm, monteringsposition?
Länk	A10-110 Robot	P03834	A10-110SP1	Tryckgivare inkommande luft	Placering?		
Länk	A10-110 Robot	SD 6000	A10-110BF1	Fliodesgivare inkommande luft	Placering?		
Länk	A10-120 Inmatning	AL1100	A10-120UX1	I/O-link nod	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-120 Inmatning	AL1100	A10-120UX2	I/O-link nod	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-120 Inmatning	AL1100	A10-120UXQ1	Utgångsnod 4xD0	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-120 Inmatning	AL2400	A10-120UX11	I/O-Hub 4xDI	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-120 Inmatning	O8H220	A10-120SG00	Fotocell, inmatning belagd	Inmatnings halva mot roboten, om möjligt på ett sätt avstånd add 10-120SG00 inte är aktiv samtidigt som SG01		Avkänningsavstånd 80 mm
Länk	A10-120 Inmatning	O8H220	A10-120SG01	Fotocell, produkt i stans, före	Nåra stansen på inmatningens sida		Avkänningsavstånd 80 mm
Länk	A10-120 Inmatning	OJ5136	A10-120SG02	"skogivare"	Nåra stansen på inmatningens sida, tittar över banan horisontellt.		
Länk	A10-140 Utmatning	O2D222	A10-140OD1	Kvalitetsskontroll	Ovanför utmatningen		
Länk	A10-140 Utmatning	AL1100	A10-140UX1	I/O-link nod	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-140 Utmatning	AL1100	A10-140UX2	I/O-link nod	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-140 Utmatning	AL1100	A10-140UXQ1	Utgångsnod 4xD0	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-140 Utmatning	AL2400	A10-140UX11	I/O-Hub 4xDI	Nåra givarna men samtidigt synligt för åskådarna/kunden		
Länk	A10-140 Utmatning	O8H220	A10-140SG00	Fotocell, produkt i stans, efter	Nåra stansen på utmatningens sida		Avkänningsavstånd 80 mm
Länk	A10-140 Utmatning	O8H220	A10-140SG01	Fotocell, "vippa" belagd	Om möjligt på ett sätt avstånd att 10-140SG00 in är aktiv samtidigt som SG01		
Länk	A10-150 Brevlåda	O8H220	A10-150SG00	Fotocell, antal ark i brevlådan	Insidan brevlådan		
Länk	A11-100 Flexlink	IF5290	A11-100SG00	Stopp, för upplyft av låda	Finns färdiga fästen i CAD konstruktionen		
Länk	A11-100 Flexlink	IF5290	A11-100SG01	Stopp, kö efter kurva	Finns färdiga fästen i CAD konstruktionen		
Länk	A11-100 Flexlink	IF5290	A11-100SG02	Stopp, ko innan kurva	Finns färdiga fästen i CAD konstruktionen		
Länk	A11-100 Flexlink	AL1100	A11-100UX1	Nod, givare flexlink	Synligt för kunden		
Länk	A11-100 Flexlink	AL1100	A11-100UX2	Nod, givare flexlink	Synligt för kunden		
Länk	A11-100 Flexlink	AL2400	A11-100UX11	I/O-Hub 4xDI	Synligt för kunden		
Länk	A11-100 Flexlink	R480761256	A11-100VE1	styrning ritkning cylindrar	Synligt för kunden		
Länk	A11-110 Robotbord	OJ5190	A11-110SG00	Lins i fixtur	På robotbordet, tittar på linsfixturen för att detektera om linsen finns i fixtur		
Länk	A11-110 Robotbord	AL1100	A11-110UX1	I/O-link nod	På robotbord		
Länk	A11-110 Robotbord	AL1100	A11-110UXQ1	Utgångsnod 4xD0	På robotbord		
Länk	A11-110 Robotbord	AL2400	A11-110UX11	I/O-Hub 4xDI	På robotbord		
Länk	A11-120 Eton	AL1100	A11-120UX1	nod, Eton systems	Uppe i systemet vid deras skåp		
Länk	A11-120 Eton	AL1100	A11-120UXQ1	Utgångsnod 4xD0	Uppe i systemet vid deras skåp		
Länk	A11-120 Eton	AL2400	A11-120UX11	I/O-Hub 4xDI	Uppe i systemet vid deras skåp		
Länk	A11-120 Eton	OJ5190	A11-120SG00	givare, leverans linser	Vid Hängaren, skall känna om produkten är släppt		
Länk	A11-130 Utleverans	UGR500	A11-140SG00	Utleveransgivare, linser	Underifrån, så att den känner när man har händerna inne i lådan		

Länk Datablad	Länk Manual	Storhet	Applikation	Typ	Antal	art nr.	Kablage	Monteringstillbehör	anmärkning
<b>IFM</b>									
Länk		Avstånd	Visionkamera	Vision 3D IFM	1 st.	O3D302	E12283 (RJ45,5m rak)+E12432(matning,0,3m)	E3D301	Klarar båda magasinen. Monteringshöjd och läge?
Länk		Läge	Visionkamera	Vision 2D IFM	2 st.	O2D222	E12283 (RJ45,5m rak)+E12432(matning,0,3m)	E2D110	Svart bakgrund. Avstånd 1000 mm, monteringsposition?
Länk		Nivå		Ultraljudsgivare IFM	1 st.	UGT204	EVC058 (2m rak)	E10736 (vinkelfäste)	Monterat på robot
Länk		Läge		Ultraljudsgivare IFM	1 st.	UGR500	EVC058 (2m rak)	E10736 (vinkelfäste)	
Länk		Läge		Fotocell IFM	7 st.	O8H220	EVC218 (6m rak)	E21289	Avkänningsavstånd 80 mm
Länk		"skogivare"		Fotocell IFM	1 st.	OJ5136	Reflex E20722? EVC243 (2m)		
Länk		Känna av linser		Fotocell IFM	2 st.	OJ5190	EVC100(3m)/EVC350(1,5m)/EVC014(5m)		
Länk		Avläsning QR kod		Avläsare IFM	1 st.	O2I301	E12283 (RJ45,5m rak)+E12432(matning,0,3m)	E2D110	Objekten i fixerad position mot varandra (ingen scanner)
Länk		Tryck	Tryckgivare växuum	IFM	1 st.	PQ3809	EVC243 (2m)	E37340 (För DIN-skena)	
Länk		Tryck	Tryckgivare inkommande luft	IFM	1 st.	PQ3834	EVC243 (2m)	E37340 (För DIN-skena)	
Länk		Flöde	Flödesgivare inkommande luft	IFM	1 st.	SD 6000	EVC058 (2m rak)		
Länk		Fördelning 24VDC		T-Koppling AS-i	15 st.	AC5005			
Länk		Fördelning 24VDC		Skarv-Koppling AS-i	Ev. 4 st.?	AC5000 + AC3000			
Länk		Div. kablage för anslutning mot I/O Link(Profinet)				E21138 2m E21139 5m			Efter behov
Länk		I/O Link Master			15 st.	AL1100	EVC719 (Matning,2m) + EVC718(1m)		
Länk		I/O link ingångs hub 8xDI			1 st.	AL2401	EVC040 (com i/o-link,0,3m)		
Länk		I/O link ingångs hub 4xDI			4 st.	AL2400	EVC040 (com i/o-link,0,3m)		
Länk		AS-i kabel svart			50 m	E74012 50m			
Länk		Mätning varvtal vals			2 st.	IFS305			
Länk		Natagg 10A			1 st.	DN4013			
Länk		Säkring 24V sidan			1 st.	DF2216 6A (2 kanaler)			
Länk		Läge	Avkänning flexlink stopp		3 st.	IFS290	EVC350(1,5m)		
Länk		Profinet med RJ45 kontakt			1 st.	E12491 (5m?)			
Länk		Kontakt till kopplingsskåp AX				E10411			
Länk		Kablage till kopplingsskåp AX					EVC055(0,3m) + EVC056(0,6m)		
Länk		Kablage Eton					EVC159(1,5m)	EVC720(5m) matning AL1100	
<b>Aventics</b>									
Länk		Regulator			3 st.	R480324138			Vakum IRB, Flexlink, Eton
Länk		Ventilblock flexlink			1 st.	R480761256	EVC719 (Matning,2m) + EVC718(1m)		Profinet, 1 st bistabil, 3 st Unistabil
<b>ABB</b>									
Länk		Huvudströmbrytare	OT	1 st.	OT25FT3				Behövs ett vred
Länk		Jordfejsbrytare	F200 typ A	1 st.	F202A-25/0,03				
Länk		Kontaktor	AF16Z	2 st.	AF16Z-30-01-21				
Länk		Säkring 20 A	Typ B	2 st.	S201M-B20				
Länk		Säkring 20 A	Typ C	1 st.	S201M-C20				
Länk		Säkringar 16 A 3 fas	Typ C	1 st.	S203M-C16				
Länk		Säkringar 16A	Typ C	2 st.	S201M-C16				
Länk		Säkring 10A	Typ C	4 st.	S201M-C10				
Länk		Säkring 6A	Typ C	4 st.	S201M-C6				
Länk		Likriktare 20 A		1 st.	CP-C124/20.0				
Länk		Säkerhetstplc	Pluto	1 st.	Pluto B46 V2				Säkra 6A
Länk		Expansions relä	BT51	4 st.	BT51				
Länk		Tryckknapp	Smile 11	1 st.	Smile 11 RB				
Länk		Nodstopp	Smile 11	2 st.	Smile 11 EA Tina				
Länk		Gateway PN		1 st.	2TLA020071R8300				
Länk		PLC	AC500	1st.	AC500-PM583				säkra 10A
Länk		I/O Modul		1st.	DC532				
Länk		Ethercat modul		1st.	CM579-ETHCAT				
Länk		Profinet Modul		1st.	CM579-PNIO				
Länk		Switch 8 port		3 st.	NE810				
Länk		Switch 5 port		1 st.	NE801				
Länk		Robotcontroller	IRC5 Compact	2 st.		3 x 2,5 mm2			
Länk		Robot		1 st.	IRB 1200-0,9				
Länk		SCARA robot		1 st.	IRB 910SC -3/0,65				
Länk s.15	Länk Manual	Frekvensomriktare		2 st.	AC5380-04xx-02A4-1				STO(Safe torque off) stoppkat 0 (EN 60204-1)
Länk		Magnettäss	Magne	1 st.	Magne 2Bx				Länk-Tillebör Pluto
Länk	Länk Manual	läs inre dörr	Knox	1 st.	Knox 2x V2				
Länk			Knox	1 st.	Knox 1A-R v2				
Länk		knappar	SMILE41	1 st.	SMILE41 EWWWP				
Länk		KNX powersupply		1 st.	SV/S30.160.1.1				
Länk		DALI-Gateway		1 st.	DG/S1.16.1				
Länk		KNXnet/IP		1 st.	IPS/S3.1.1				Adrian säkra 1A
Länk		USB Interface		1 st.	USB/S1.1				Adrian säkra 2A
Länk		Ljusfyr på styrskäpet		1 st.					
Länk	Länk Manual	Drive	Servo drive typ E150 + AC-filter	2 st.	E152A06E10A000				STO(Safe torque off) stoppkat 0 (EN 60204-1)
Länk S.9		Motor	Servomotor typ ESM	1 st.	ESM0BB-751-302 -T10A00				
Länk		Power cable	kraftkabel drive-motro	1 st.	CBLxxx-EPP-PB06				
Länk		Feedback cable	Feedback kabel drive-motor	1 st.	CBLxxx-EFP-F22				
Länk		EMC filter	EMC filter till servo drive	1 st.	FI0029A00				
Länk		Ethernet cable	Ethernet kabel PLC drive	1 st.	CBLxxxCM-EXS				
Länk		Gearbox	Växel som är vald är en Wittenstein	1 st.	LP050MF 100:1				
Länk			Kablar för profinet och ethernet (RJ45/RJ45)		?				

Länk		Ställdon		1 st.	CASM32-BS-0100AM-000-U				
Länk		Ställdon		1 st.	CASM32-BS-0200AM-000-U				
Länk		Ställdon		1 st.	CASM32-BS-0400AM-000-U				
Länk-Prd-Katalog	Manual	Länk-Motor	Motor	3 st.	BG45X30PI				Hittar ej något om säkerhet, ingen inbyggd säkerhet
Länk		Kablage - behövs denna?		?	ZSC375525-NO				
		Kabelkit - går de att dela?		3 st.	ZBE-530632-10				
		Programmeringskit - racker 1 st?		1 st.	ZBE-530615				
Länk Manual		IMX8		1 st					
Länk manual s 94		CMSS MT-1		8 st	CMSS MT-1				
<b>Matthews</b>									
Länk		Skrivare L25		1 st.	898420				
		MPERIA Lite 7" inkl Power supply		1 st.	133907				
		Power supply för L25		1 st.	700789,02				
<b>Flexlink</b>									
		motor		1 st.					
		Cylindergivare		8st	MZT7-03VPS-KR0	Givares egna kablage + EVC218(2m), EVC217(1m)			

35 A kräver minst 10 mm<sup>2</sup> kabelarea.  
 25 A kräver minst 6 mm<sup>2</sup> kabelarea.  
 20 A kräver minst 4 mm<sup>2</sup> kabelarea.  
 16 A kräver minst 2,5 mm<sup>2</sup> kabelarea.  
 0-10 A kräver minst 1,5 mm<sup>2</sup> kabelarea.

### **Benämningslista**

<b>Rörelser</b>	<b>Positioner</b>	<b>Typ av rörelse</b>
Ner/Upp	Nere/Uppe	Pneumatisk
Upp/Ner	Uppe/Nere	Hydraulisk
Till/Från	Till/Från	Servo
Från/Till	Från/Till	Motor
Lossa/Spänn	Lossad/Spänd	
Spänn/Lossa	Spänd/Lossad	
Fram/Back	Framme/Tillbaka	
Back/Fram	Tillbaka/Framme	
In/Ut	Inne/Ute	
Ut/In	Ute/Inne	
	Magasin tomt/fullt	

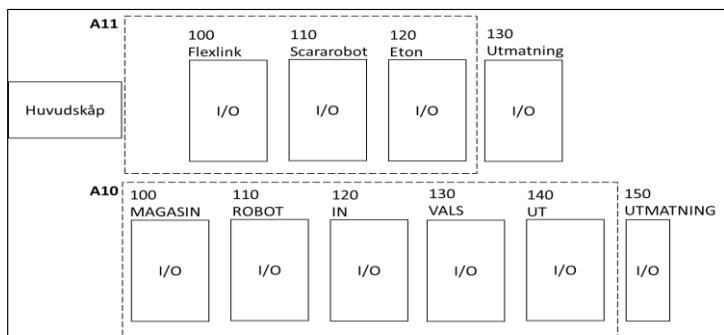
## I/O Förteckning

Funktion	Ändringslista		
P			OK
H	Dennis	William	DWi
S	Julia	Erika	JEr
LB			

## Nätverk

Nätverkstyp			
PROFIBUS DP			
PROFINET			
EtherNet/IP			
EtherCat			
DeviceNet			
CC-Link			
CANopen			
AS-Interface			

<b>Benämningsförklaring</b>	
På begäran kommer här nu en förklaring av de benämningar som används i detta dokument (med benämningar menas t.ex A10-100SG00).	
<b>Ett exempel:</b>	
A10-100-SG00 = Stansprocessen - modul 1(magasinet, se bild till höger) - givare 1	
Följnummer för komponenter så som SG/ME osv. är interna för modulen, dvs. ny modul och dessa börjar om på 00/1.	
<b>För vidare beskrivning beakta kapitel 2</b>	



Figur 2 Modulbeskrivning av A10: "Stansning av VR-glasögon", A11: "Leverans av linser"

	Anläggning [AXX]	Modul	Drivanordning (YN)	Typ av anordning (QQN)	Typ av givare (PPNN)
Benämning	AXX	-ZZZ-	YN	QQN	PPNN

Figur 3 Benämning av komponenter där XX och ZZZ väljs enligt ovan, Y enligt Tabell 1, QO enligt Tabell 2 och PP enligt Tabell 3. De celler som är gråmarkerade behöver nödvändigtvis inte vara med i den slutgiltiga benämningen.

Tabell 1

M1	Drivanordning i riktning 1
M2	Drivanordning i riktning 2
M3	Drivanordning i riktning 3

Tabell 1 Benämning av drivanordning där man väljer drivriktning t.ex. 1 till vertikal och 2 till horizontal riktning och 3 till rotation.

Tabell 2

BF	Flödesgivare
BP	Tryckgivare
SG	Fotocell, induktivgivare

Tabell 2 Benämning av givare

Tabell 3

AX	Kopplingslåda
DL	DALI modul
EC	Ethercat gateway
EG	Likriktare
EX	Armatur
FS	Säkringar
JC	PLC
JR	Robot
JS	Servodrive
JW	Switch
JX	I/O-link nod
JXI	I/O link ingångs hub
JXQ	I/O link ungångs nod
KF	Expansions relä
KX	KNX modul
MA	Pneumatisk cylinder
ME	Elektrisk motor
QB	Huvudbrytare
OD	Visionkamera
PN	Porfinet gateway
PR	Skrivare
PV	Skärmar
QC	Kontaktor
QI	Jordfelsbrytare
RE	Läsare, Scanner
SH	Tryckknapp, Säkerhetsmanöverdon
SP	Vakuumvakt
UE	Frekvensomriktare
VE	Ventilpaket
XS	230 V uttag

Tabell 3 Benämning av anordning



**CHALMERS**

---

# **BILAGA B –**

# **Ritningar**



Tel.

# SMARTA FABRIKER



Företag / kund

Projektbeskrivning

Ritningsnummer

Kommission

Tillverkare (företag)

Fält

EPLAN projekt

Projektnamn

Smarta fabriker

Fabrikat

Typ

Installationsplats

Göteborg

Projektansvarig

Dennis Zögling &amp; William Petersson

Delegenskap

Skapad den

2017-02-23

Redigerad den

2017-05-27

Antal sidor 119

			Datum	2017-05-08				=
			Redigerare	Deltagare				+
			Kontollerad					
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		

## Innehållsförteckning

Kolumn X: ett automatist genererat blad har efterredigerats manuellt

F06\_001

Blad	Bladbeskrivning	Sidoextrafält	Datum	Redigerare	X
/1	Titel- / försättsblad		2017-05-08	Deltagare	X
/2	Innehållsförteckning : /1 - =A10+120/33		2017-05-08	Deltagare	
/3	Innehållsförteckning : =A10+120/34 - /66		2017-05-08	Deltagare	
/4	Innehållsförteckning : /67 - /99		2017-05-08	Deltagare	
/5	Innehållsförteckning : /100 - /119		2017-05-08	Deltagare	
=A10+AS1/6	Layout skåp		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/7	AS1-Kraftmatning		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/8	AS1-Servo-Matning		2017-05-08	Deltagare	
=A10+AS1/9	AS1-Frekvens-Matning		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/10	AS1-IRC5		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/11	KNX/DALI		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/12	AS1-230/24 Matning		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/13	AS1-230-Uttag		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/14	AS1-24V Matning		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/15	PLUTO		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/16	PLUTO		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/17	PLUTO-Knappar/Lås		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/18	PLUTO-Knappar/Lås		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/19	Pluto - BT51- Skyddsstopp		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/20	Pluto - BT51- Nödstopp		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/21	Skärmar		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/22	ASi - A10-100		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/23	ASi - A10-110		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/24	Asi - A10-120		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/25	Asi - A10-130		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/26	Asi - A10-140		2017-05-08	Deltagare	
=A10+AS1/27	Asi - A11-100		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/28	Asi - A11-110		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/29	Asi - A11-120		2017-05-08	Deltagare	
=A10+100/30	A10-100-Magasin-JX1		2017-05-08	Deltagare	
=A10+110/31	A10-110-Robot-JX1		2017-05-05	Deltagare	
=A10+120/32	A10-120-Inmatning-JX1		2017-05-05	Deltagare	
=A10+120/33	A10-120-Inmatning-JX2		2017-05-05	Deltagare	

			Datum	2017-05-08		 <small>elektroautomatik</small>	Innehållsförteckning : /1 - =A10+120/33	=						
			Redigerare	Deltagare							+ +			
			Kontrollerad											Blad 2
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av					Blad 2 / 119			

## Innehållsförteckning

Kolumn X: ett automatist genererat blad har efterredigerats manuellt

F06\_001

Blad	Bladbeskrivning	Sidoextrafält	Datum	Redigerare	X
=A10+120/34	A10-120-Inmatning-JXQ1		2017-05-05	Deltagare	
=A10+120/35	A10-120-Inmatning-JXI1		2017-05-05	Deltagare	
=A10+120/36	A10-120-Ställdon		2017-05-08	Deltagare	
=A10+130/37	A10-130- IMX8		2017-05-05	Deltagare	
=A10+140/38	A10-140-Utmatning-JX1		2017-05-05	Deltagare	
=A10+140/39	A10-140-Utmatning-JX2		2017-05-05	Deltagare	
=A10+140/40	A10-140-Utmatning-JXQ1		2017-05-05	Deltagare	
=A10+140/41	A10-140-Utmatning-JXI1		2017-05-05	Deltagare	
=A10+140/42	A10-140-Ställdon		2017-05-05	Deltagare	
=A11+100/43	A11-100-Aventics		2017-05-05	Deltagare	
=A11+100/44	A11-100-Flexlink-JXI1		2017-05-05	Deltagare	
=A11+100/45	A11-100-Flexlink-JX2		2017-05-05	Deltagare	
=A11+100/46	A11-100-Flexlink-JX1		2017-05-05	Deltagare	
=A11+120/47	A11-100-Eton-JX1		2017-05-05	Deltagare	
=A11+120/48	A11-100-Eton-JXI1		2017-05-05	Deltagare	
=A11+120/49	A11-100-Eton-JXQ1		2017-05-05	Deltagare	
=A11+120/50	A11-120-Eton-skåp		2017-05-05	Deltagare	
=A11+110/51	A11-110-Robot-JX1		2017-05-05	Deltagare	
=A11+110/52	A11-110-Robot-JXQ1		2017-05-05	Deltagare	
=A11+110/53	A11-110-Robot-JXI1		2017-05-05	Deltagare	
=A11+110/54	A11-110-Ställdon		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/55	Profinet		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/56	Profinet		2017-05-05	Deltagare	
=A10+AS1/57	Ethernet + EtherCAT		2017-05-08	Deltagare	
/58	Kabelöversikt : +AS1-A1X-F9SH1WC1 - +100-JX1WP1		2017-05-08	Deltagare	X
/59	Kabelöversikt : +100-JX1WP01 - +110-WD16		2017-05-08	Deltagare	X
/60	Kabelöversikt : +120-AX1WC1 - +120-EXT1WC8		2017-05-08	Deltagare	X
/61	Kabelöversikt : +120-EXT1WC8 - +130-WD31		2017-05-08	Deltagare	X
/62	Kabelöversikt : +130-WD32 - +140-WD20		2017-05-08	Deltagare	X
/63	Plintradsöversikt : +AS1-XT1.1 - +140-AX1-XT4.1		2017-05-08	Deltagare	X
/64	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.1		2017-05-08	Deltagare	X
/65	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.2		2017-05-08	Deltagare	X
/66	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.3		2017-05-08	Deltagare	X

			Datum	2017-05-08		 <b>SMARTA FABRIKER</b> <small>elektroautomatik</small>	Innehållsförteckning : =A10+120/34 - /66	=					
			Redigerare	Deltagare							+ +		
			Kontrollerad									Blad	3
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av			Blad	3 / 119			

## Innehållsförteckning

Kolumn X: ett automatist genererat blad har efterredigerats manuellt

F06\_001

Blad	Bladbeskrivning	Sidoextrafält	Datum	Redigerare	X
/67	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.4		2017-05-08	Deltagare	X
/68	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.5		2017-05-08	Deltagare	X
/69	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.6		2017-05-08	Deltagare	X
/70	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.7		2017-05-08	Deltagare	X
/71	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.8		2017-05-08	Deltagare	X
/72	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.9		2017-05-08	Deltagare	X
/73	Plintförbindningstabell +AS1-XT1.10		2017-05-08	Deltagare	X
/74	Plintförbindningstabell +AS1-XT2.1		2017-05-08	Deltagare	X
/75	Plintförbindningstabell +110-AX1-XT5		2017-05-08	Deltagare	X
/76	Plintförbindningstabell +110-AX1-XT5.1		2017-05-08	Deltagare	X
/77	Plintförbindningstabell +120-AX1-XT3		2017-05-08	Deltagare	X
/78	Plintförbindningstabell +120-AX1-XT3.1		2017-05-08	Deltagare	X
/79	Plintförbindningstabell +140-AX1-XT4		2017-05-08	Deltagare	X
/80	Plintförbindningstabell +140-AX1-XT4.1		2017-05-08	Deltagare	X
/81	Apparatlista : IFM.E74012 - IFM.EVC159		2017-05-08	Deltagare	X
/82	Apparatlista : IFM.EVC159 - ABB.2CDS271001R0064		2017-05-08	Deltagare	X
/83	Apparatlista : ABB.2CDS251001R0164 - IFM.AL1100		2017-05-08	Deltagare	X
/84	Apparatlista : IFM.AC5005 - IFM.OJ5190		2017-05-08	Deltagare	X
/85	Apparatlista : IFM.AL1100 - SKF.CMSS MT-1		2017-05-08	Deltagare	X
/86	Kabelförbindningstabell +AS1-A1X-F9SH1WC1 +AS1-A1X-F9SH2WC1 +AS1-JR1WC1		2017-05-08	Deltagare	X
/87	Kabelförbindningstabell +AS1-JR1WP1 +AS1-JR2WC1 +AS1-JR2WP1		2017-05-08	Deltagare	X
/88	Kabelförbindningstabell +AS1-WP1 +AS2-SH1WC1 +AS2-SH2WC1		2017-05-08	Deltagare	X
/89	Kabelförbindningstabell +AS2-SH3WC1		2017-05-08	Deltagare	X
/90	Kabelförbindningstabell +AS2-SH4WC1 +100-JX1WP1 +100-JX1WP01 +100-JX2WP01		2017-05-08	Deltagare	X
/91	Kabelförbindningstabell +100-JXI1WC1		2017-05-08	Deltagare	X
/92	Kabelförbindningstabell +100-M1ME1WP1		2017-05-08	Deltagare	X
/93	Kabelförbindningstabell +100-M2A1SG03WC1 +100-M2A2SG04WC1 +100-M2A3SG05WC1 +100-M2A4SG06WC1 +100-OD1WP1		2017-05-08	Deltagare	X
/94	Kabelförbindningstabell +100-OD1WP1 +100-SG00WC1 +100-SG00WC01 +100-SG01WC1		2017-05-08	Deltagare	X
/95	Kabelförbindningstabell +100-SG01WC01 +100-SG02WC01 +110-AX1WC1 +110-AX1WC02		2017-05-08	Deltagare	X
/96	Kabelförbindningstabell +110-AX1WC02 +110-AX1WC03 +110-AX1WC04 +110-AX1WC05		2017-05-08	Deltagare	X
/97	Kabelförbindningstabell +110-AX1WC05 +110-AX1WC06 +110-AX1WC07 +110-AX1WP1		2017-05-08	Deltagare	X
/98	Kabelförbindningstabell +110-AX1WP2 +110-BF1WC1		2017-05-08	Deltagare	X
/99	Kabelförbindningstabell +110-BP1WC1 +110-JX1WP1 +110-JX1WP01 +110-JXI1WC01		2017-05-08	Deltagare	X

			Datum	2017-05-08		 <small>elektroautomatik</small>	Innehållsförteckning : /67 - /99	=					
			Redigerare	Deltagare							+ =		
			Kontrollerad									Blad 4	
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av			Blad 4 / 119				

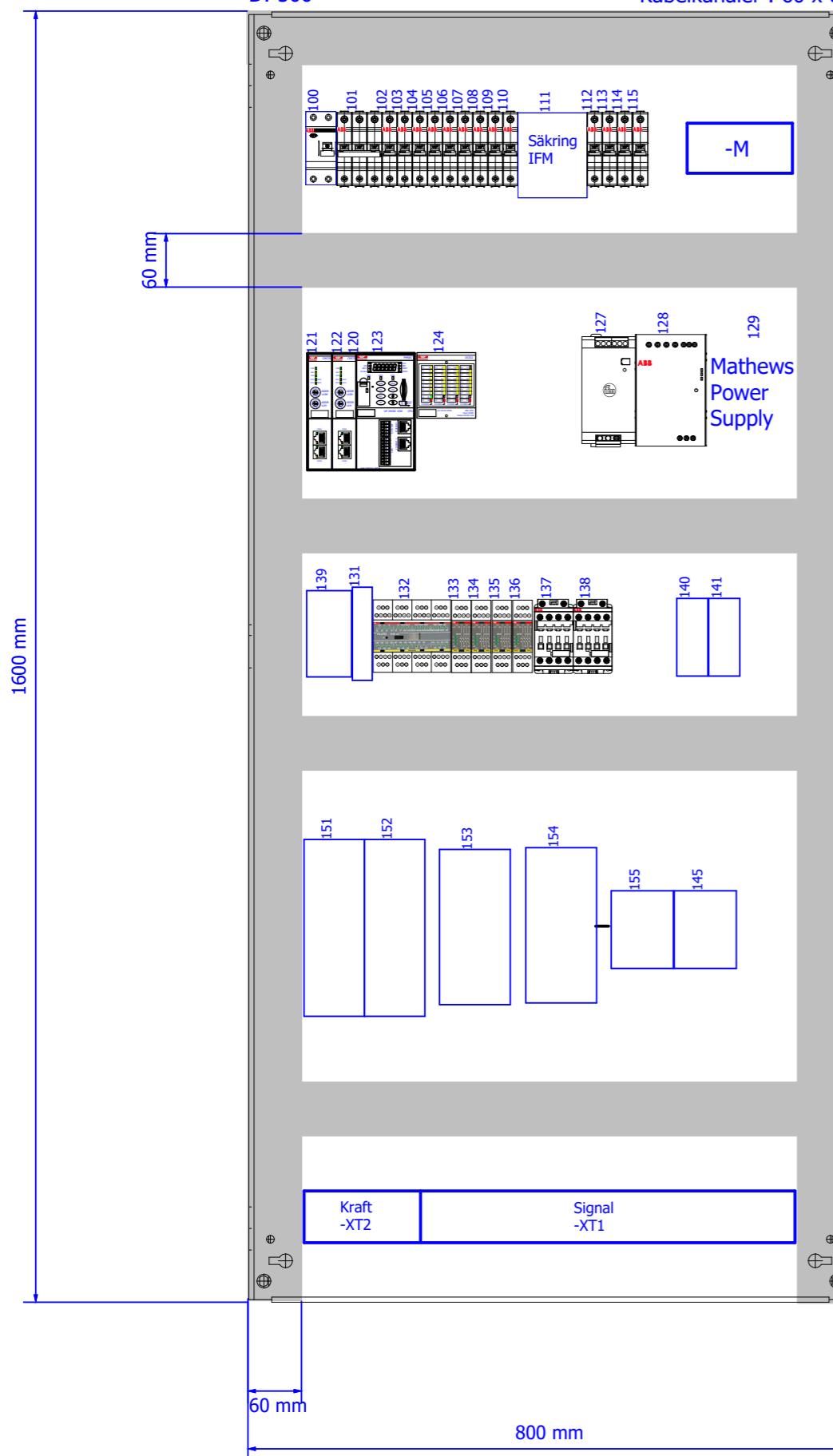
## Innehållsförteckning

Kolumn X: ett automatist genererat blad har efterredigerats manuellt

F06\_001

Mått Skåp:  
B:800  
H:1600 + 200 socket  
D: 500

Kabelkanaler : 60 x 60

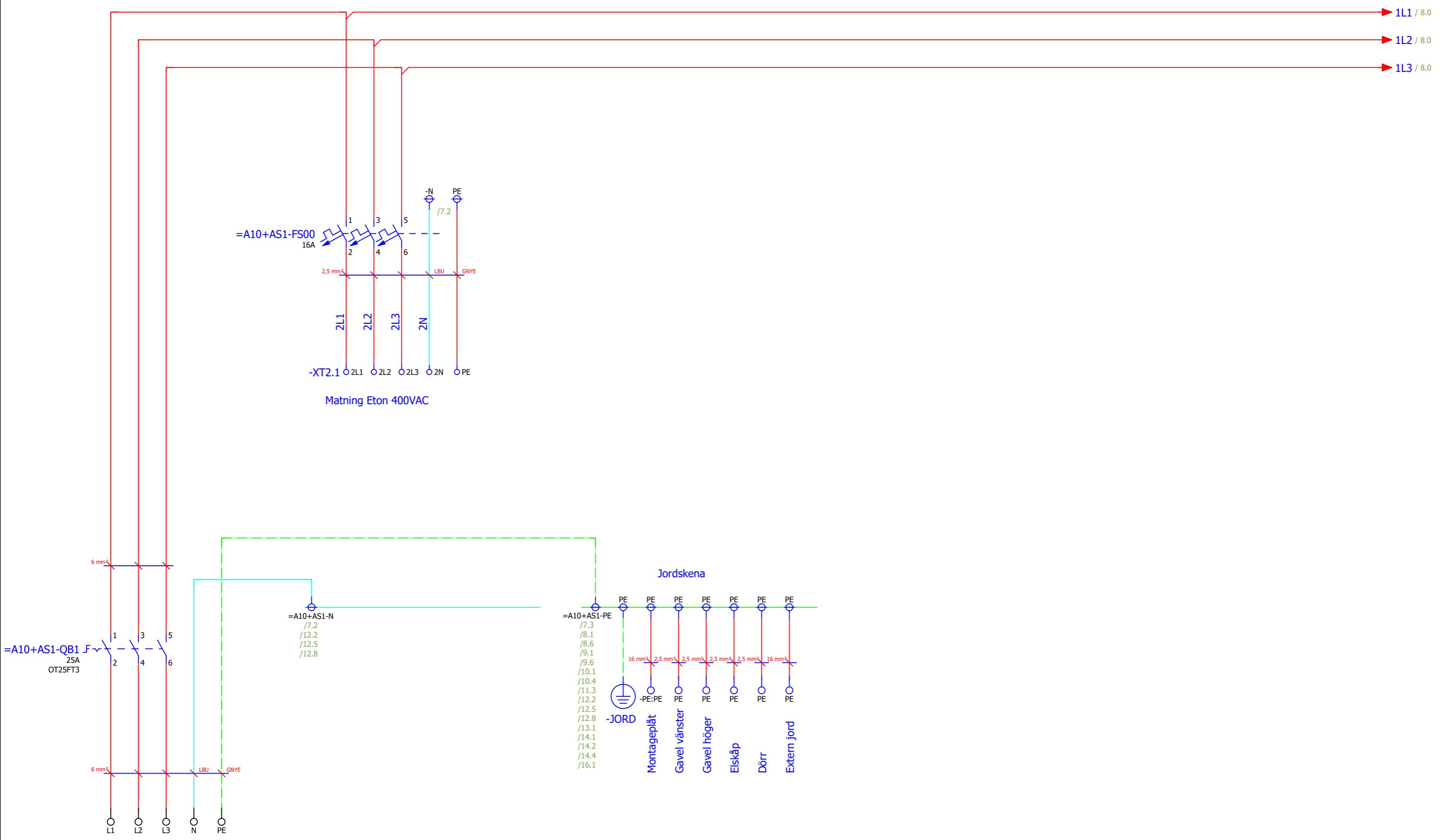


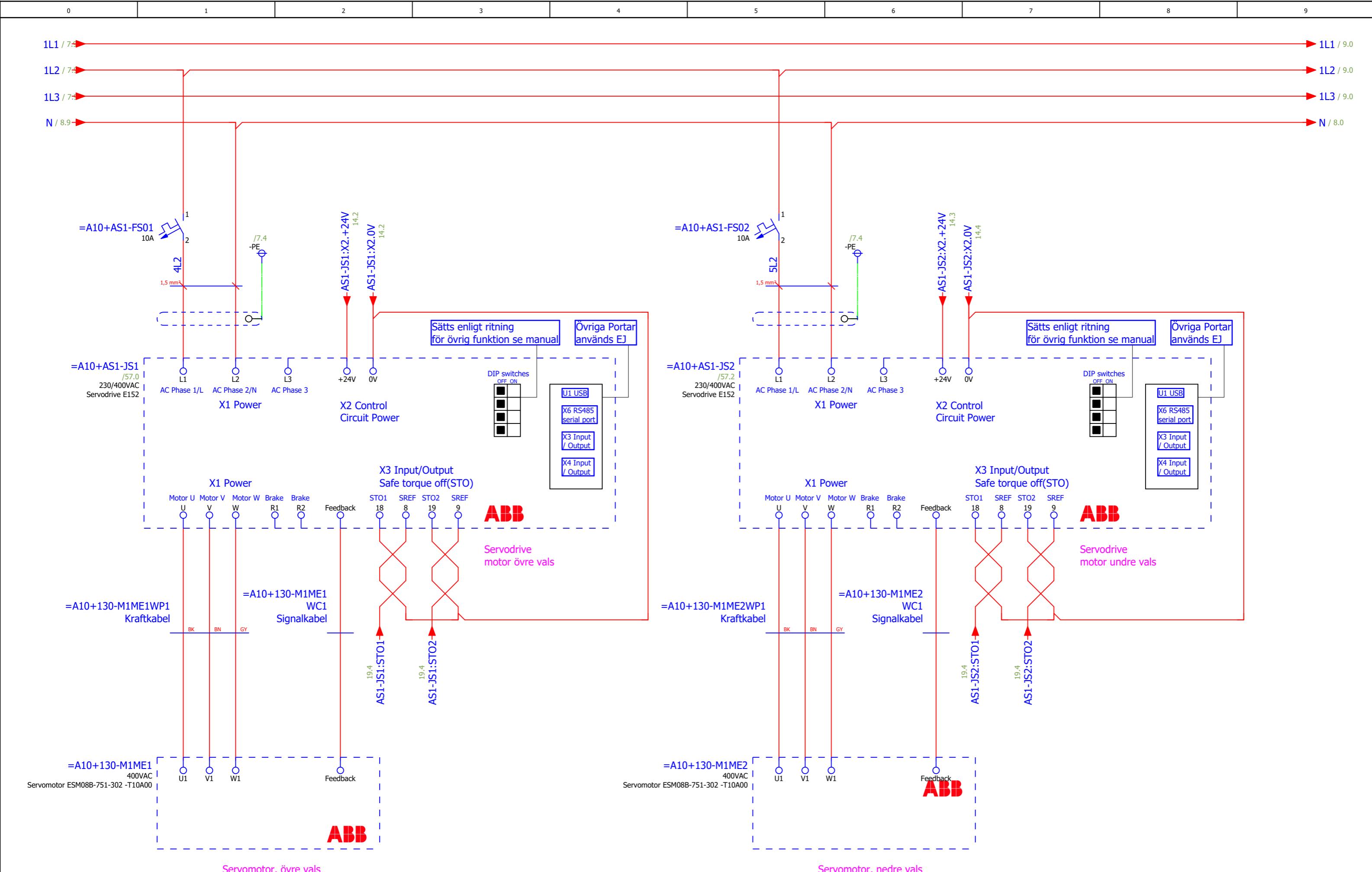
## Positionlista layout

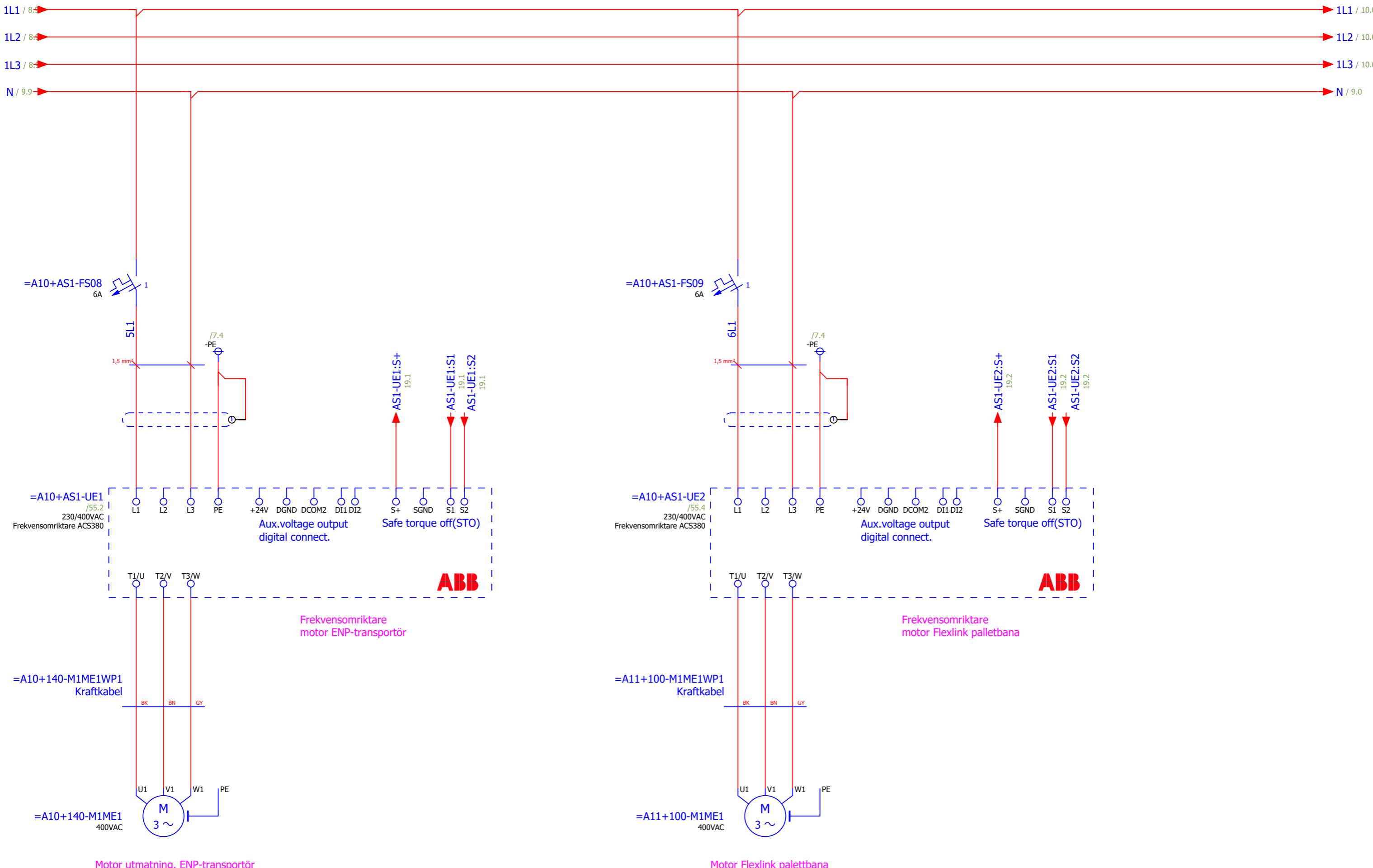
F18\_004

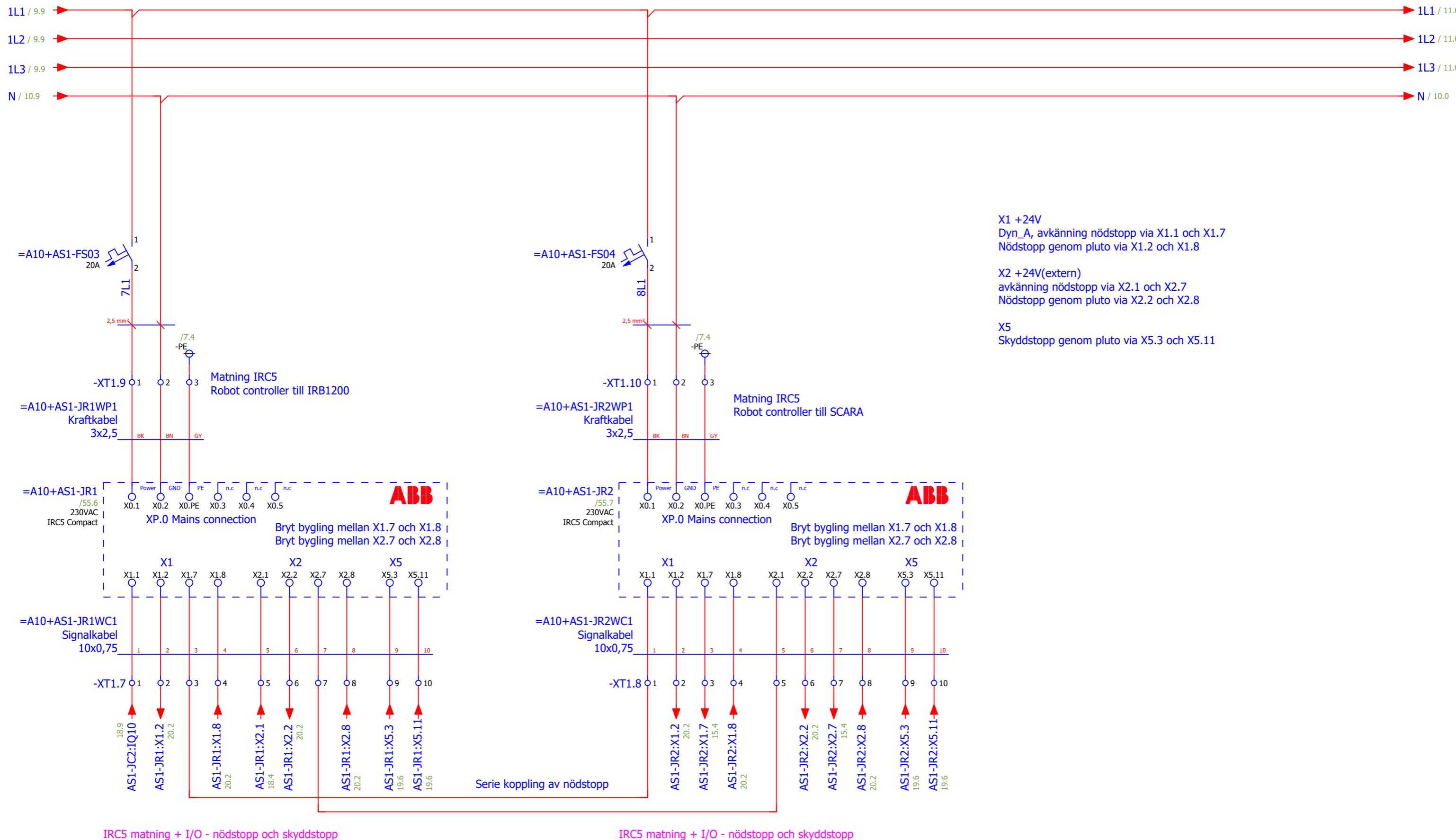
Positionsnummer	Postbeteckning	Typnummer
100	QI1	F202 A-25/0,03
101	FS00	S203M-C16
102	FS01	S201M-C10
103	FS02	S201M-C10
104	FS03	S201M-B20
105	FS04	S201M-B20
106	FS05	S201M-C6
107	FS06	S201-C16
108	FS07	S201M-C10
109	FS08	S201M-C6
110	FS09	S201M-C6
111	FS10	Fuse/IO-Link/24VDC/2x6A
112	FS11	S201M-C10
113	FS12	S201M-C10
114	FS14	S201M-C10
115	FS13	S201M-C6
120	JC1JA1	TB523-2ETH
121	JC1PN1	CM579-PNIO
122	JC1EC1	CM579-PNIO
123	JC1	PM583-ETH
124	JC1JX1	DCS32
127	EG1	PSU-1AC/24VDC-10A
128	EG2	CP-C.1 24/20.0
131	JC2PN1	GATE-PN
132	JC2	Pluto_B46 v2
133	JC2KF1	BT51
134	JC2KF2	BT51
135	JC2KF3	BT51
136	JC2KF4	BT51
137	F9QC2	AF16Z-30-01-21
138	F9QC1	AF16Z-30-01-21
139	JW1	NE810
140	KX2	IPS/S3.1.1
141	KX3	USB/S1.1
145	D1L1	2CDG110103R0011
151	JS1	E152A06EIOA000
152	JS2	E152A06EIOA000
153	UE1	ACS380-04xC-02A4-1
154	UE2	ACS380-04xC-02A4-1
155	KX1	2CDG110144R0011

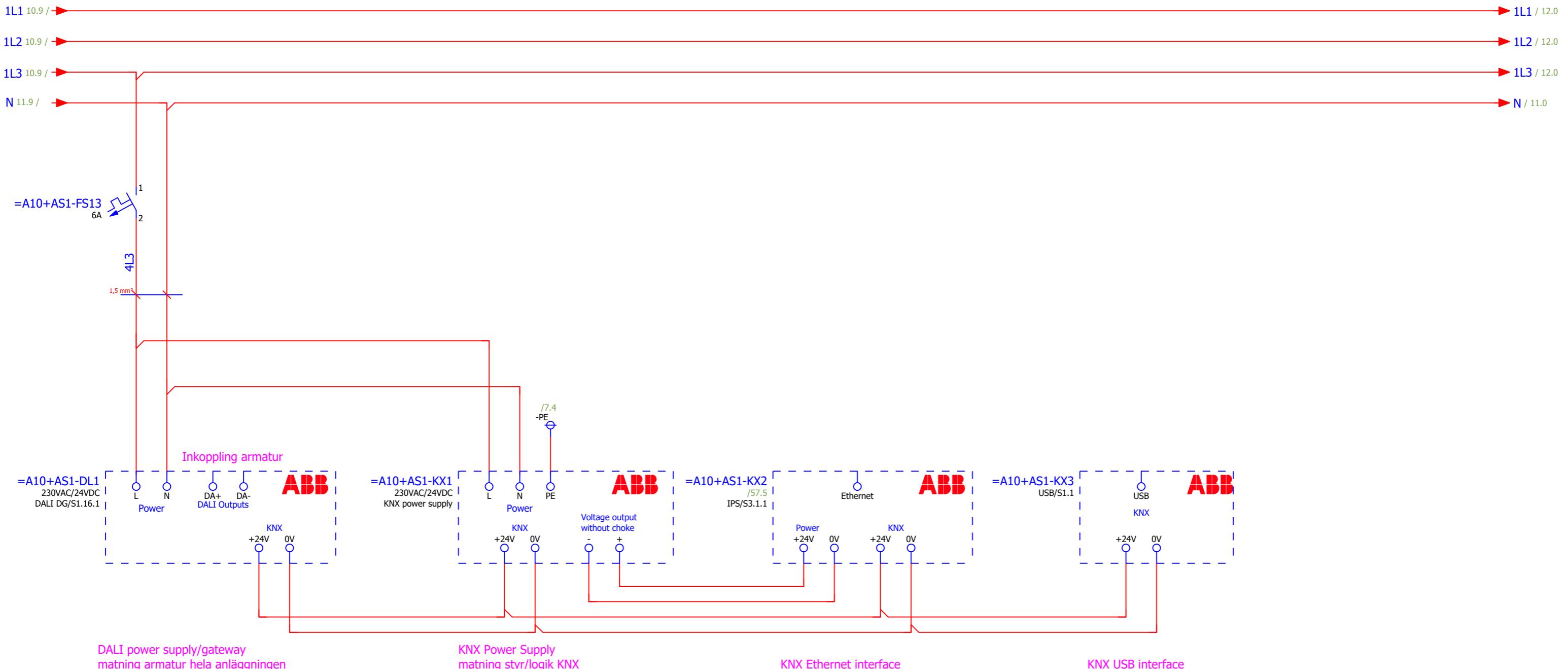
		Datum	2017-05-27	
		Redigerare	Deltagare	
		Kontrollerad		



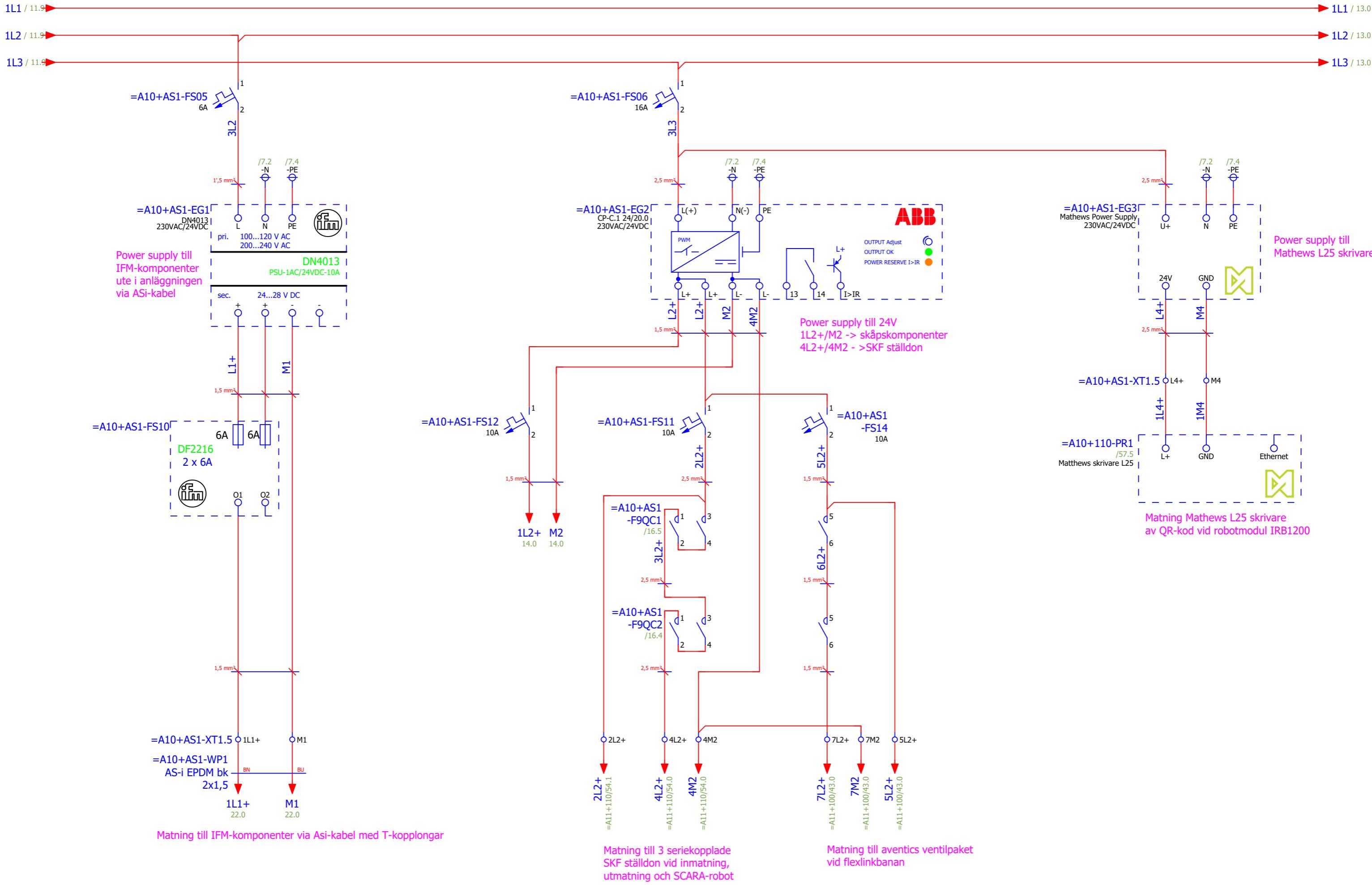


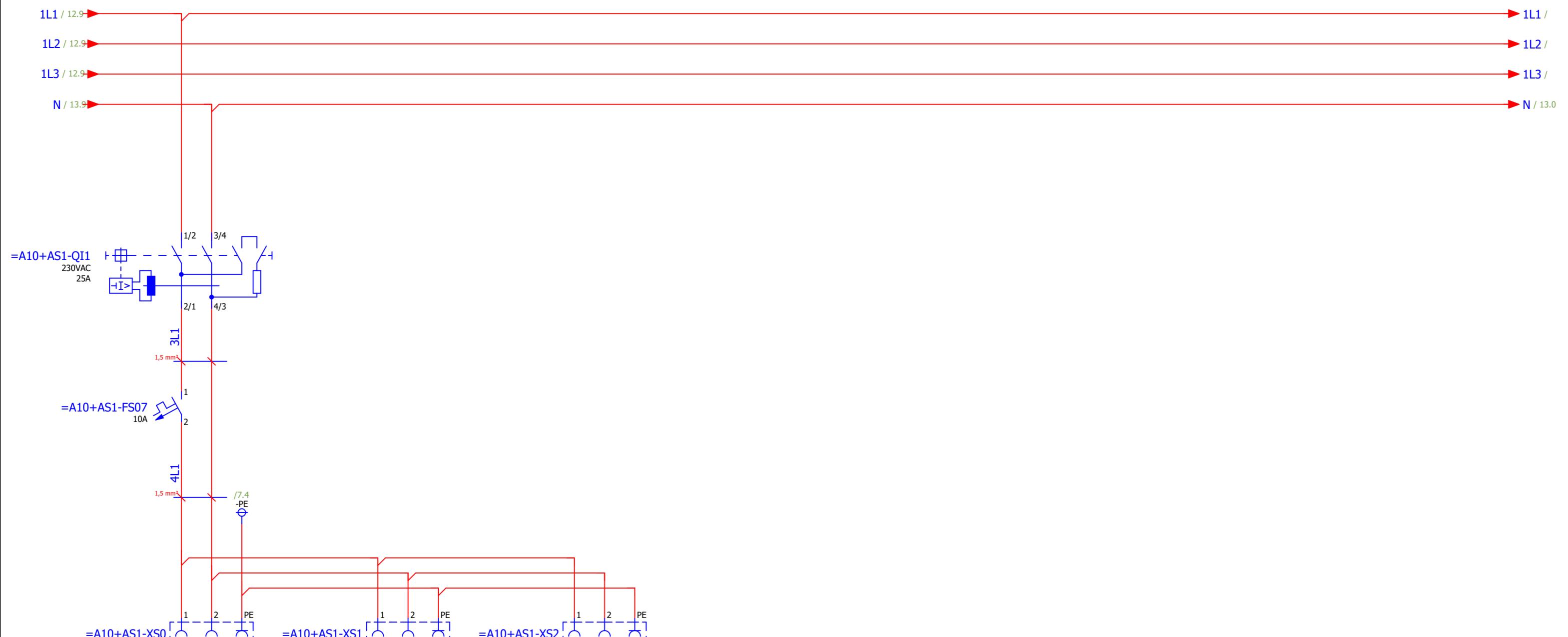






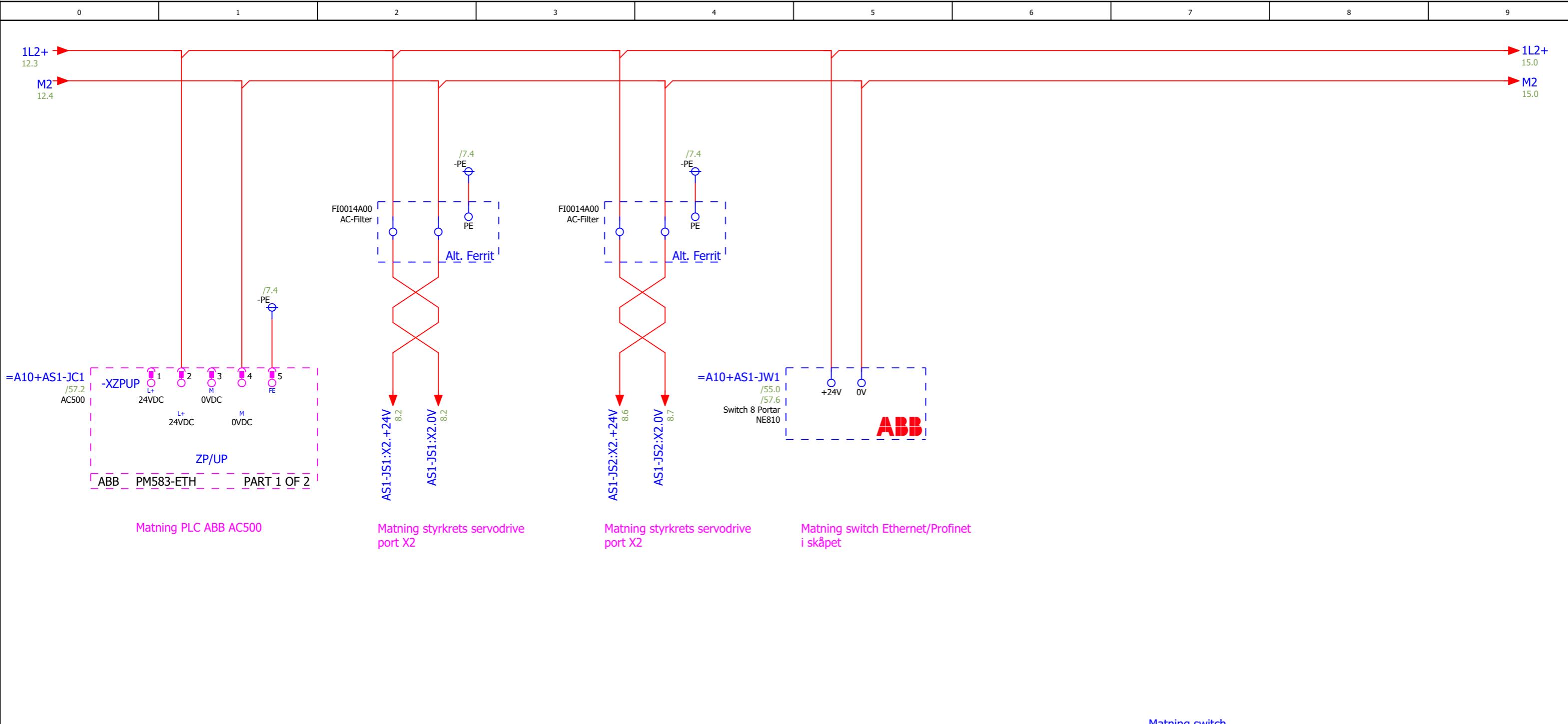
			Datum	2017-05-05	
			Redigerare	Deltagare	
			Kontrollerad		

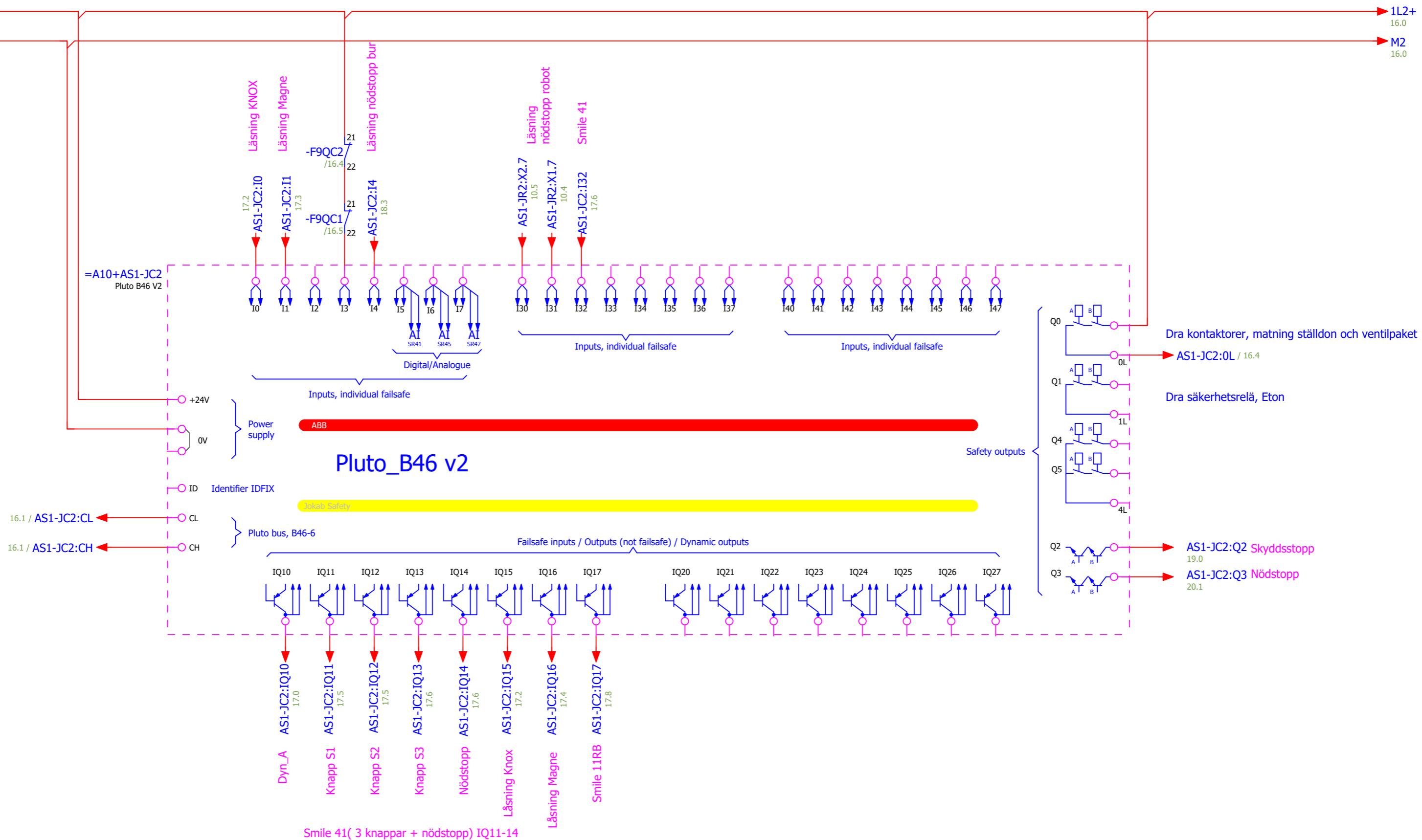


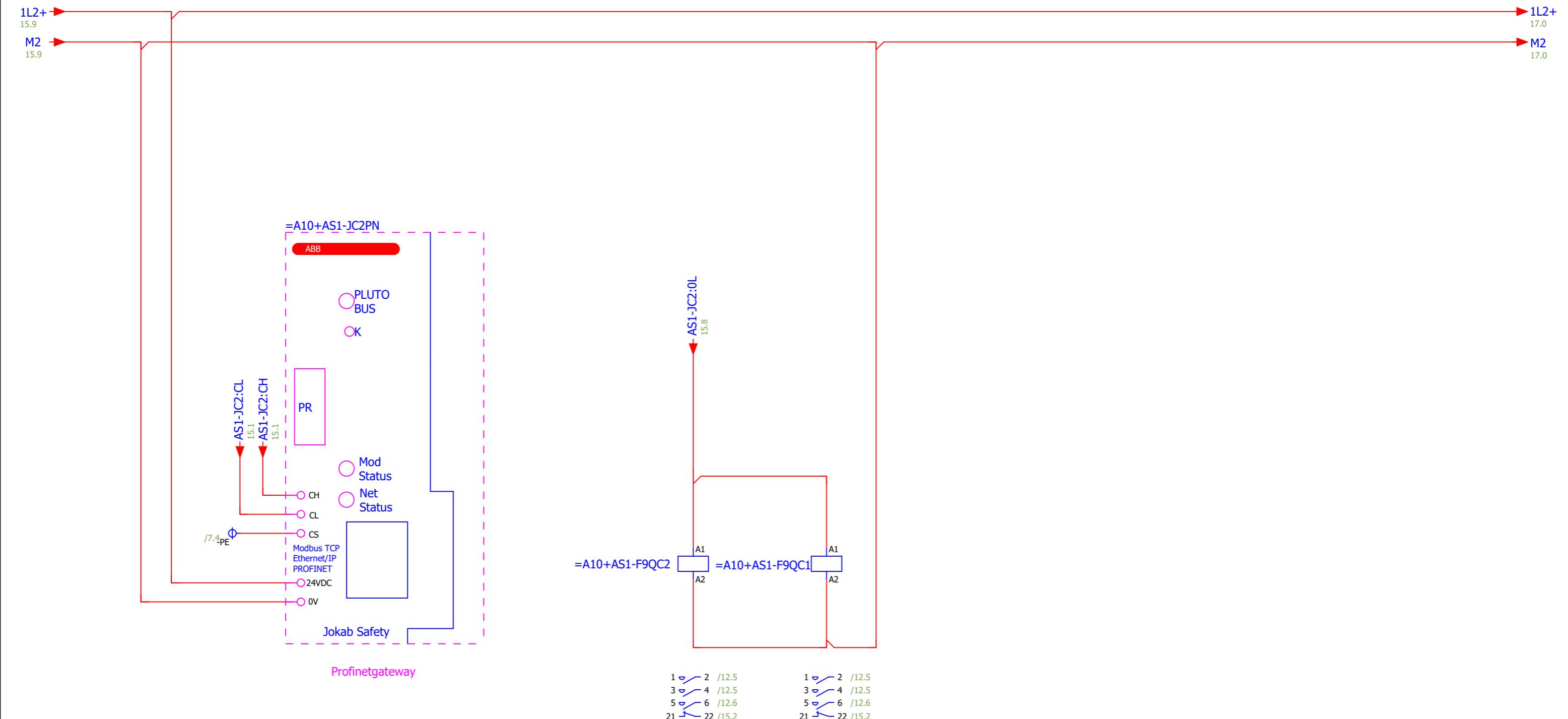


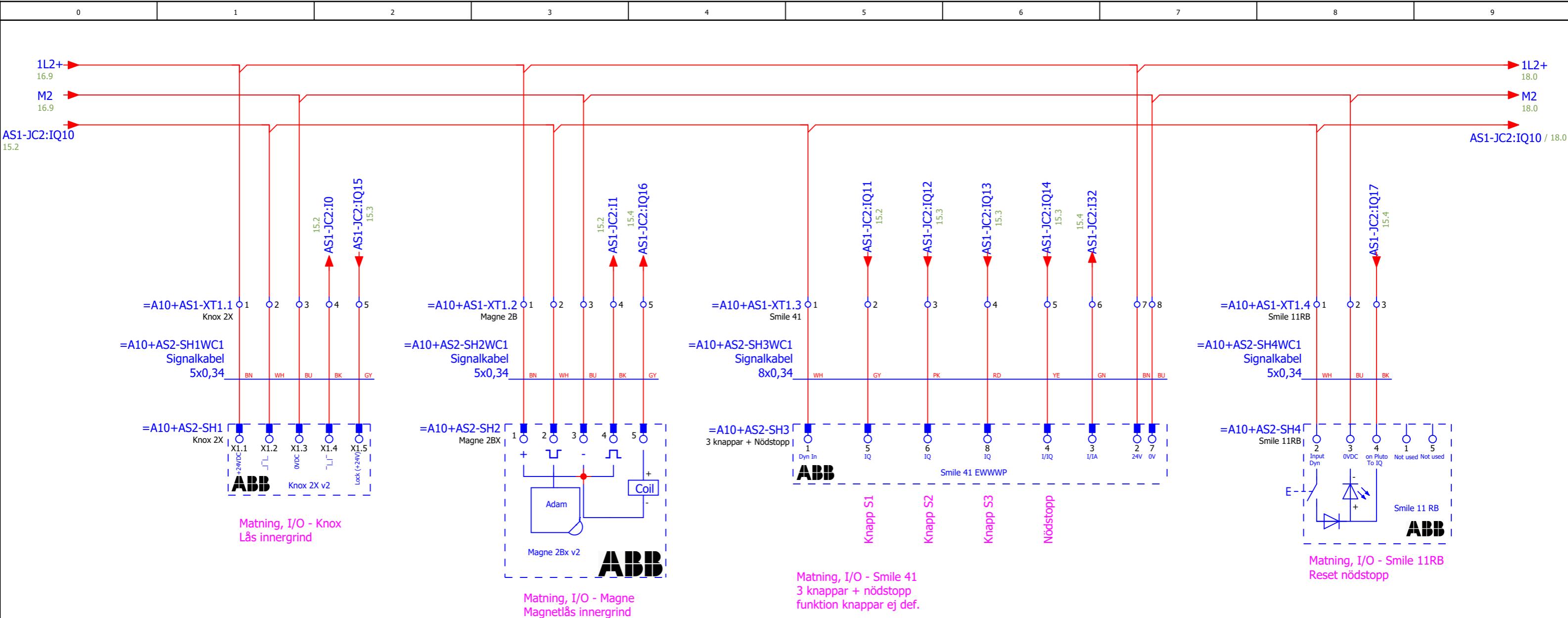
230VAC uttag på skåpsgavel  
till skärm/IPC osv.

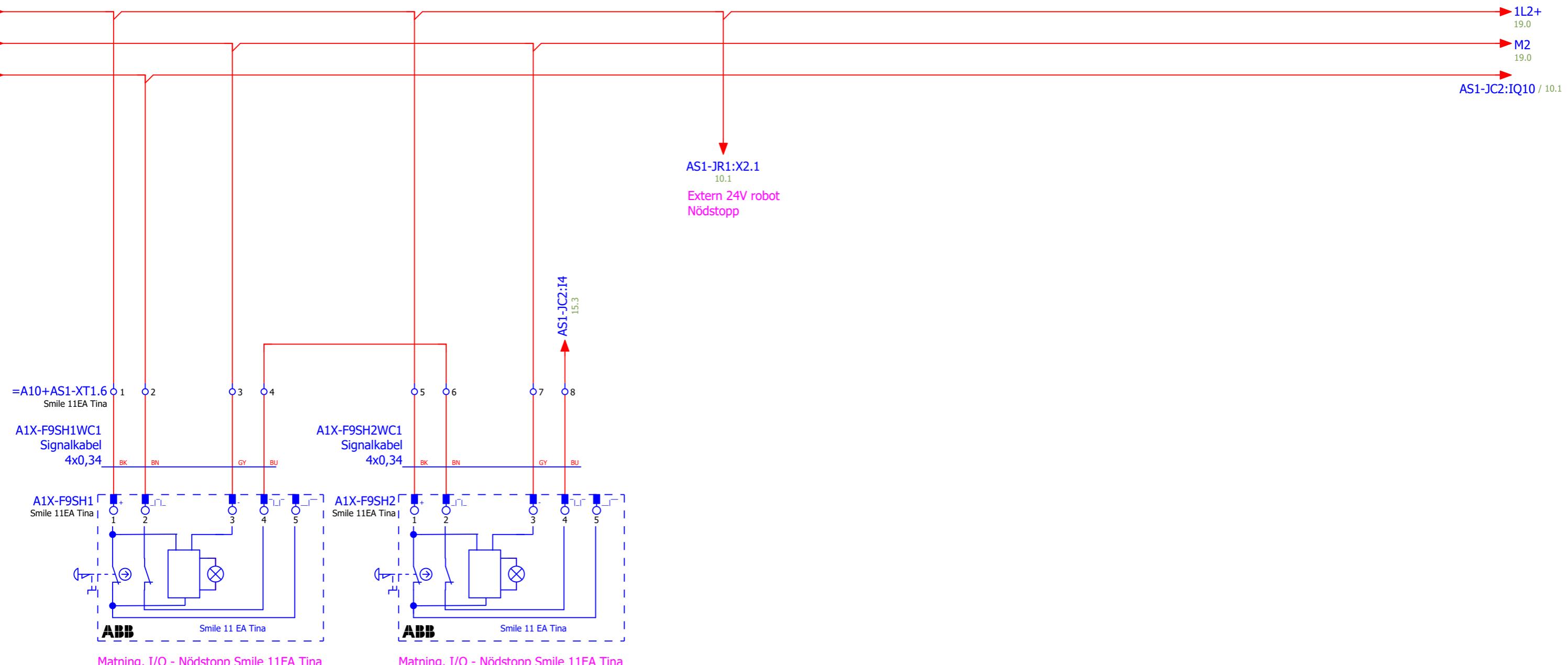
	Datum	Datum	2017-05-05	
	Redigerare	Deltagare		
	Kontrollerad			



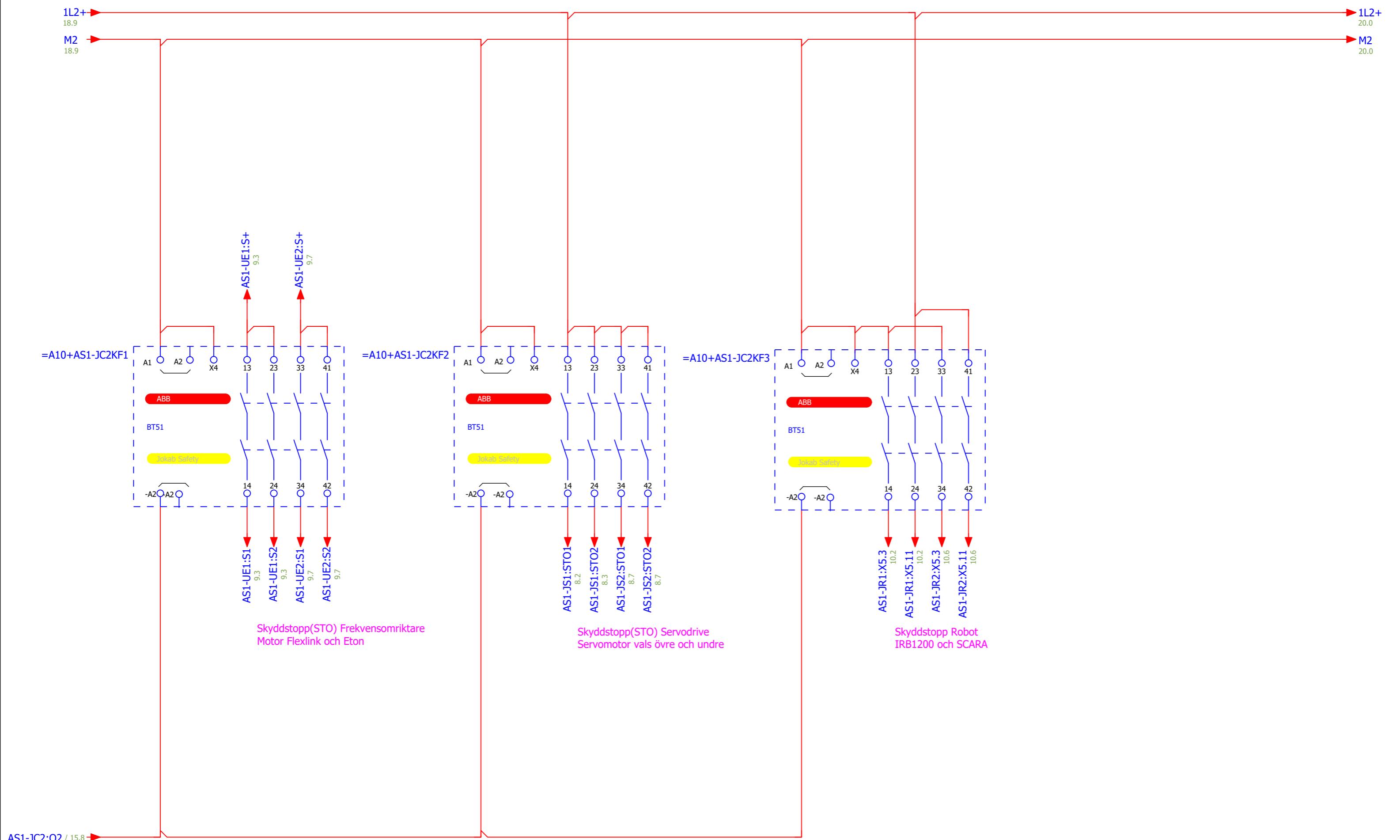




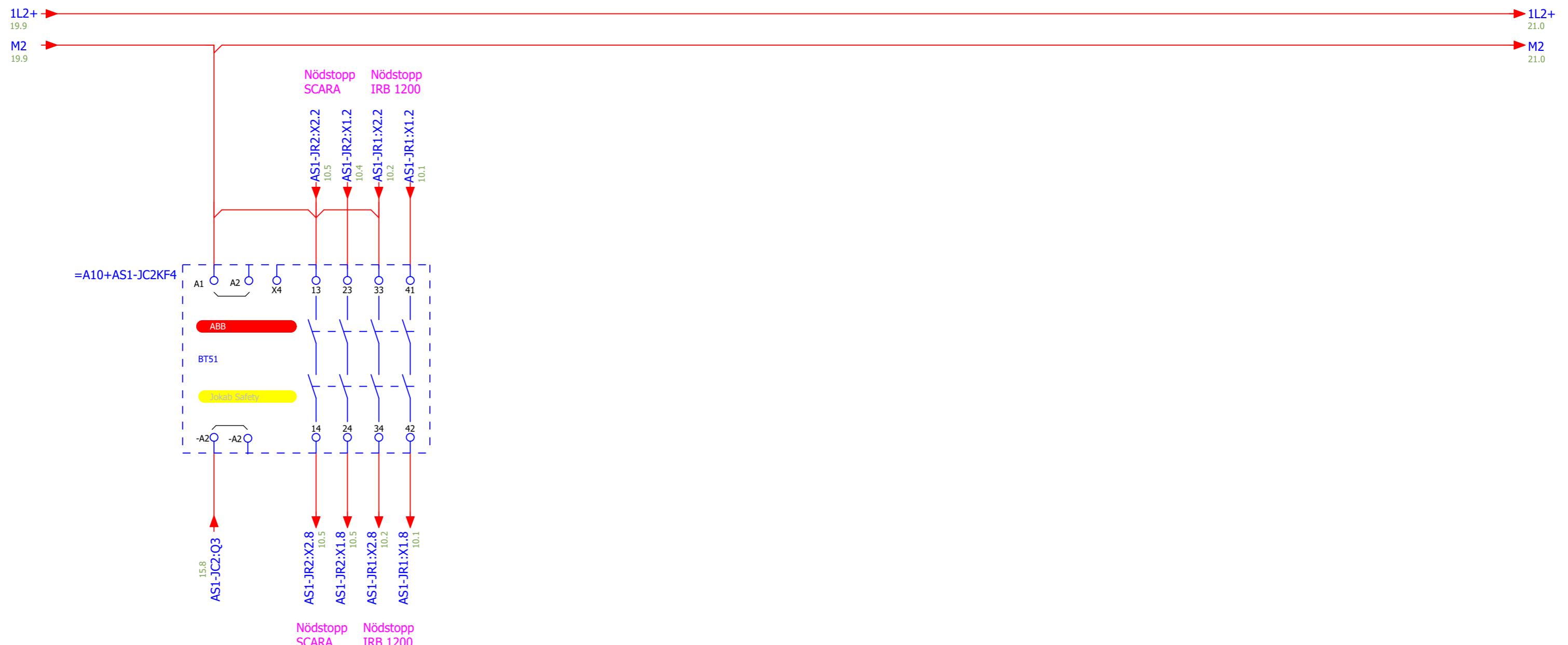




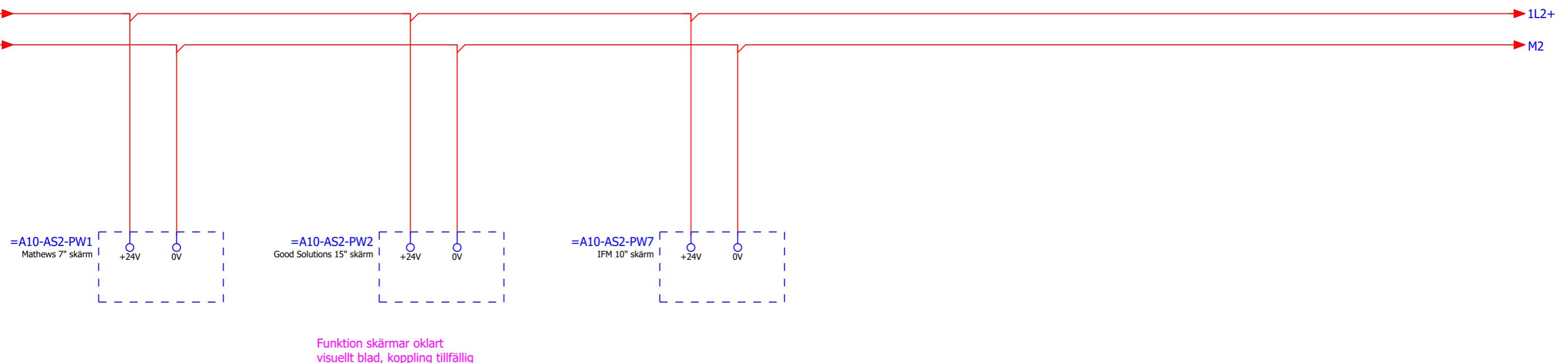
			Datum	2017-05-05			= A10	
			Redigerare	Deltagare			= AS1	
			Kontrollerad				Blad	18
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		Blad 18 / 119



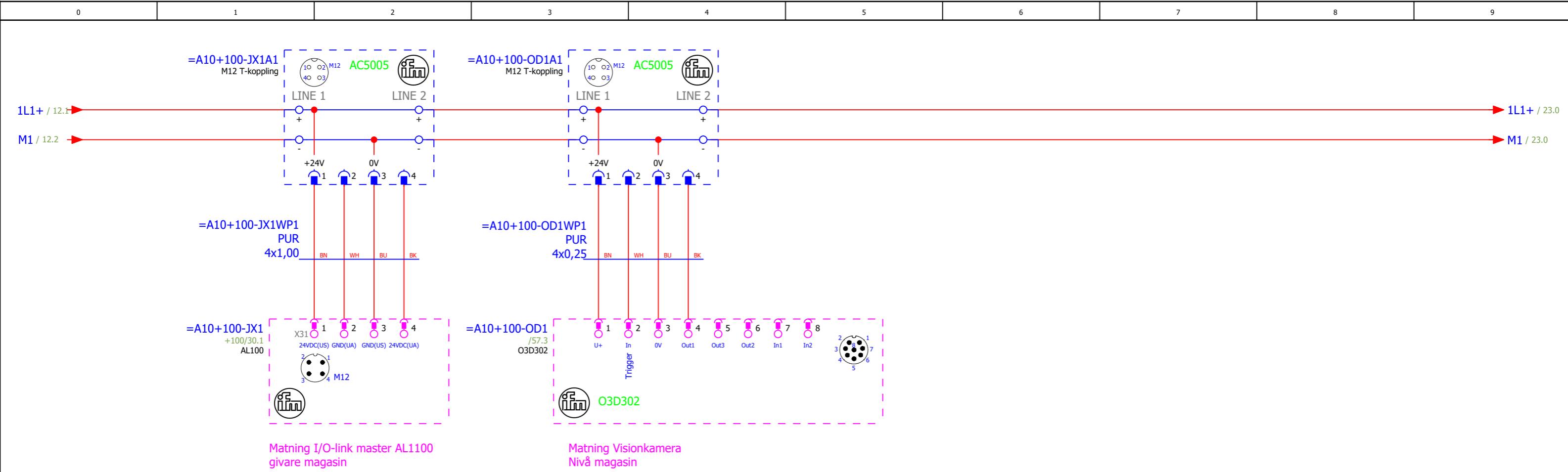
			Datum	2017-05-09		Pluto - BT51- Skyddsstopp	= A10
			Redigerare	Deltagare			+ AS1
			Kontrollerad				
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av	

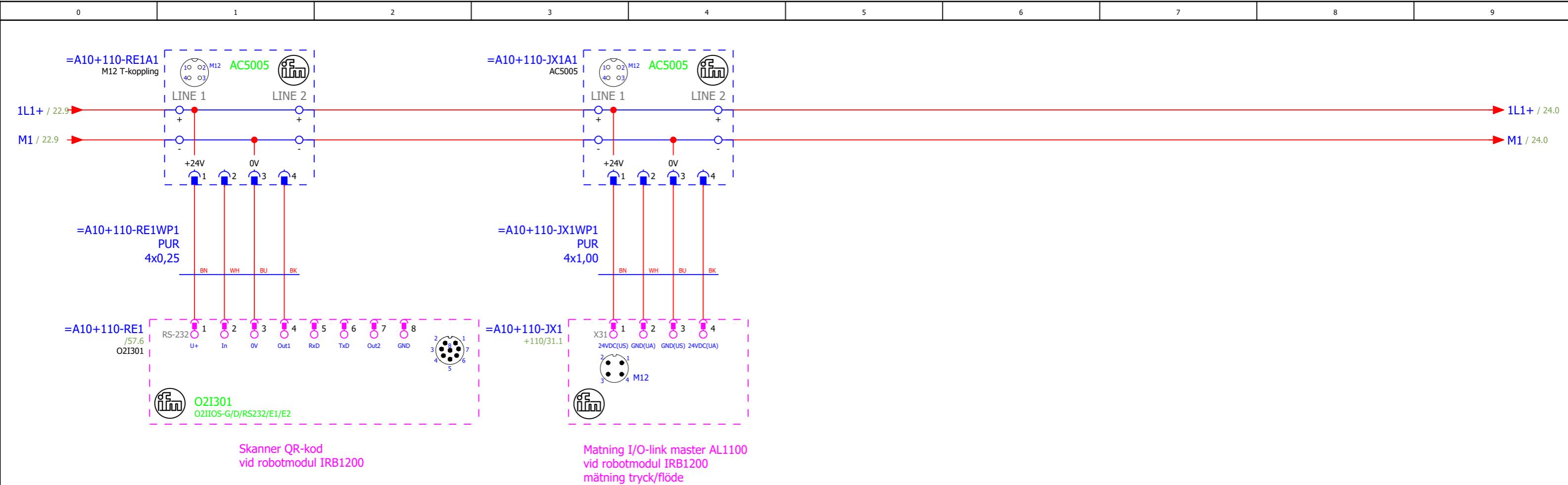


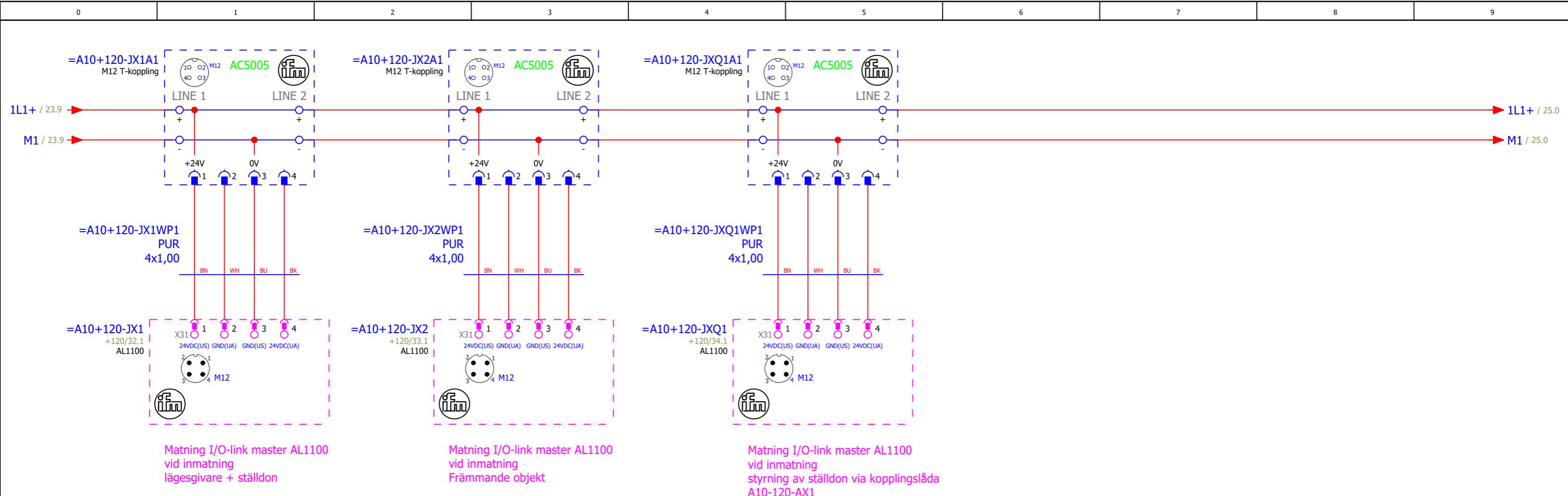
			Datum	2017-05-09	
			Redigerare	Deltagare	
			Kontrollerad		

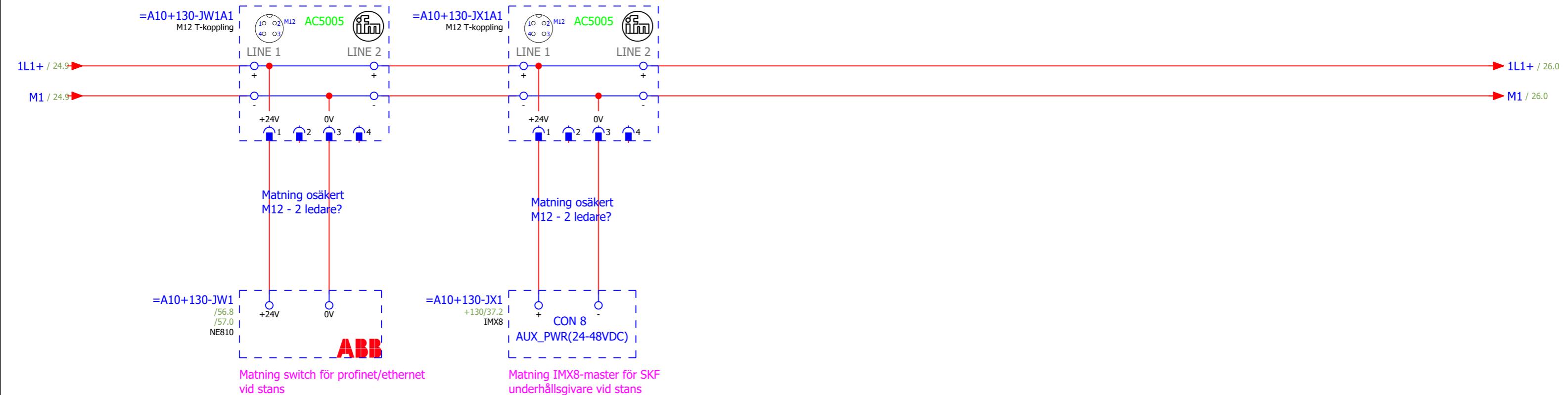


		Datum	2017-05-05			SMARTA FABRIKER	Skärmar	= A10
		Redigerare	Deltagare					+ AS1
		Kontrollerad						Blad 21
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		Blad 21 / 119

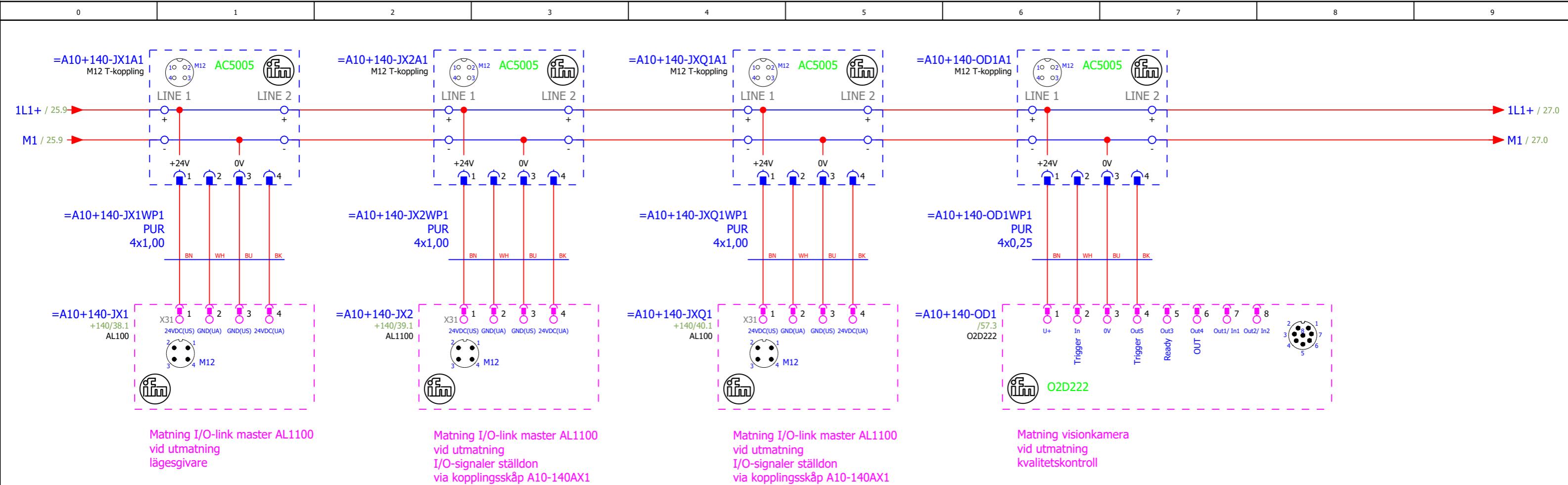


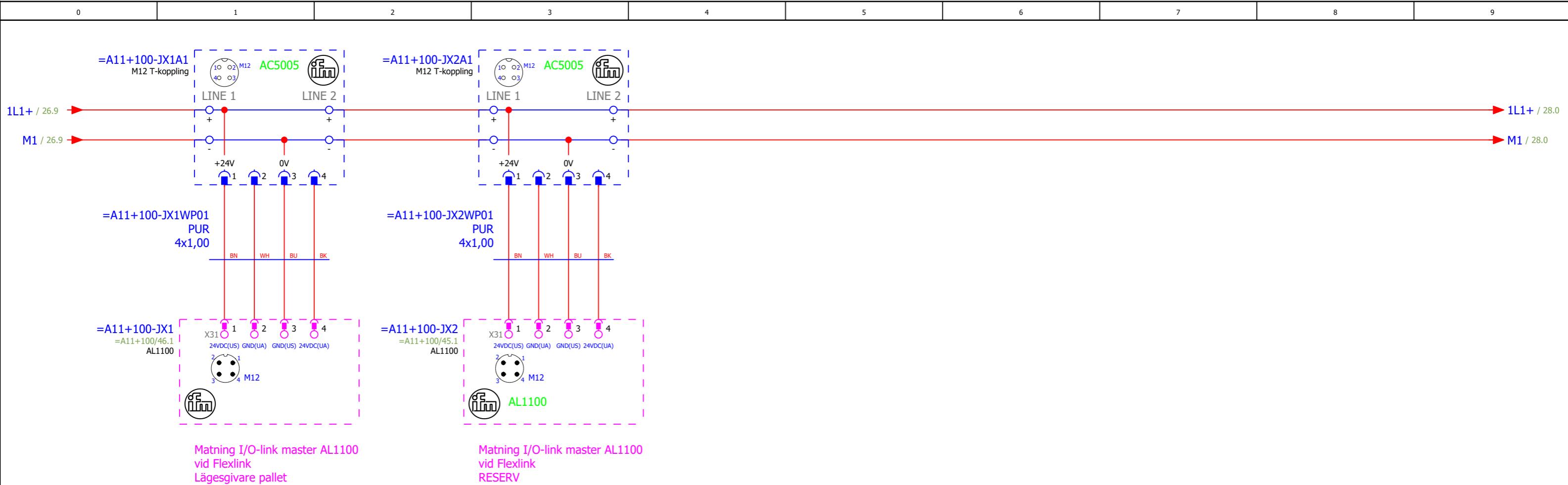




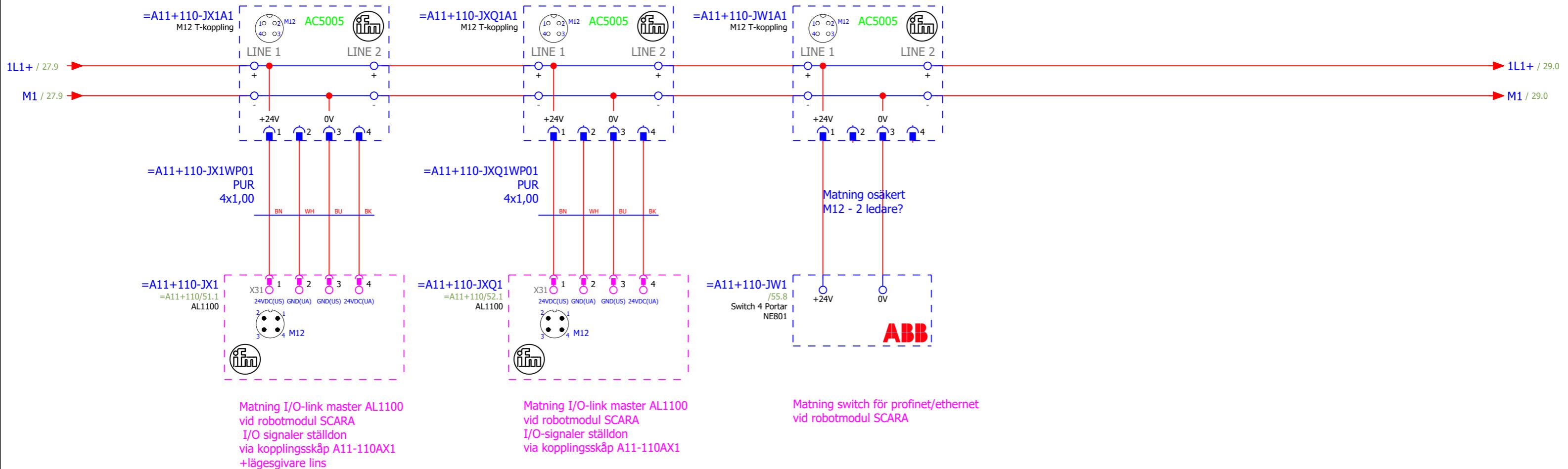


		Datum	2017-05-05				SMARTA FABRIKER	Asi - A10-130	= A10
		Redigerare	Deltagare						+ AS1
		Kontrollerad							Blad 25
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av			Blad 25 / 119

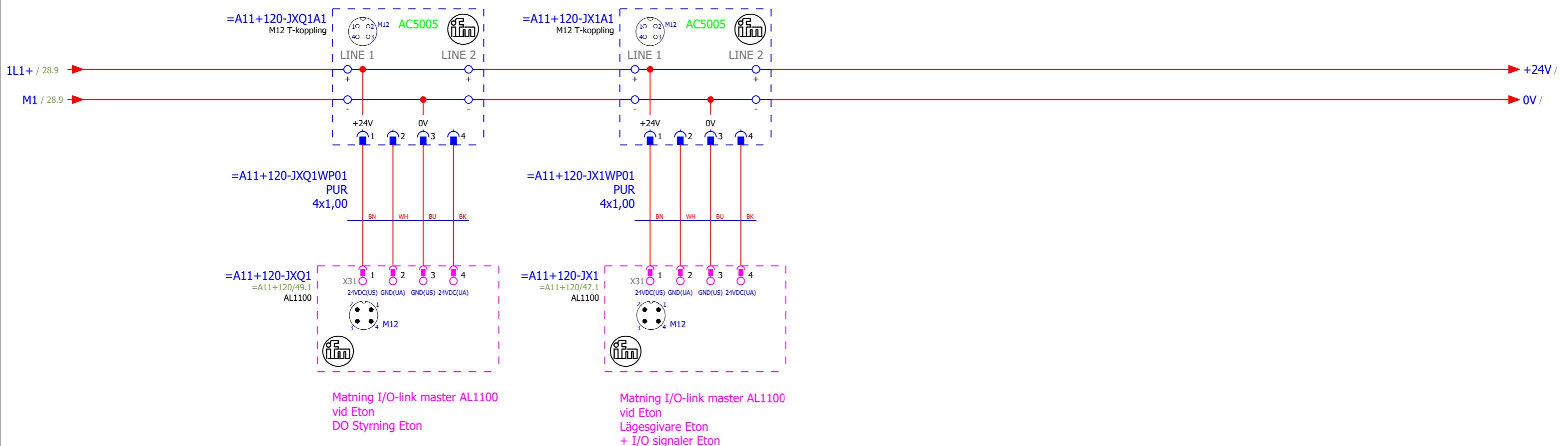




Datum 2017-05-09 Redigerare Deltagare Kontrollerad Ändring Datum Namn Ursprung Ersättning för Ersatt av = A10 + AS1 Blad 27 / 119

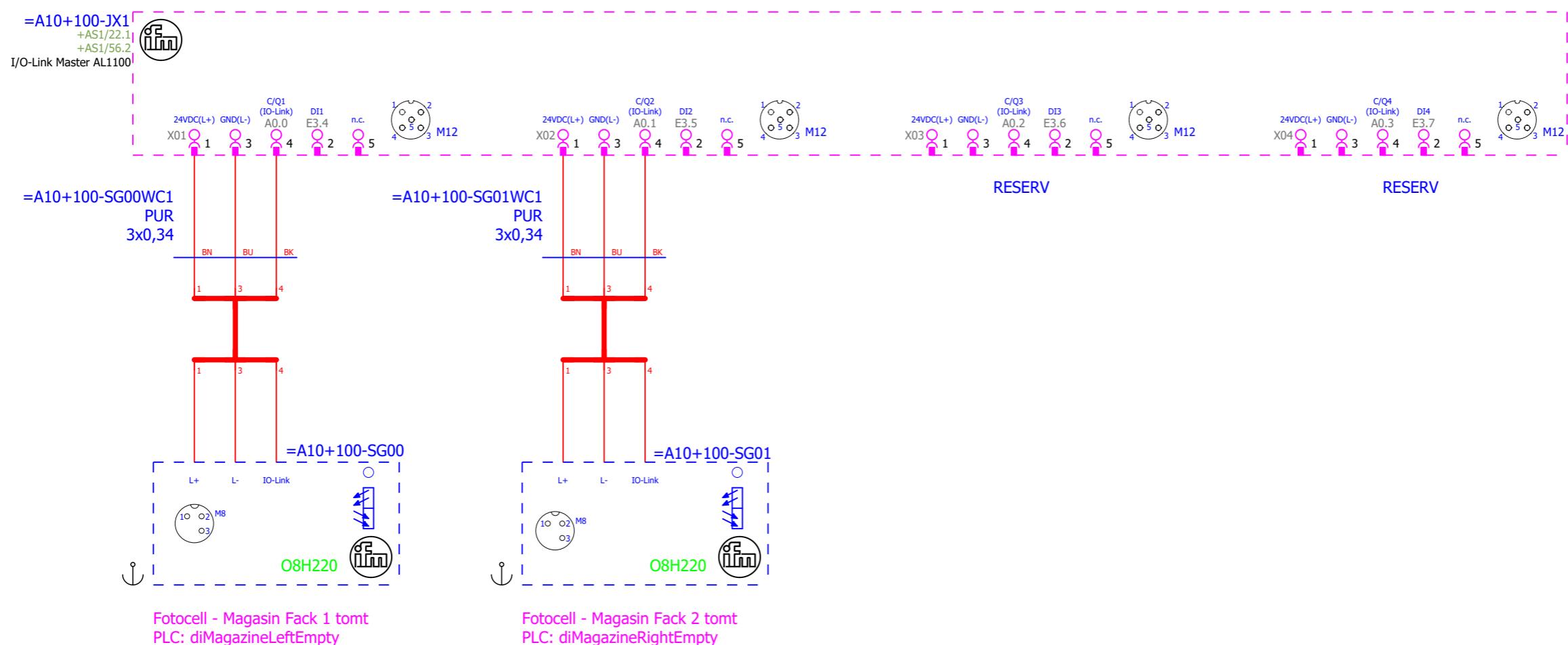


		Datum	2017-05-05				= A10
		Redigerare	Deltagare				+ AS1
		Kontrollerad					Blad 28
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av	
							Blad 28 / 119



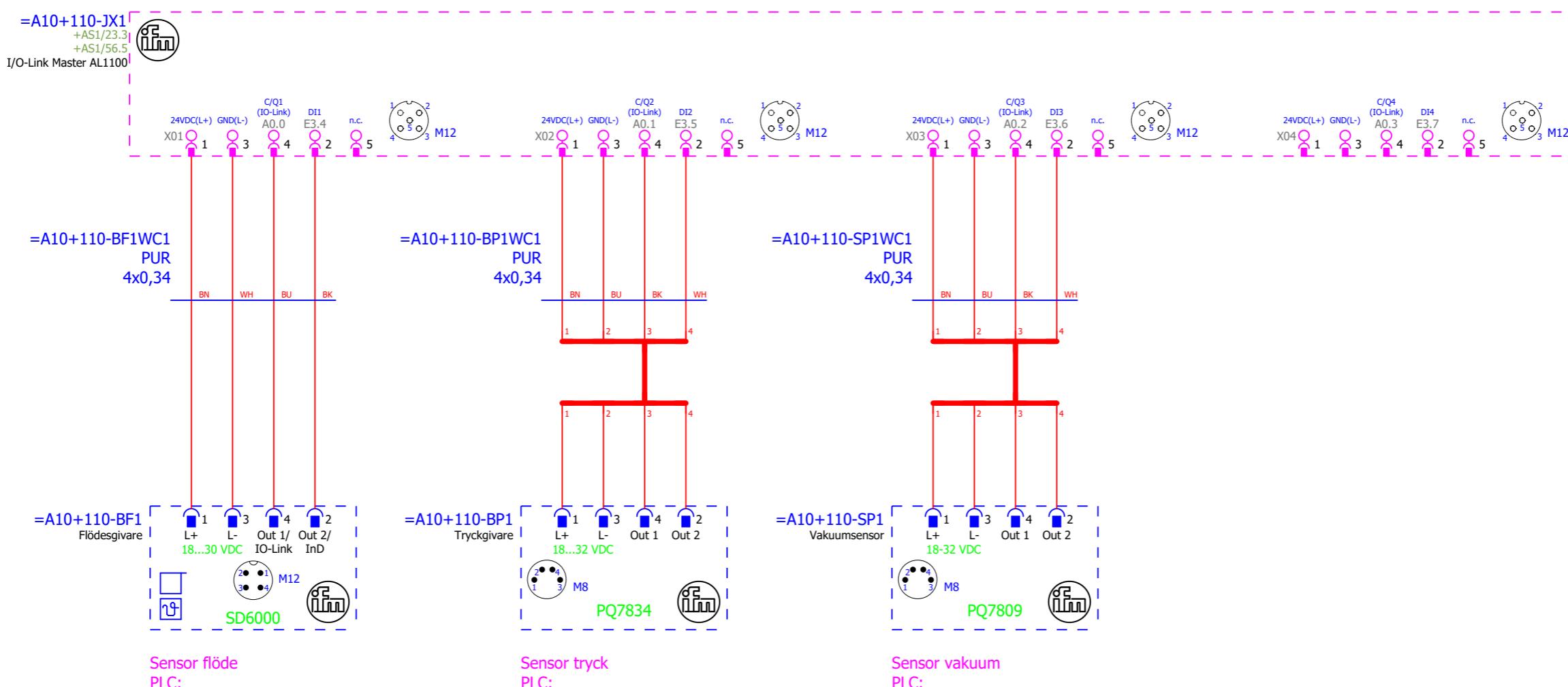
			Datum	2017-05-08				= A10
			Redigerare	Deltagare				+ AS1
			Kontrollerad					Blad 29
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		Blad 29 / 119

I/O-link master: Lägesgivare magain  
PLC: AL1100\_01



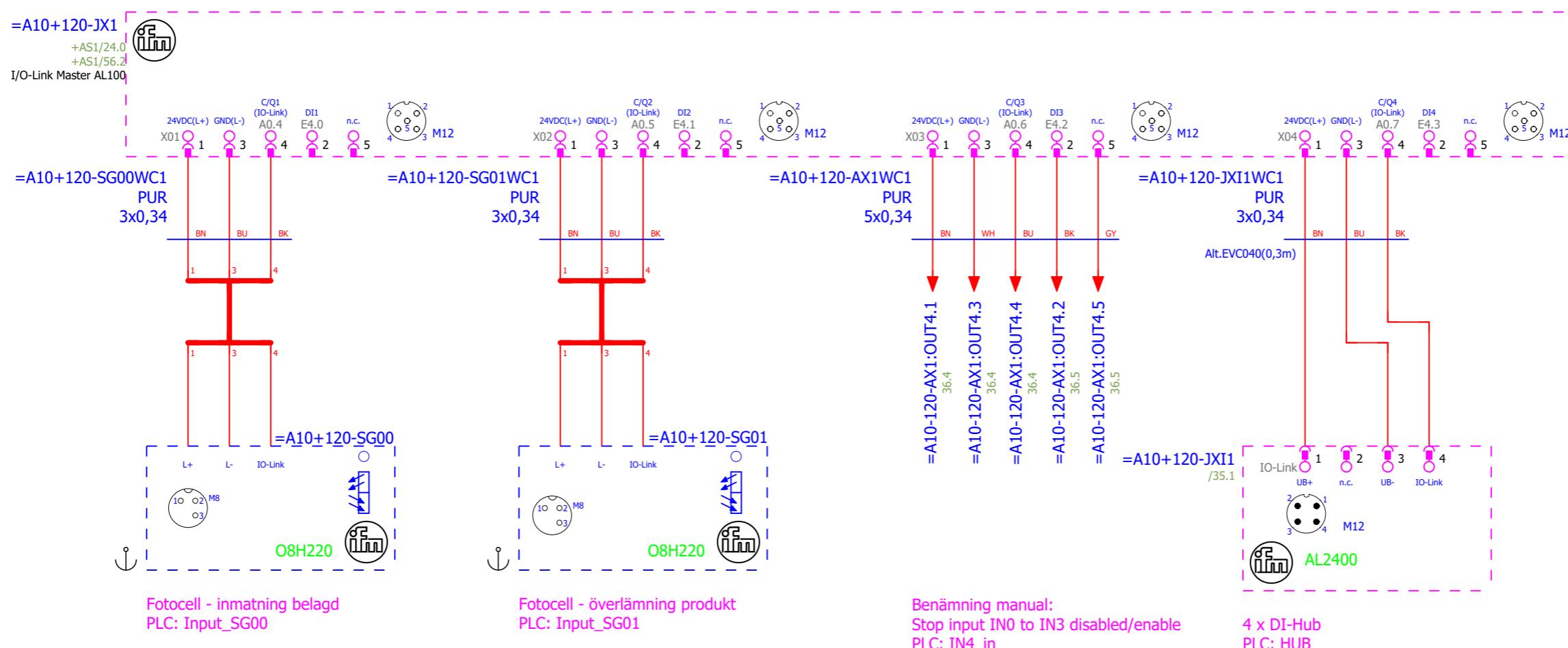
			Datum	2017-05-08				A10
			Redigerare	Deltagare				+ 100
			Kontrollerad					Blad 30
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		Blad 30 / 119

I/O-link master: Robot - mätning tryck/flöde  
PLC:



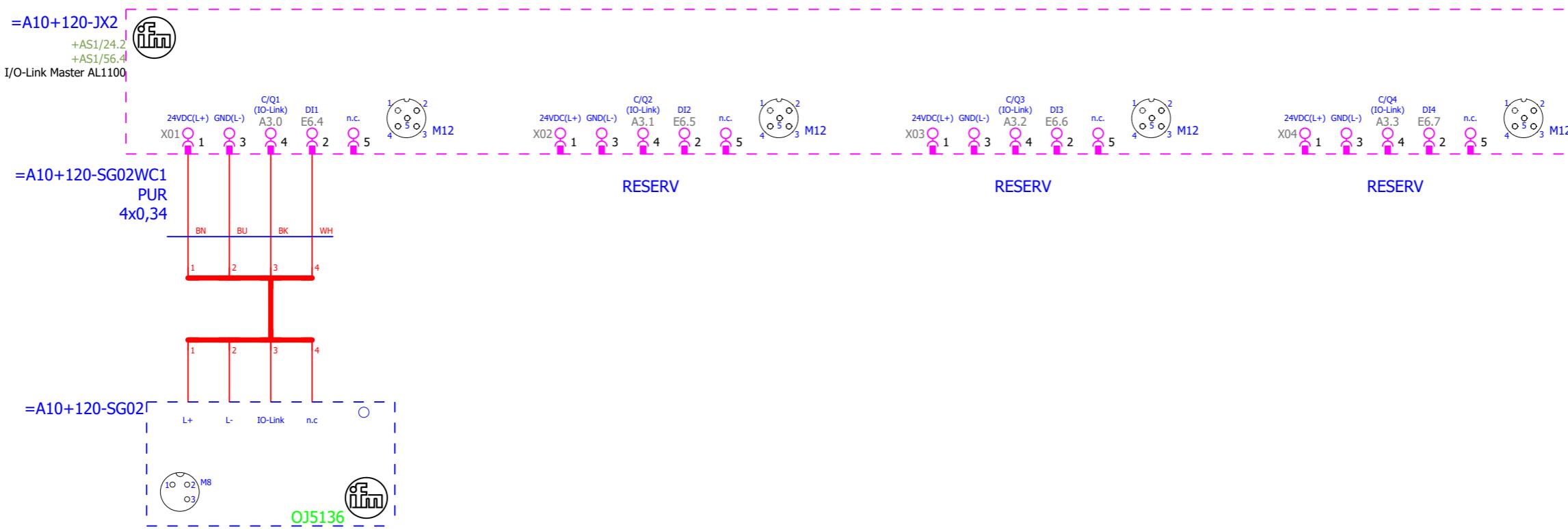
			Datum	2017-05-05			A10-110-Robot-JX1	= A10
			Redigerare	Deltagare				+ 110
			Kontrollerad					Blad 31
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		Blad 31 / 119

I/O-link master: Inmatning lägesgivare + ställdon  
PLC: AL1100\_02



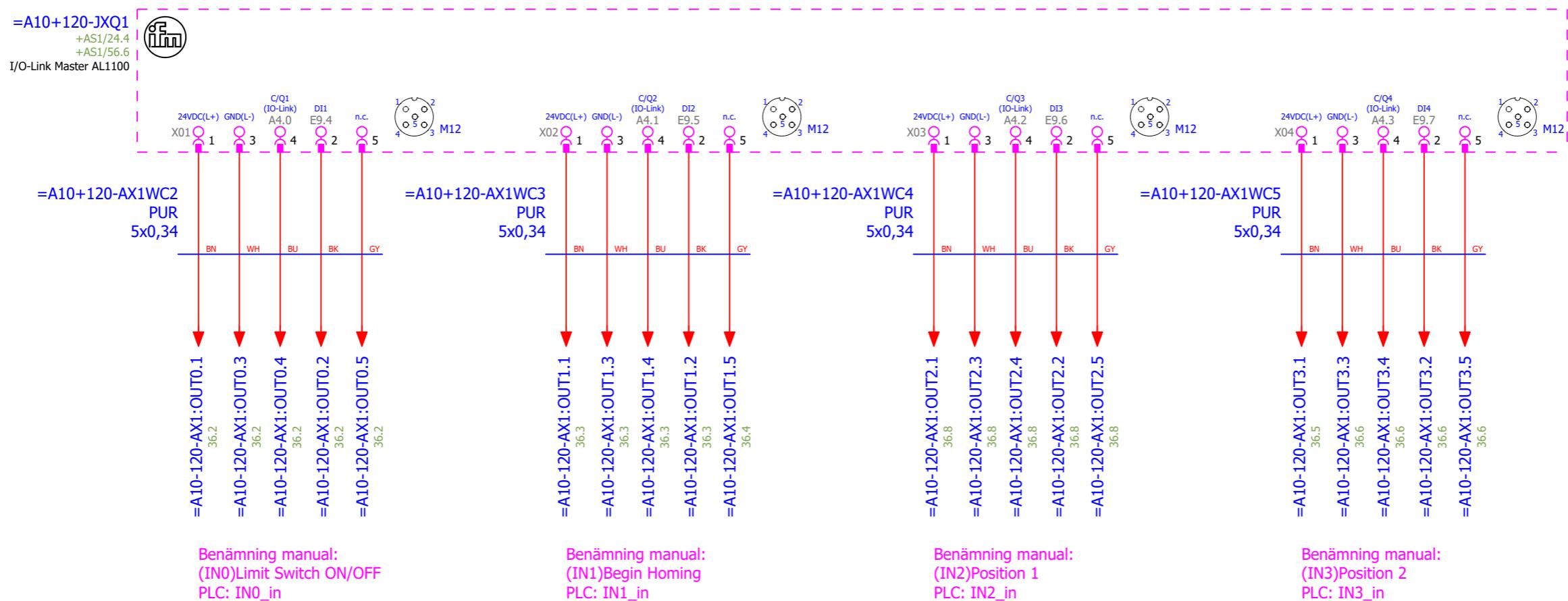
		Datum	2017-05-05						= A10
		Redigerare	Deltagare						+ 120
		Kontrollerad							Blad 32
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av			Blad 32 / 119

I/O-link master: Inmatning  
PLC: AL1100\_09

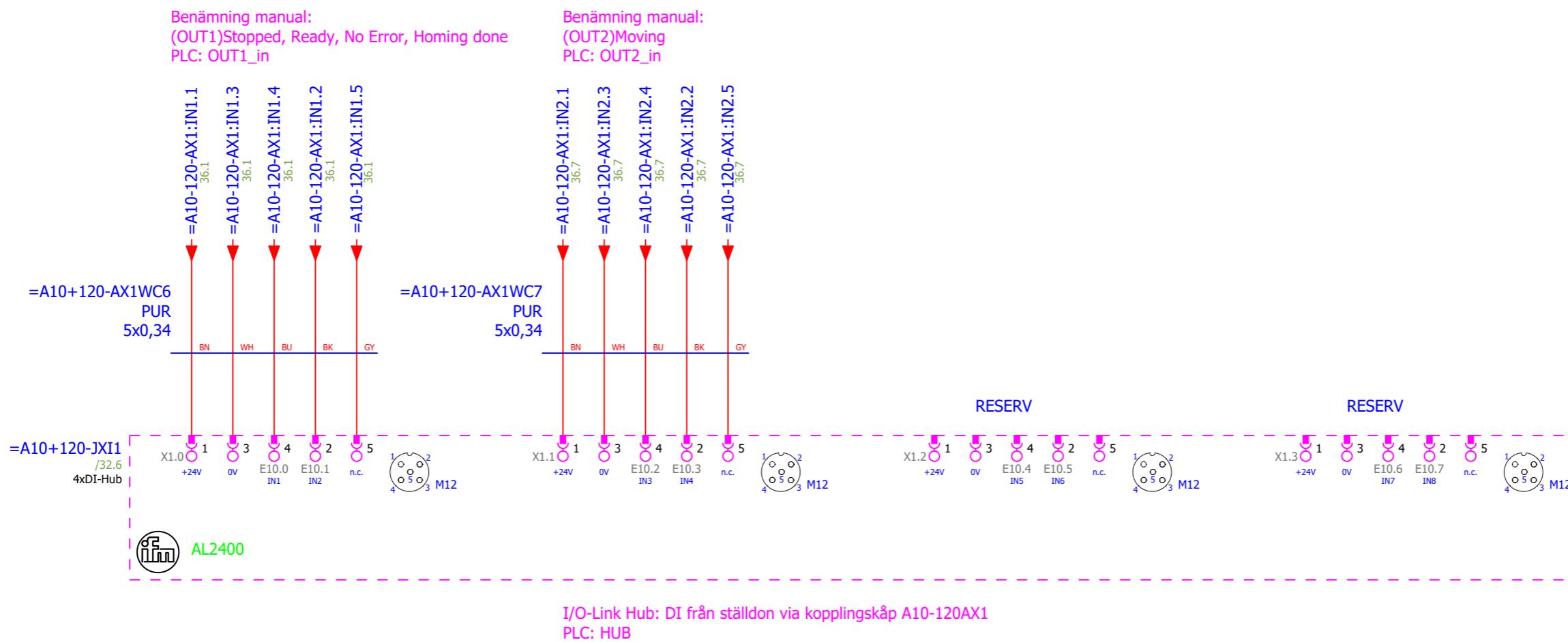


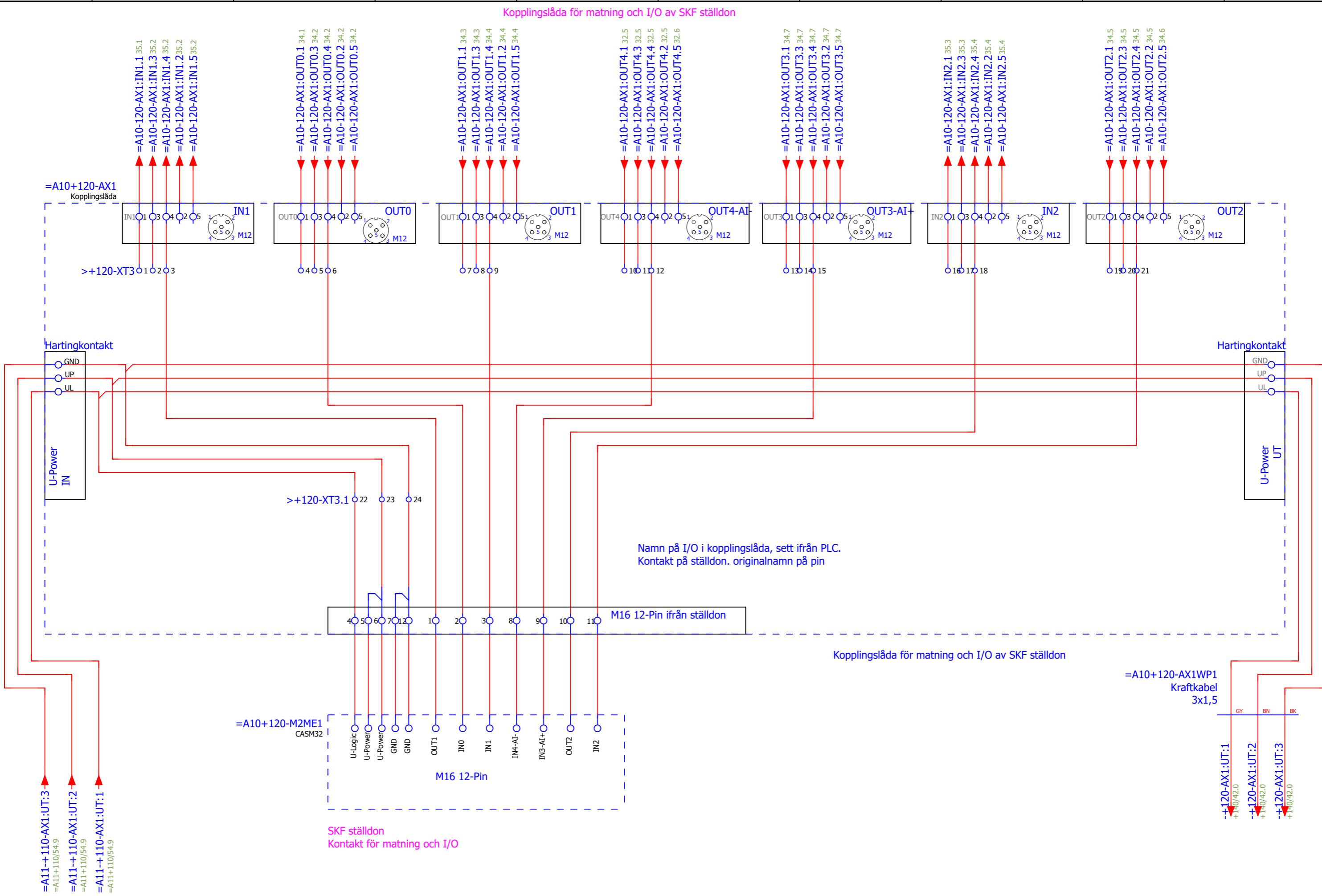
		Datum	2017-05-05	
		Redigerare	Deltagare	
		Kontrollerad		

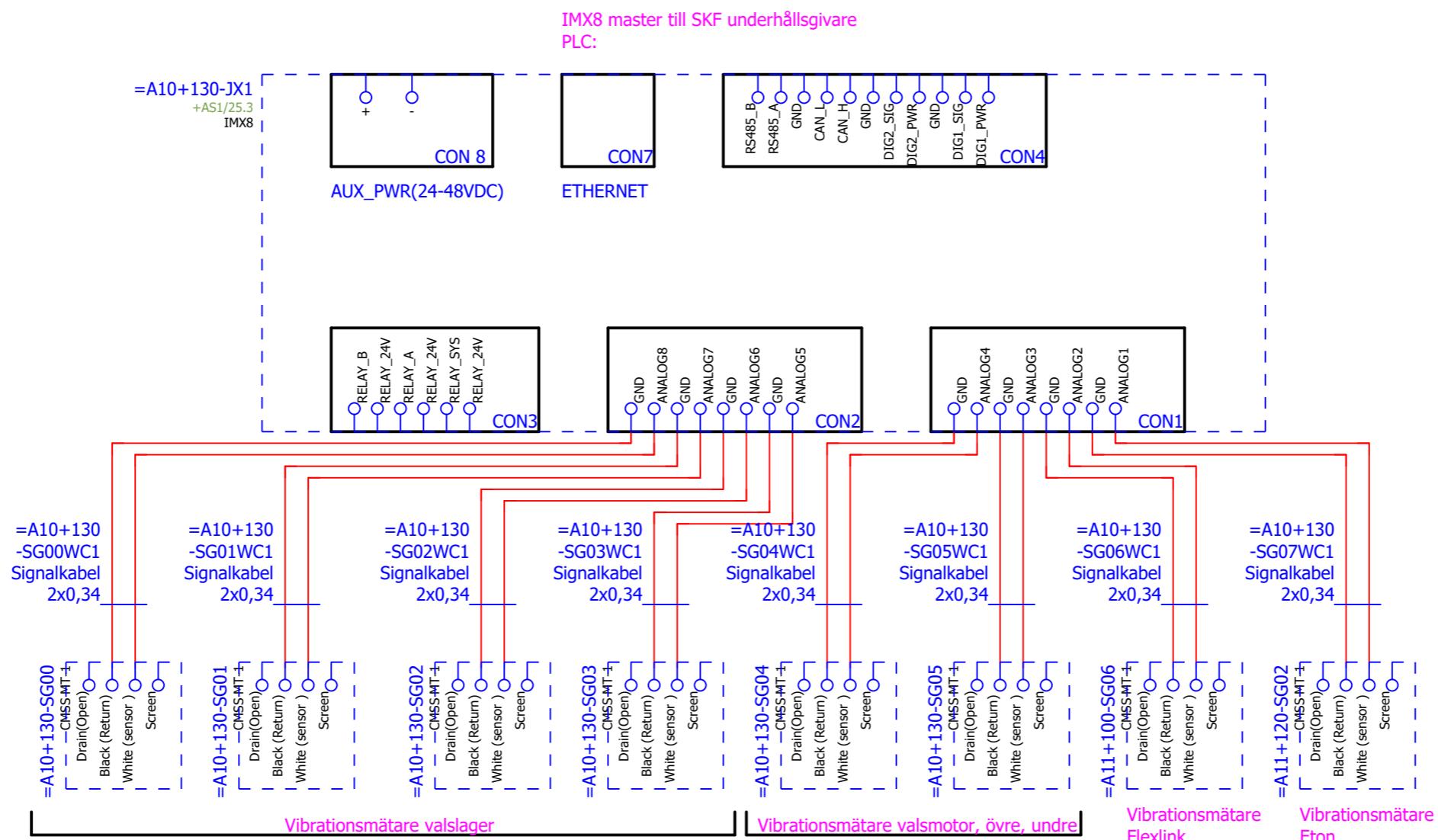
I/O-link master: I/O-signaler ställdon  
via kopplingsskåp A10-120AX1  
PLC: AL1100\_06

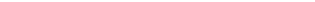


	Datum	Namn	Datum	2017-05-05	
	Redigerare	Deltagare			
	Kontrollerad				

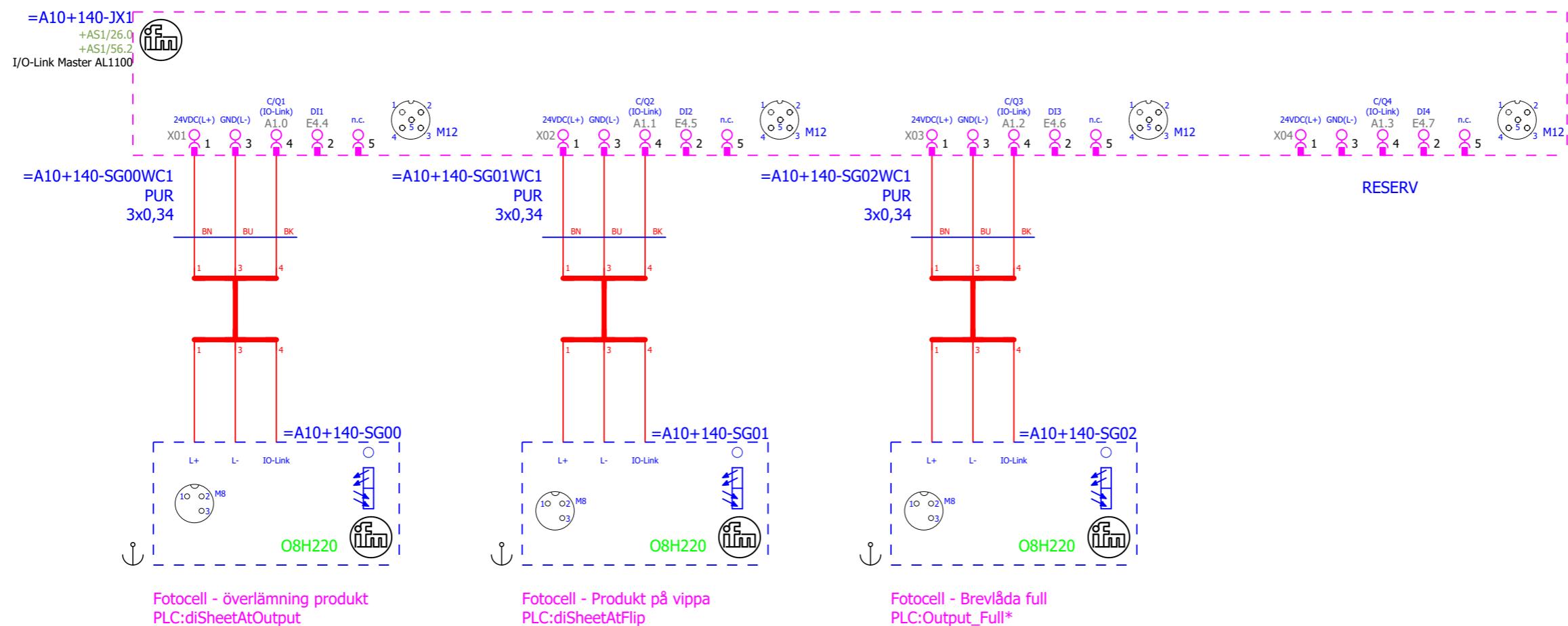






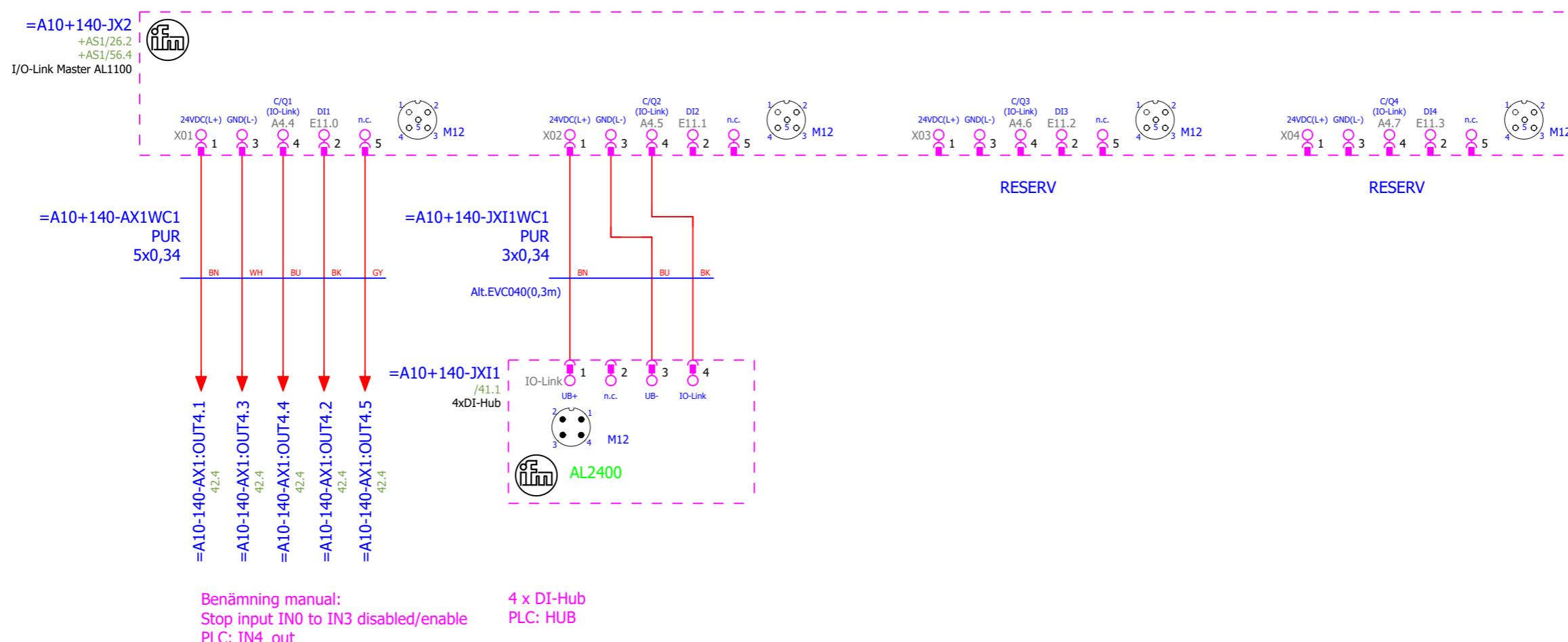
			Datum	2017-05-05		 elektroautomatik	A10-130- IMX8	= A10						
			Redigerare	Deltagare							+ 130			
			Kontrollerad											Blad 37 / 119
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av					Blad 37 / 119			

I/O-Link master: Utmatning lägesgivare  
PLC:AL1100\_03



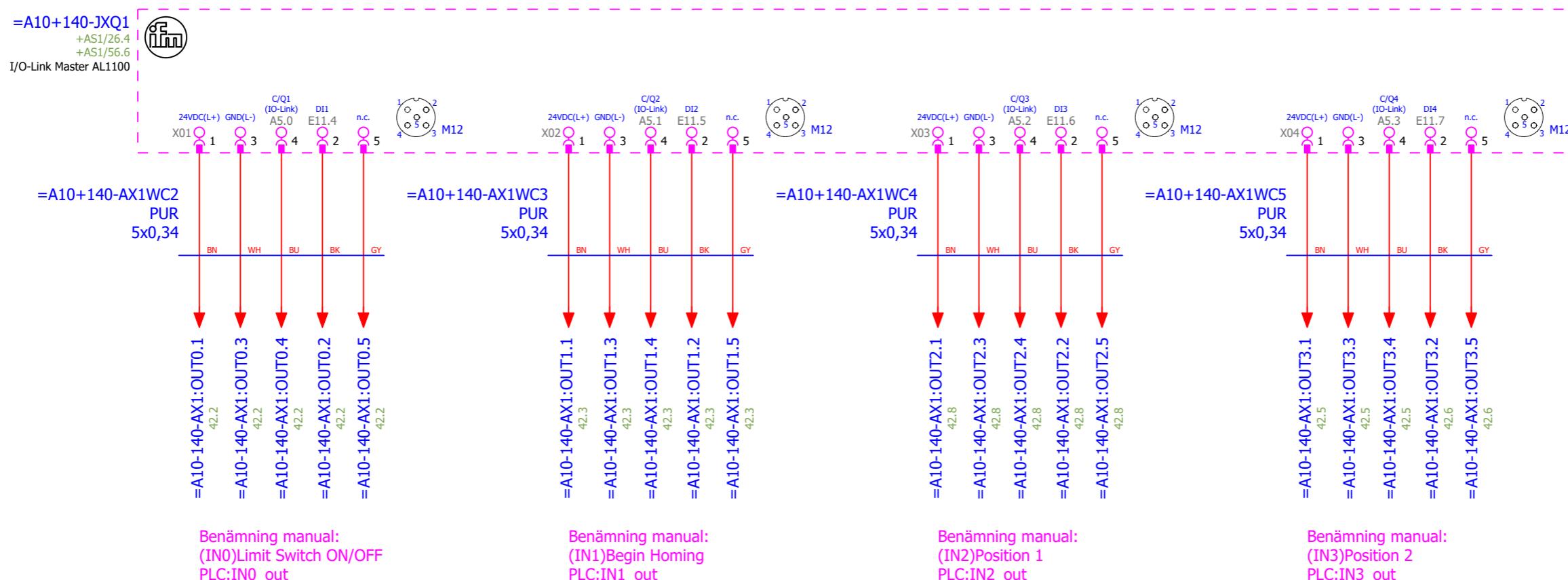
		Datum	2017-05-05				A10-140-Utmatning-JX1	= A10
		Redigerare	Deltagare					+ 140
		Kontrollerad						
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		Blad 38
								Blad 38 / 119

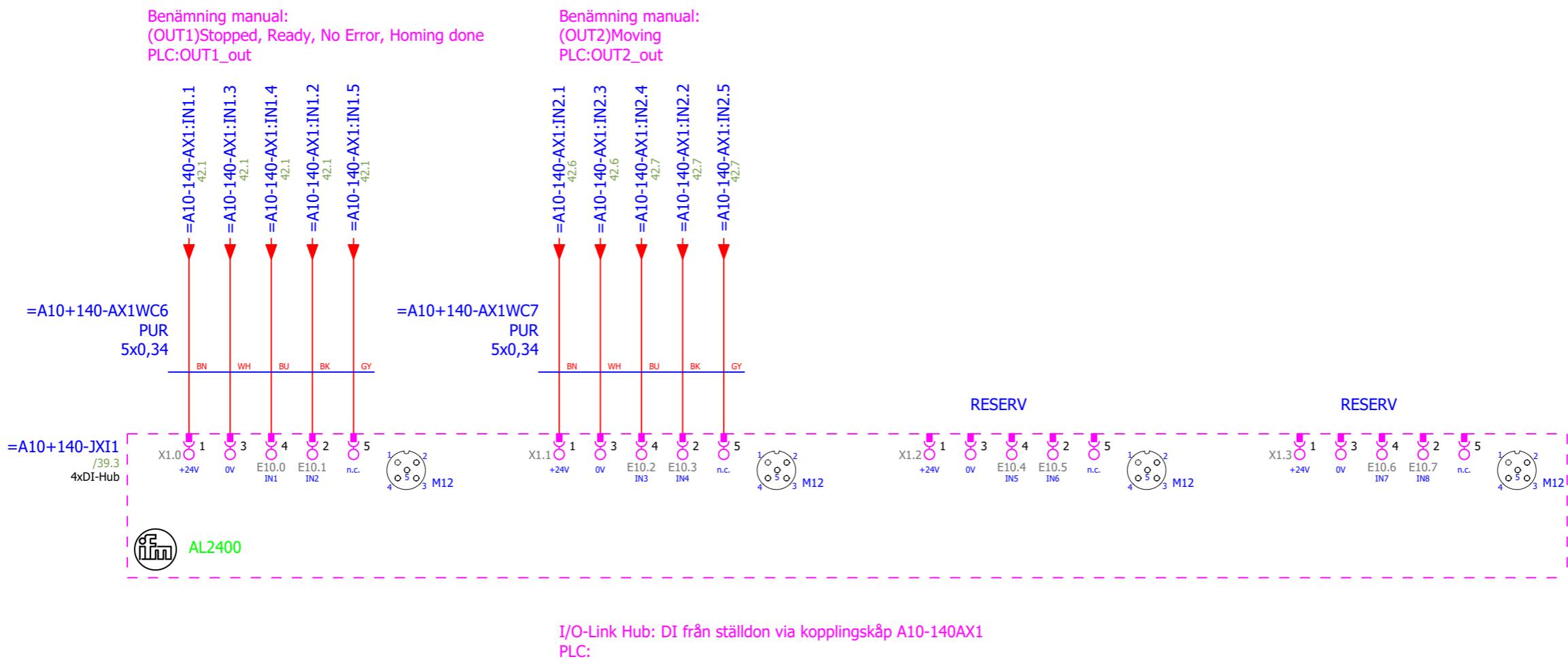
I/O-link master: Utmatning I/O-signaler ställdon via kopplingsskåp A10-140AX1  
PLC: AL1100\_10



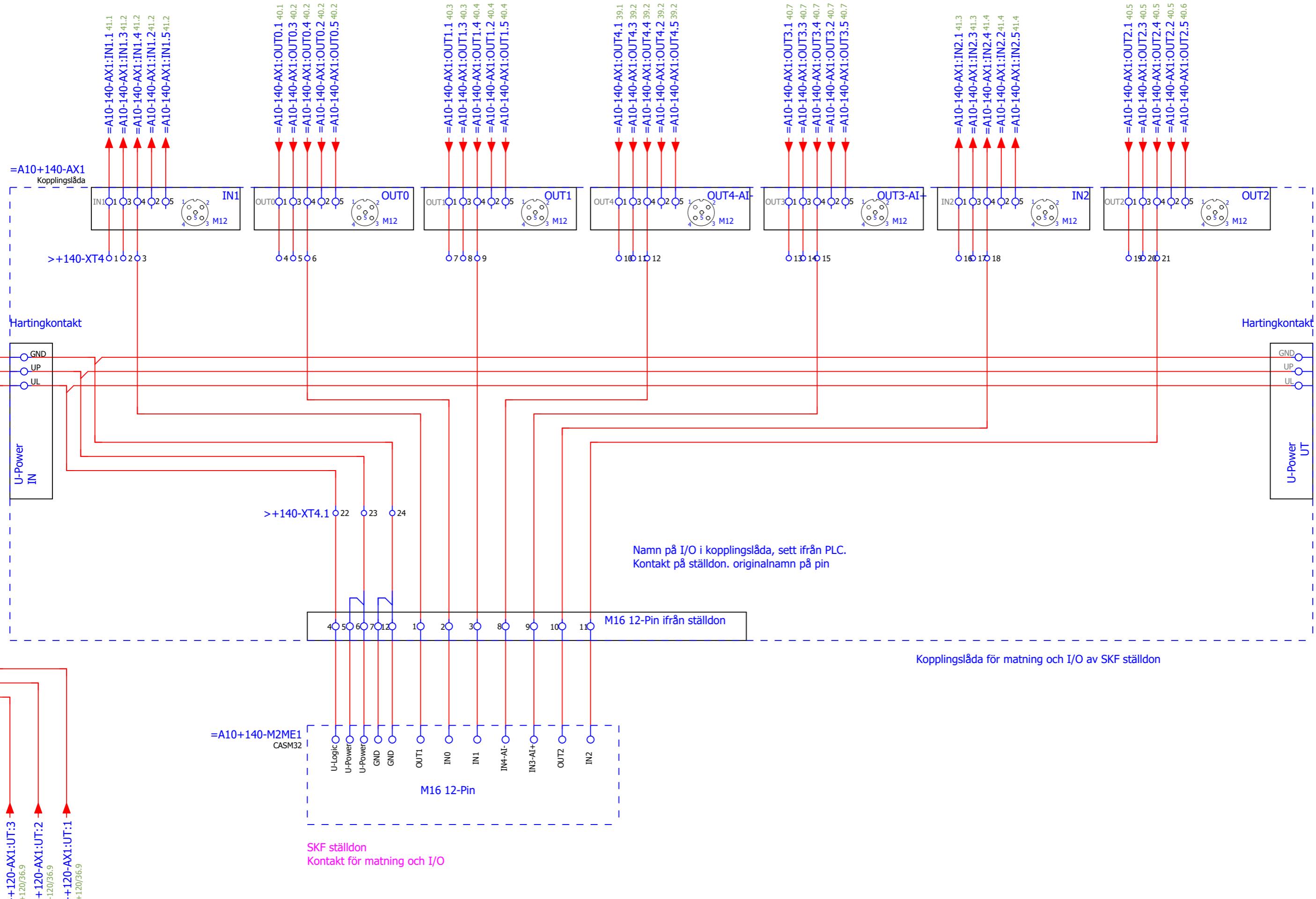
		Datum	2017-05-05	
		Redigerare	Deltagare	
		Kontrollerad		

I/O-link master: I/O-signaler ställd  
via kopplingsskåp A10-140AX1

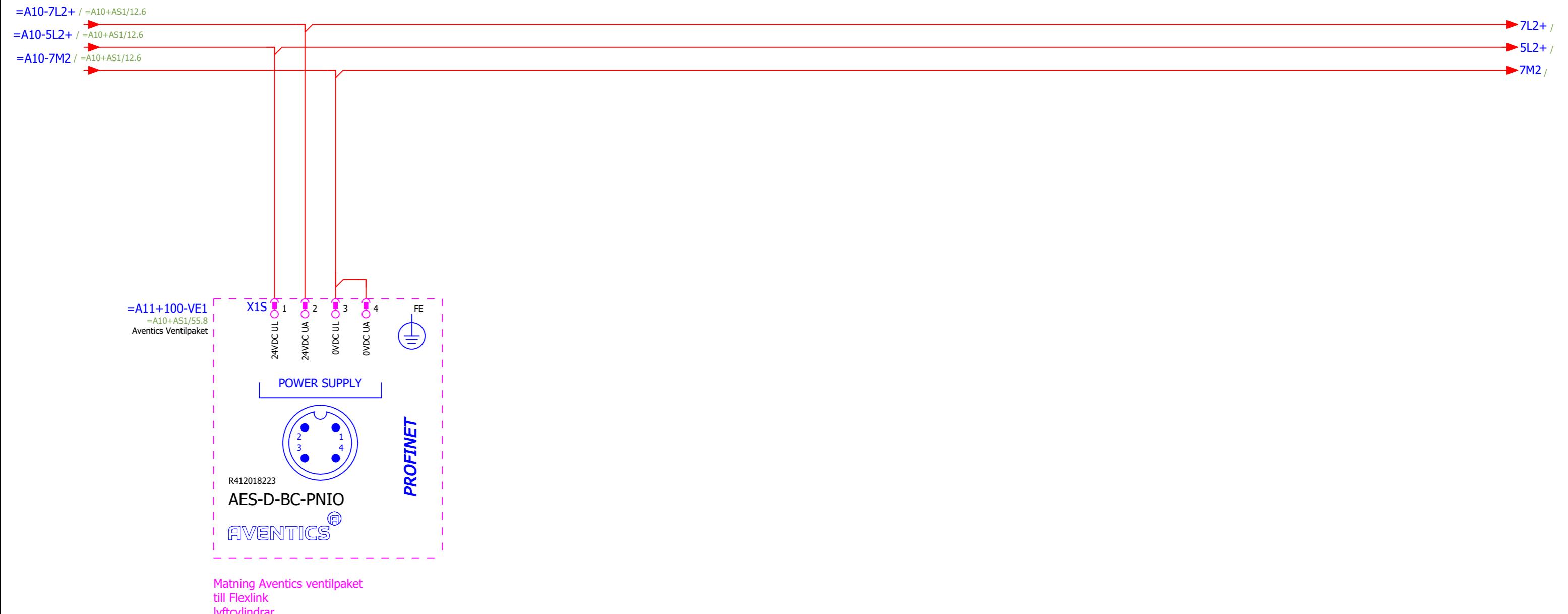




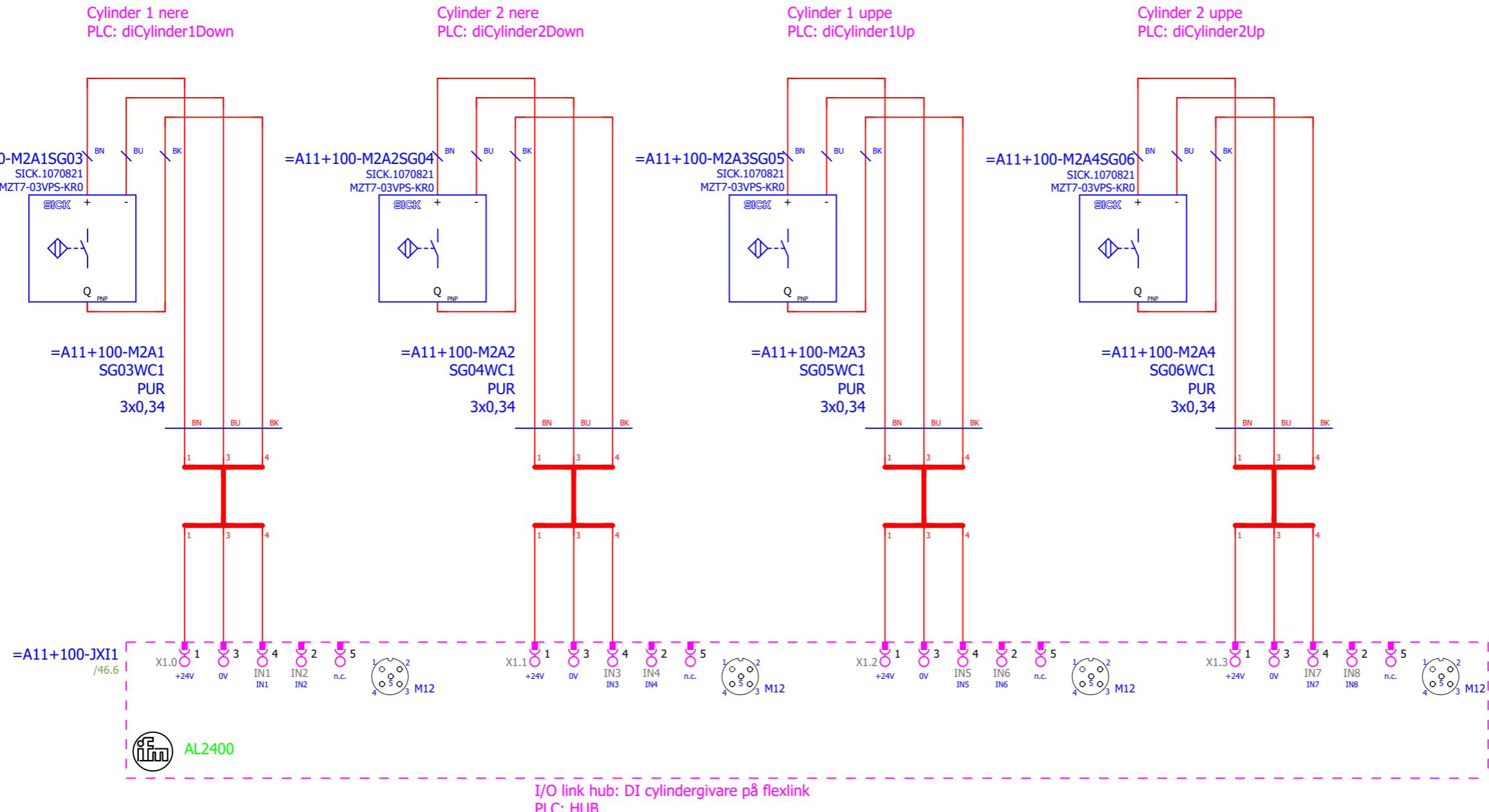
## Kopplingslåda för matning och I/O av SKF ställdon



		Datum	Datum	Redigerare	Deltagare	A10-140-Ställdon			= A10
				Kontrollerad					+ 140
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av			Blad 42
									Blad 42 / 119



	Datum	Namn	Datum	2017-05-05				= A11
			Redigerare	Deltagare				+ 100
			Kontrollerad					Blad 43
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		Blad 43 / 119



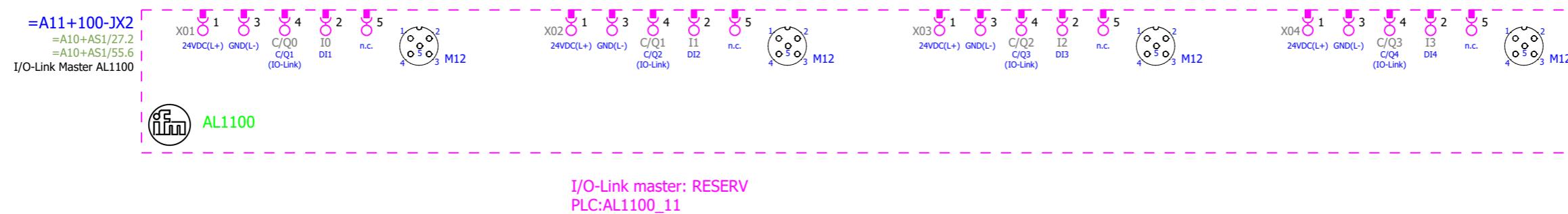
		Datum	2017-05-05				A11-100-Flexlink-JXI1	= A11
		Redigerare	Deltagare					+ 100
		Kontrollerad						
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		
								Blad 44 / 119

RESERV

RESERV

RESERV

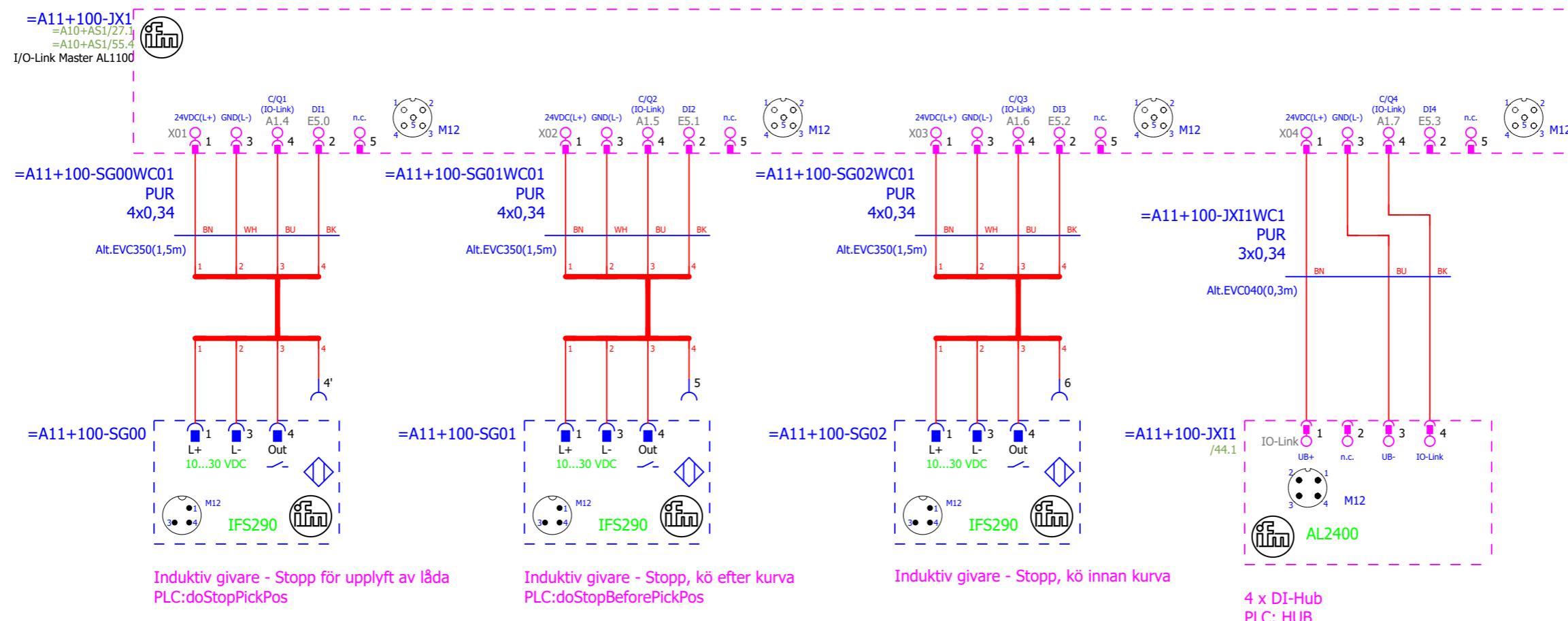
RESERV



		Datum	2017-05-05	
		Redigerare	Deltagare	
		Kontrollerad		

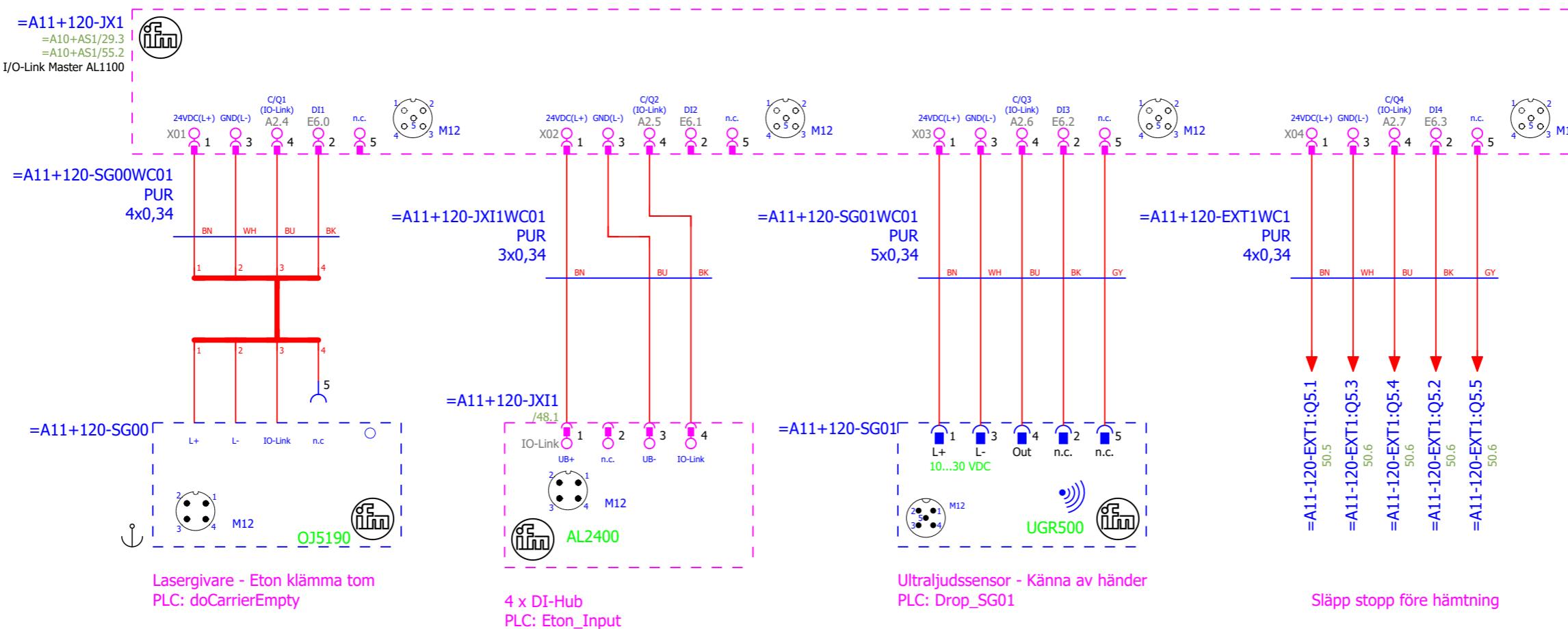
Ändring	Datum	Namn	Ursprung	Ersättning för	Ersatt av			Blad 45 / 119
---------	-------	------	----------	----------------	-----------	--	--	---------------

I/O-Link master: Lägesgivare flexlink pallet  
PLC:AL1100\_04

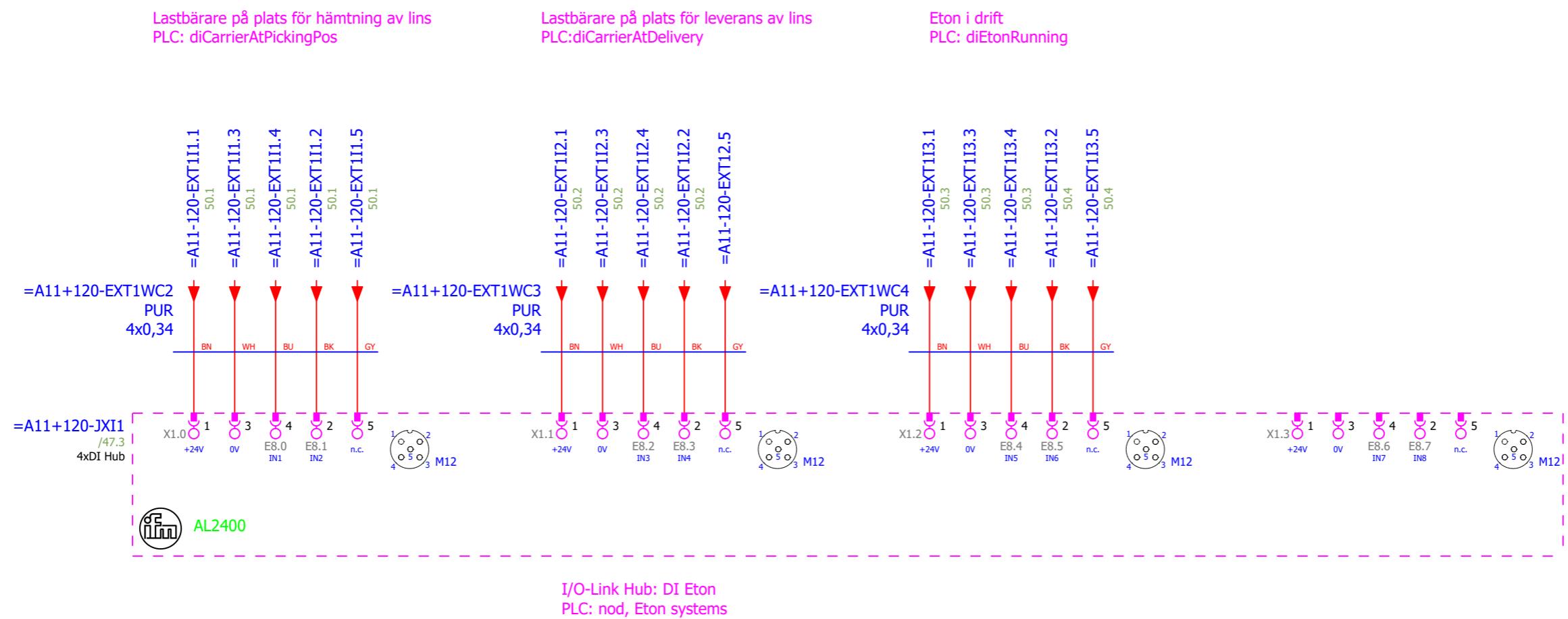


		Datum	2017-05-05					= A11
		Redigerare	Deltagare					+ 100
		Kontrollerad						
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		Blad 46
								Blad 46 / 119

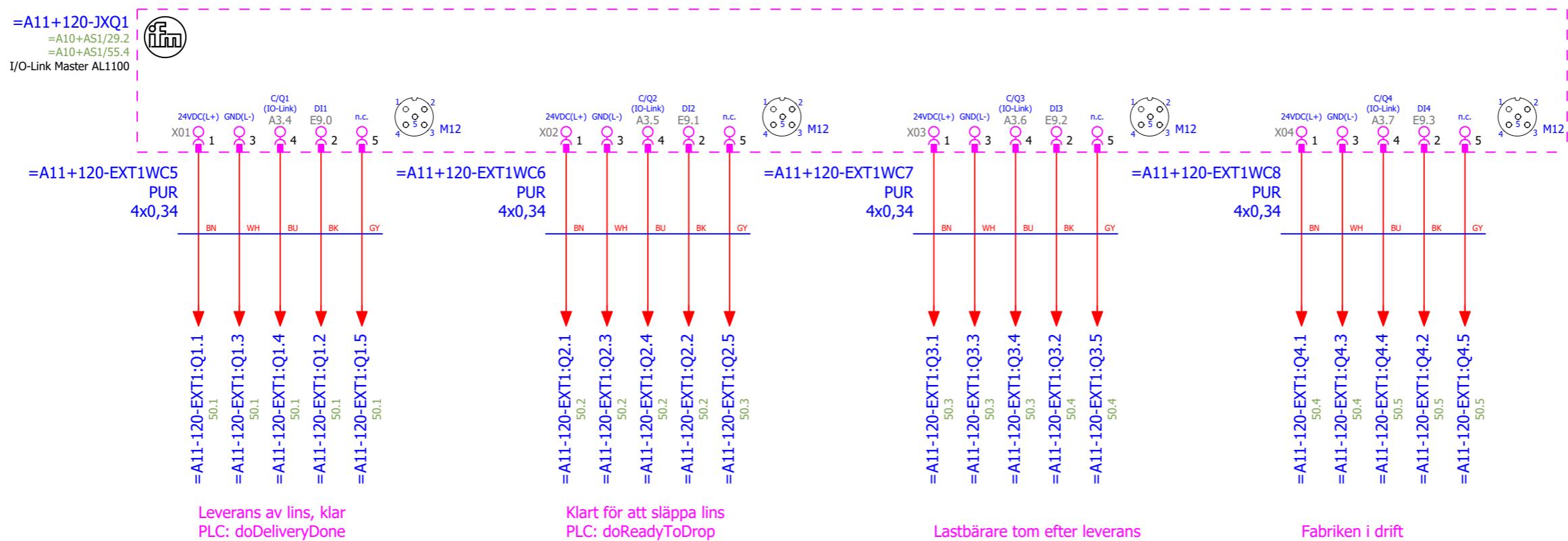
I/O-Link master: Lägesgivare Eton + I/O signaler Etc  
PLC:AL1100 12



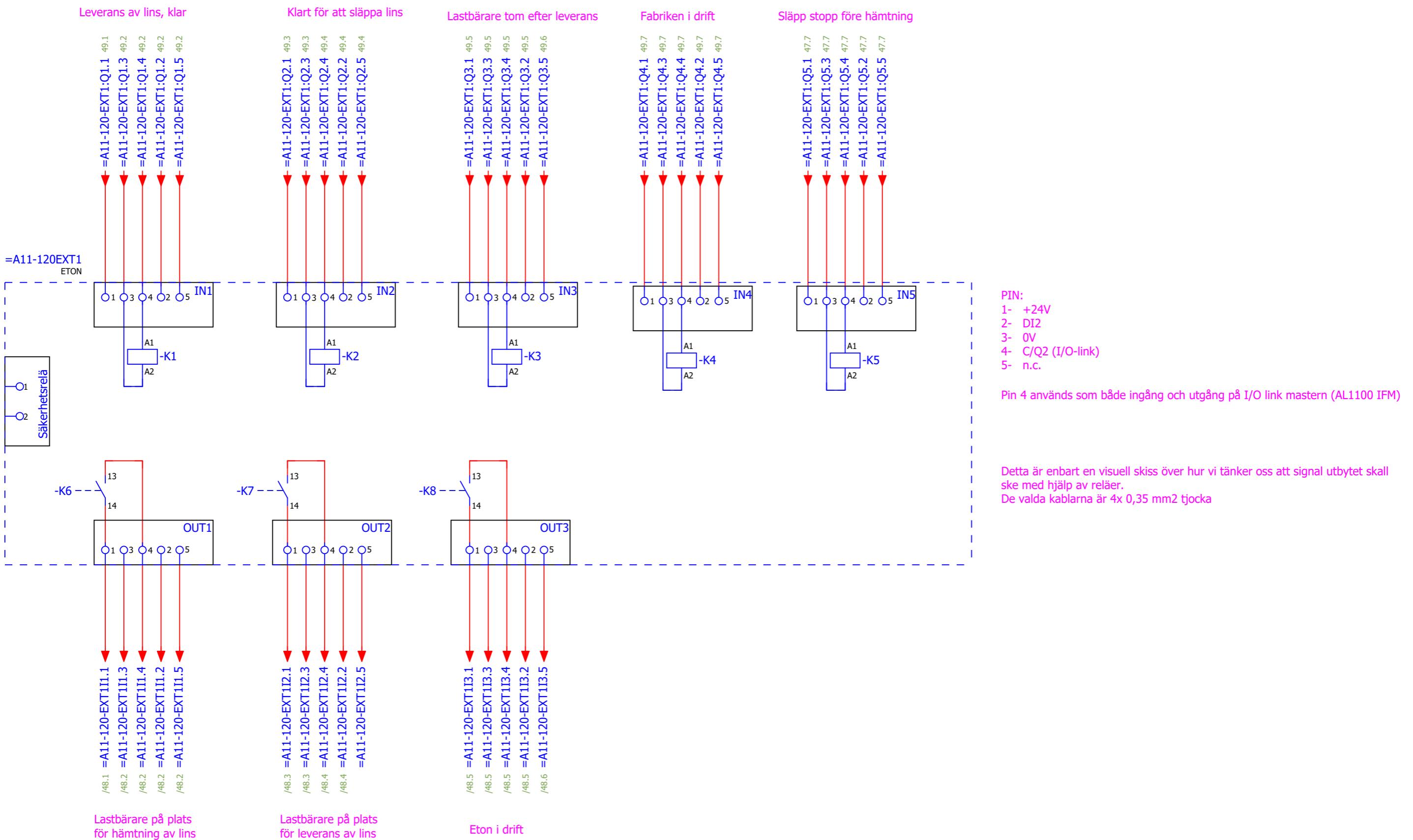
Datum 2017-05-05 Redigerare Deltagare Kontrollerad Ändring Datum Namn Ursprung Ersättning för Ersatt av e SMARTA FABRIKER elektroautomatik A11-100-Eton-JX1 = A11 + 120 Blad 47 / 119

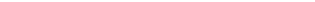


I/O-Link master: Styrning Eton  
PLC: nod, Eton systems

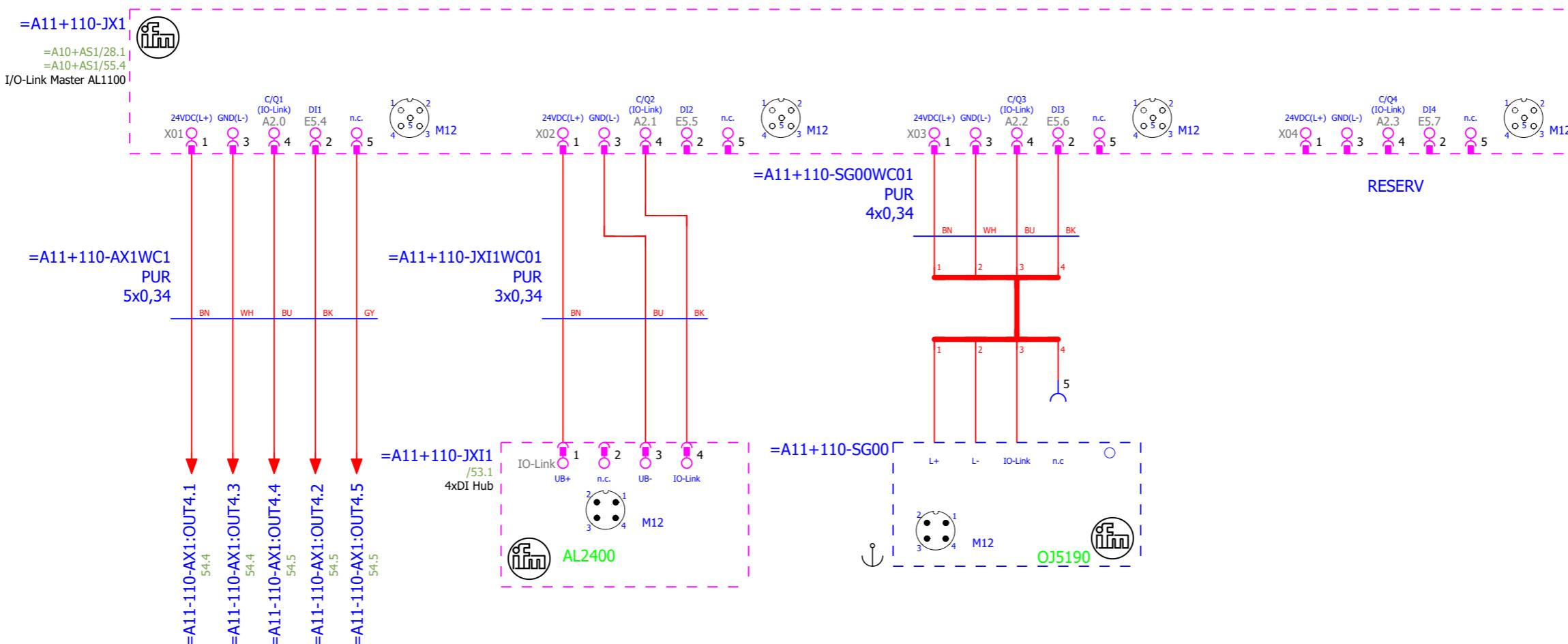


		Datum	2017-05-05						= A11
		Redigerare	Deltagare						+ 120
		Kontrollerad							Blad 49
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av			Blad 49 / 119



			Datum	2017-05-05		 elektroautomatik	A11-120-Eton-skåp	= A11						
			Redigerare	Deltagare							+ 120			
			Kontrollerad											Blad 50
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av					Blad 50 / 119			

I/O-link master: Utmatning I/O-signaler ställdon via kopplingsskåp A11-110AX1 samt lägesgivare lins  
PLC: AL1100\_05



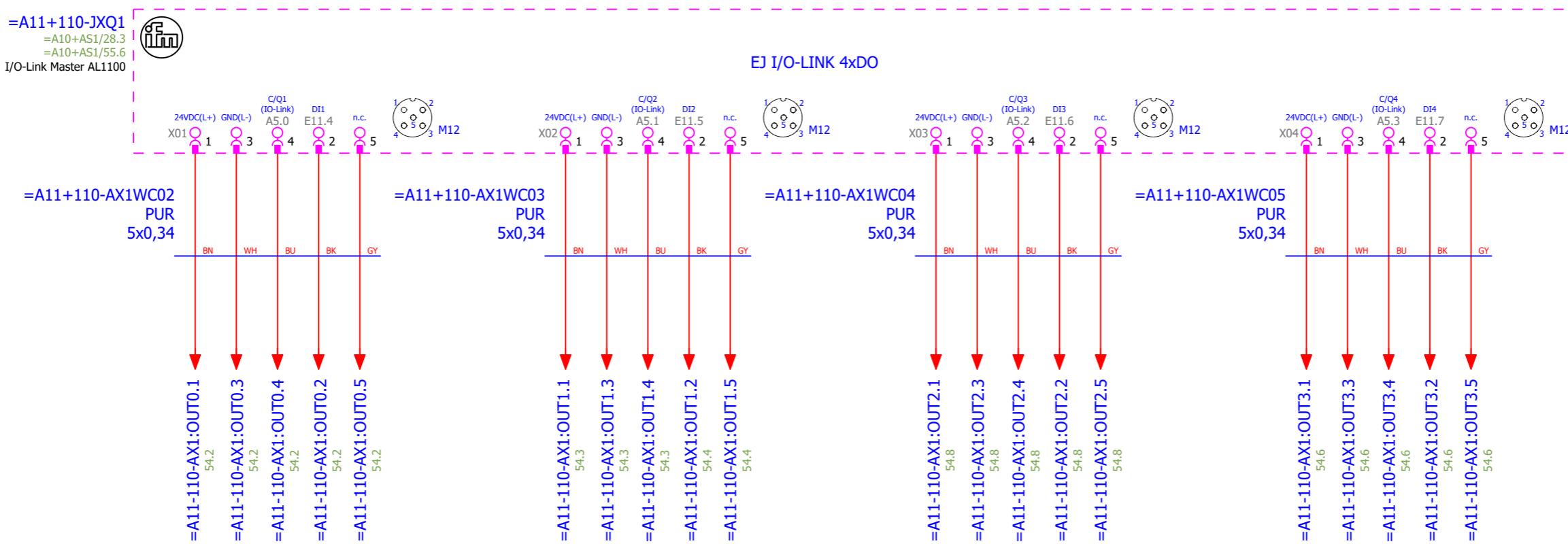
Benämning manual

Stop input IN0 to IN3 disabled/enable  
PLC: IN4 lens

4 x DI-Hub  
PLC: HUB

Lasergivare - Lins i fixture  
PLC: diLensInFixture

I/O-link master: I/O-signaler ställdon  
via kopplingsskåp A11-110AX1  
PLC: AL1100 08



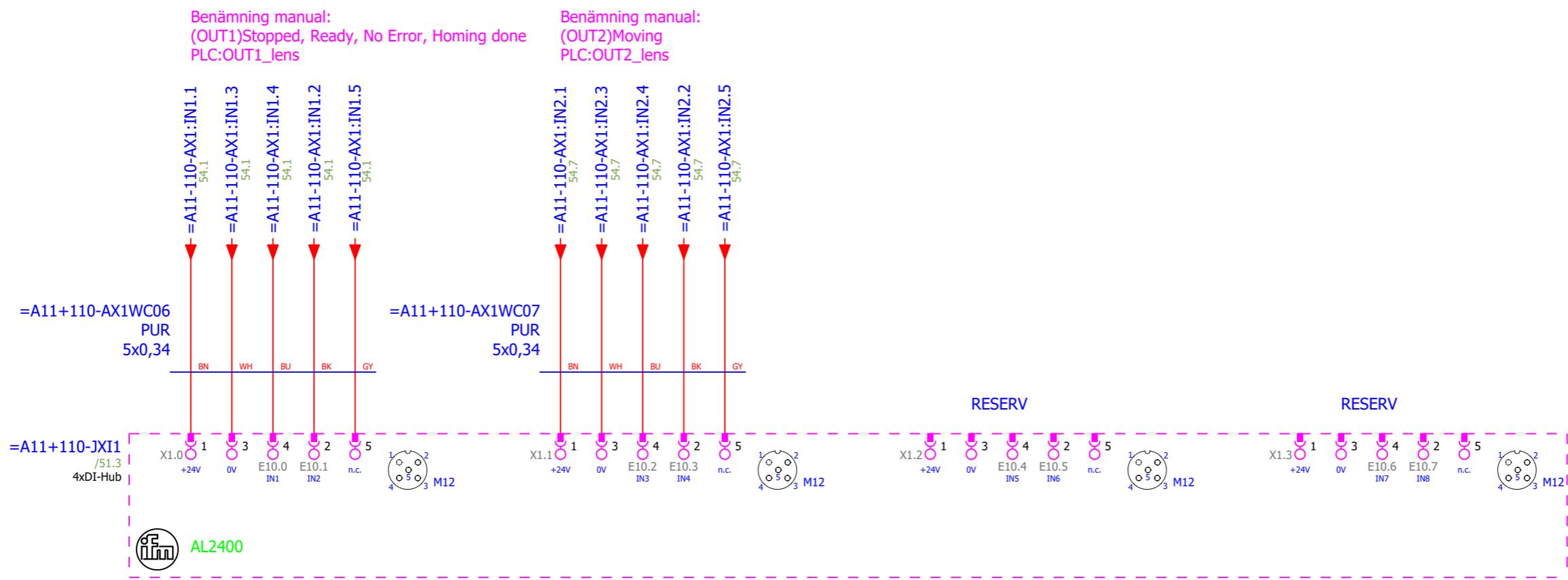
Benämning manual:  
(IN0)Limit Switch ON/OFF  
PLC:IN0 lens

## Benämning manual (IN1)Begin Homing PLC:IN1 lens

Benämning manu  
(IN2)Position 1  
PLC:IN2 lens

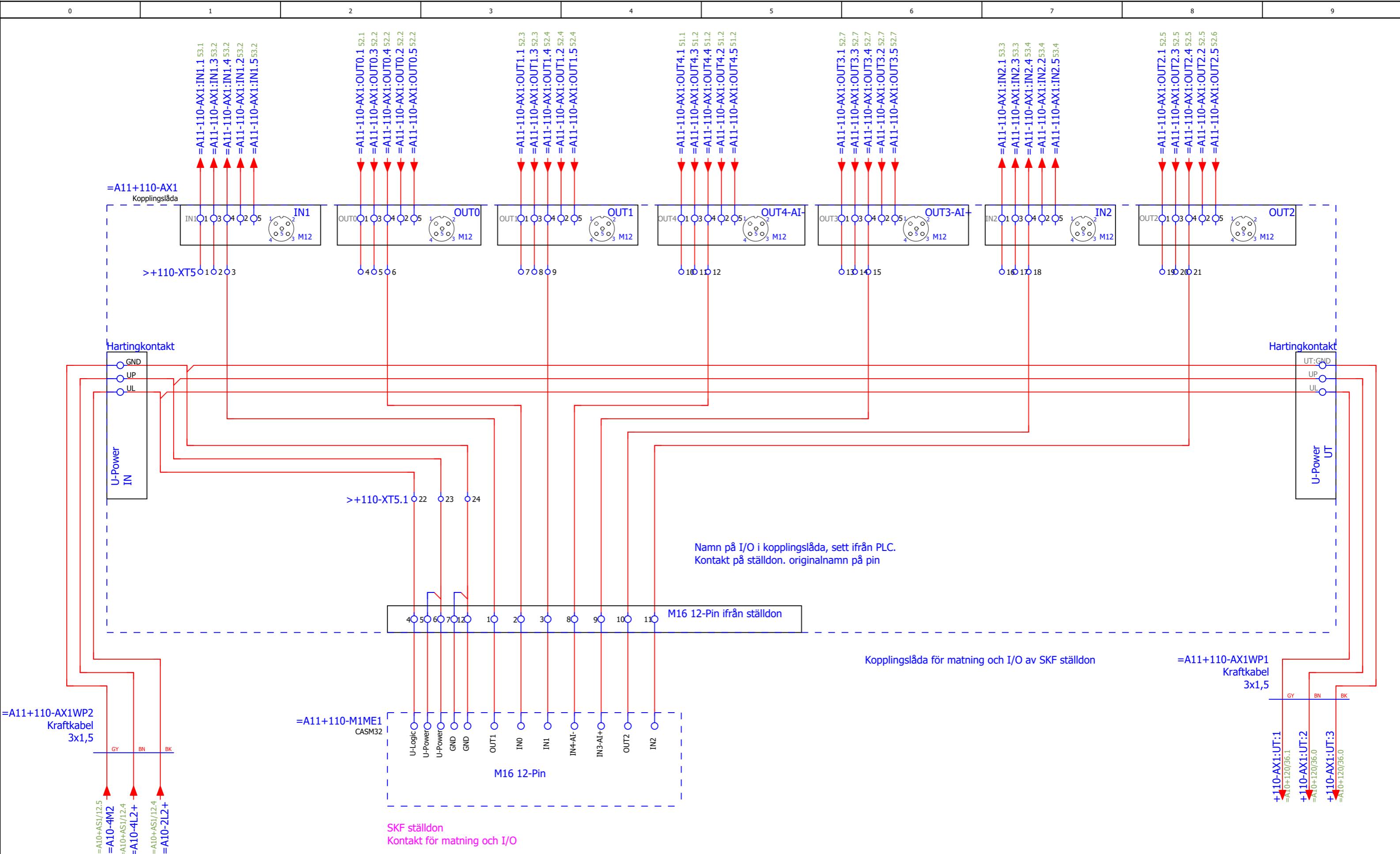
Benämning manual:  
(IN3)Position 2  
PLC:IN3\_lens

			Datum	2017-05-05	
			Redigerare	Deltagare	
			Kontrollerad		
Ändring	Datum	Namn	Ursprung	Ersättning för	Ersatt av

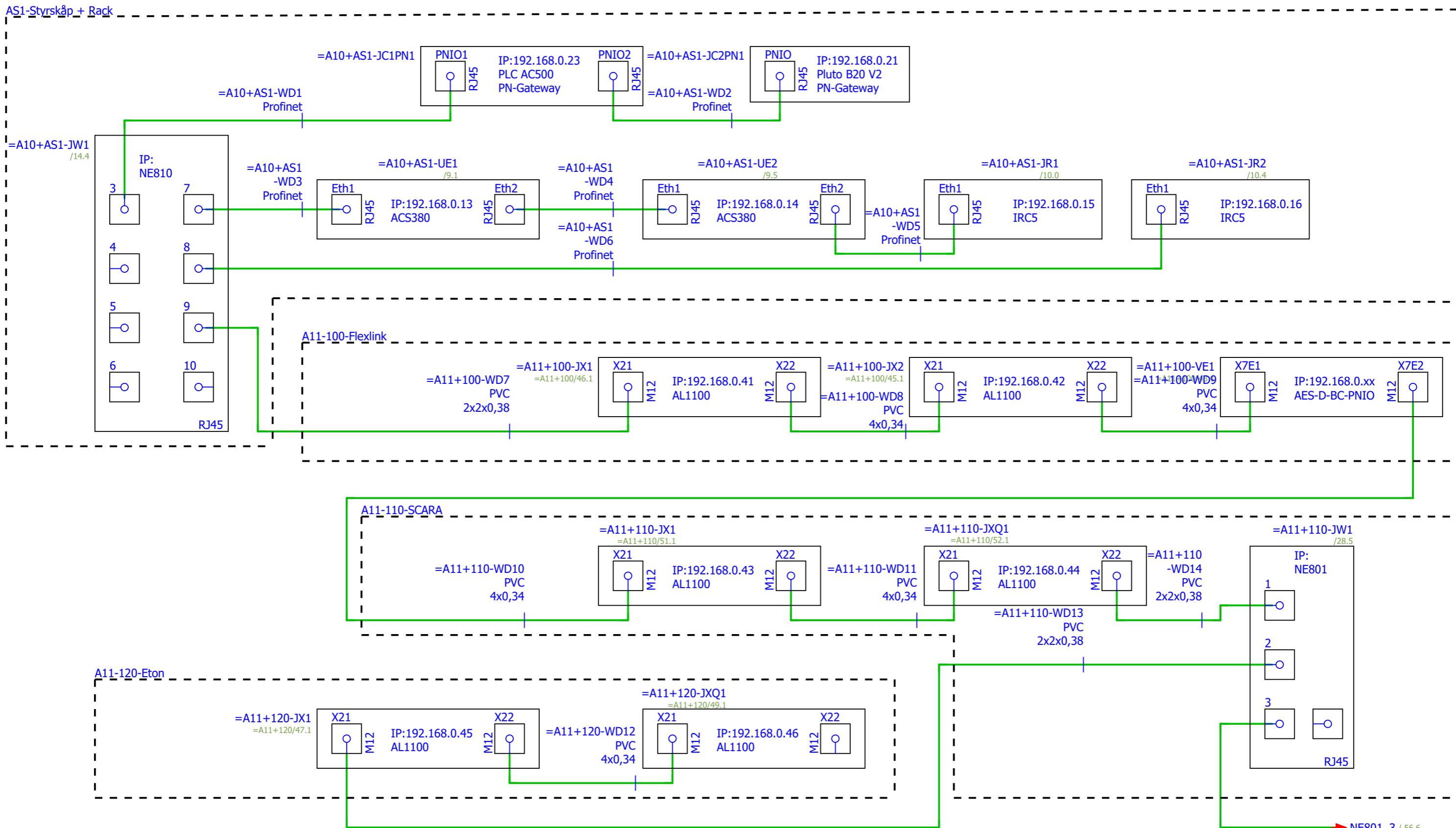


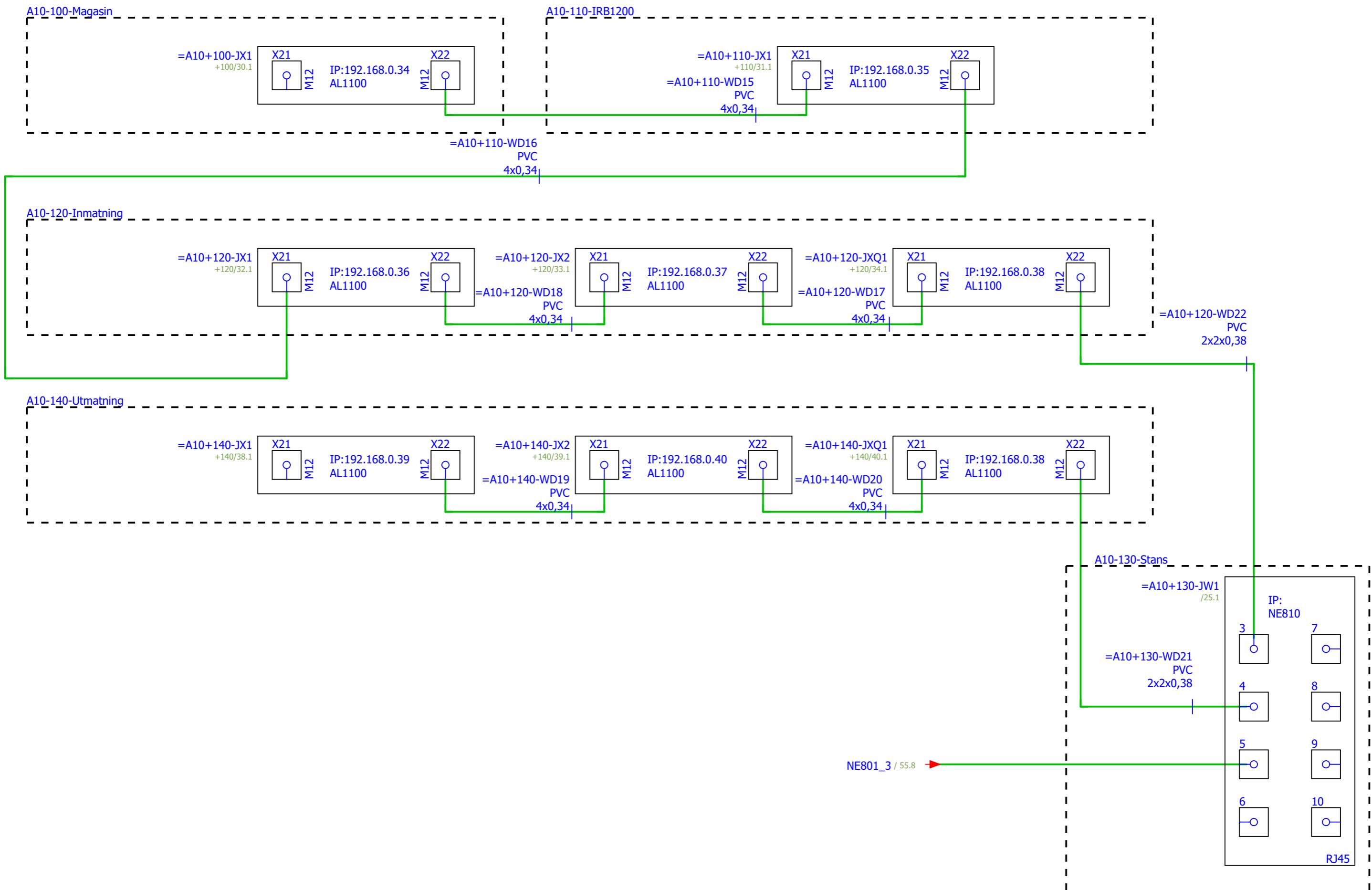
I/O-Link Hub: DI från ställdon via kopplingskåp A10-140AX1  
PLC:

		Datum	2017-05-05							= A11
		Redigerare	Deltagare							+ 110
		Kontrollerad								Blad 53
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av				Blad 53 / 119

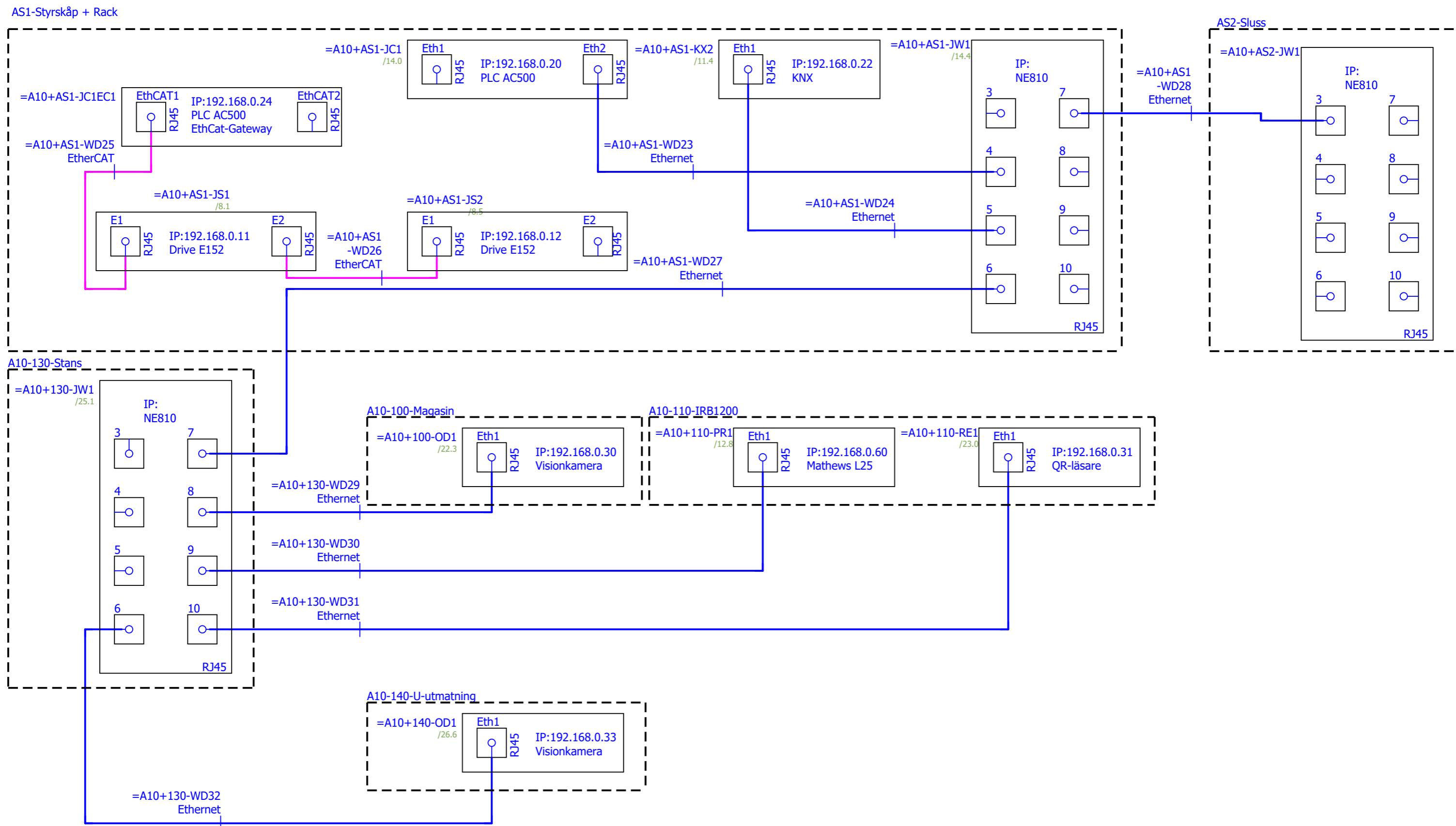


Ändring	Datum	Namn	Ursprung	Ersättning för	Ersatt av	A11-110-Ställdon	= A11 + 110	Blad 54
								Blad 54 / 119





			Datum	2017-05-05			Profinet	= A10
			Redigerare	Deltagare				+ AS1
			Kontrollerad					
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		Blad 56 / 119



			Datum	2017-05-08		 <b>SMARTA FABRIKER</b> elektroautomatik	Ethernet + EtherCAT	= A10		
			Redigerare	Deltagare				+ AS1		
			Kontrollerad							Blad 57
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av				Blad 57 / 119

# Kabelöversikt

F10\_001

Kabelnamn	Källa (från)	Mål (till)	Kabeltyp	alla ledare	Använda ledare	Tvärsnitt [mm]	Längd [m]	Funktionstext	Grafikblad för kabelförbindningstabell
+AS1-A1X-F9SH1WC1	+AS1-XT1.6	=A10+AS1-A1X-F9SH1	Signalkabel	4	4	0,34		Nödstopp	/87
+AS1-A1X-F9SH2WC1	+AS1-XT1.6	=A10+AS1-A1X-F9SH2	Signalkabel	4	4	0,34		Nödstopp	/87
+AS1-JR1WC1	+AS1-XT1.7	=A10+AS1-JR1-X1.1	Signalkabel	10	10	0,75		IRC5 Compact	/87
		=A10+AS1-JR1-X1.2							
		=A10+AS1-JR1-X1.7							
		=A10+AS1-JR1-X1.8							
		=A10+AS1-JR1-X2.1							
		=A10+AS1-JR1-X2.2							
		=A10+AS1-JR1-X2.7							
		=A10+AS1-JR1-X2.8							
		=A10+AS1-JR1-X5.3							
		=A10+AS1-JR1-X5.11							
+AS1-JR1WP1	+AS1-XT1.9	=A10+AS1-JR1-X0.1	Kraftkabel	3	3	2,5		Matning IRC5 Compact	/87
		=A10+AS1-JR1-X0.2							
		=A10+AS1-JR1-X0.PE							
+AS1-JR2WC1	+AS1-XT1.8	=A10+AS1-JR2-X1.1	Signalkabel	10	10	0,75		IRC5 Compact	/87
		=A10+AS1-JR2-X1.2							
		=A10+AS1-JR2-X1.7							
		=A10+AS1-JR2-X1.8							
		=A10+AS1-JR2-X2.1							
		=A10+AS1-JR2-X2.2							
		=A10+AS1-JR2-X2.7							
		=A10+AS1-JR2-X2.8							
		=A10+AS1-JR2-X5.3							
		=A10+AS1-JR2-X5.11							
+AS1-JR2WP1	+AS1-XT1.10	=A10+AS1-JR2-X0.1	Kraftkabel	3	3	2,5		Matning IRC5 Compact	/87
		=A10+AS1-JR2-X0.2							
		=A10+AS1-JR2-X0.PE							
+AS1-WD1	=A10+AS1-JC1PN1	=A10+AS1-JW1	Profinet		1				
+AS1-WD2	=A10+AS1-JC1PN1	=A10+AS1-JC2PN1	Profinet		1				
+AS1-WD3	=A10+AS1-JW1	=A10+AS1-UE1	Profinet		1				
+AS1-WD4	=A10+AS1-UE1	=A10+AS1-UE2	Profinet		1				
+AS1-WD5	=A10+AS1-JR1	=A10+AS1-UE2	Profinet		1				
+AS1-WD6	=A10+AS1-JR2	=A10+AS1-JW1	Profinet		1				
+AS1-WD23	=A10+AS1-JC1	=A10+AS1-JW1	Ethernet		1				
+AS1-WD24	=A10+AS1-JW1	=A10+AS1-KX2	Ethernet		1				
+AS1-WD25	=A10+AS1-JC1EC1	=A10+AS1-JS1	EtherCAT		1				
+AS1-WD26	=A10+AS1-JS1	=A10+AS1-JS2	EtherCAT		1				
+AS1-WD27	=A10+AS1-JW1	=A10+130-JW1	Ethernet		1				
+AS1-WD28	=A10+AS1-JW1	=A10+AS2-JW1	Ethernet		1				
+AS1-WP1	+AS1-XT1.5	=A10+100-JX1A1	AS-i EPDM bk	2	2	1,5	50	Asi matning 24V	/87
+AS2-SH1WC1	+AS1-XT1.1	=A10+AS2-SH1	Signalkabel	5	5	0,34		Knox	/87
+AS2-SH2WC1	+AS1-XT1.2	=A10+AS2-SH2	Signalkabel	5	5	0,34		Magne	/87
+AS2-SH3WC1	+AS1-XT1.3	=A10+AS2-SH3	Signalkabel	8	8	0,34		Smile 41	/87
+AS2-SH4WC1	+AS1-XT1.4	=A10+AS2-SH4	Signalkabel	5	3	0,34		Smile 11RB	/87
+100-JX1WP1	=A10+100-JX1	=A10+100-JX1A1	PUR	4	4	1,00		Matning AL1100	/87

=A10+AS1/57

59

		Datum	2017-05-08				Kabelöversikt : +AS1-A1X-F9SH1WC1 - +100-JX1WP1	=	
		Redigerare	Deltagare						
		Kontrollerad							
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av			

Blad 58

Blad 58 / 119

# Kabelöversikt

F10\_001

Kabelnamn	Källa (från)	Mål (till)	Kabeltyp	alla ledare	Använda ledare	Tvärsnitt [mm]	Längd [m]	Funktionstext	Grafikblad för kabelförbindningstabell
+100-JX1WP01	=A11+100-JX1	=A11+100-JX1A1	PUR	4	4	1,00	2	Matning AL1100	/87
+100-JX2WP01	=A11+100-JX2	=A11+100-JX2A1	PUR	4	4	1,00	2	=	/87
+100-JXI1WC1	=A11+100-JX1	=A11+100-JXI1	PUR	3	3	0,34	2	4xDI-Hub	/87
+100-M1ME1WP1	=A10+AS1-UE2-T1/U	=A11+100-M1ME1	Kraftkabel		3			Matning motor Flexlink	/87
	=A10+AS1-UE2-T2/V								
	=A10+AS1-UE2-T3/W								
+100-M2A1SG03WC1	=A11+100-JXI1	=A11+100-M2A1SG03	PUR	3	3	0,34	2	Cylindergivare	/87
+100-M2A2SG04WC1	=A11+100-JXI1	=A11+100-M2A2SG04	PUR	3	3	0,34	2	=	/87
+100-M2A3SG05WC1	=A11+100-JXI1	=A11+100-M2A3SG05	PUR	3	3	0,34	2	=	/87
+100-M2A4SG06WC1	=A11+100-JXI1	=A11+100-M2A4SG06	PUR	3	3	0,34	2	=	/87
+100-OD1WP1	=A10+100-OD1	=A10+100-OD1A1	PUR	4	4	0,25	0,3	Matning Visionkamera	/87
+100-SG00WC1	=A10+100-JX1	=A10+100-SG00	PUR	3	3	0,34	2	Fotocell magasin	/87
+100-SG00WC01	=A11+100-JX1	+100	PUR	4	4	0,34	3	induktiv givare stopp för upplyft låda	/87
	=A11+100-SG00								
+100-SG01WC1	=A10+100-JX1	=A10+100-SG01	PUR	3	3	0,34	2	Fotocell magasin	/87
+100-SG01WC01	=A11+100-JX1	+100	PUR	4	4	0,34	3	induktiv givare stopp efter kurva	/87
	=A11+100-SG01								
+100-SG02WC01	=A11+100-JX1	+100	PUR	4	4	0,34	3	induktiv givare stopp innan kurva	/87
	=A11+100-SG02								
+100-WD7	=A10+AS1-JW1	=A11+100-JX1	PVC	2x2	1	0,38	5	Profinet	
+100-WD8	=A11+100-JX1	=A11+100-JX2	PVC	4	1	0,34	2	=	
+100-WD9	=A11+100-JX2	=A11+100-VE1	PVC	4	1	0,34	2	=	
+110-AX1WC1	=A11+110-AX1	=A11+110-JX1	PUR	5	5	0,34	0,6	I/O ställdon	/87
+110-AX1WC02	=A11+110-AX1	=A11+110-JXQ1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+110-AX1WC03	=A11+110-AX1	=A11+110-JXQ1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+110-AX1WC04	=A11+110-AX1	=A11+110-JXQ1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+110-AX1WC05	=A11+110-AX1	=A11+110-JXQ1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+110-AX1WC06	=A11+110-AX1	=A11+110-JXI1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+110-AX1WC07	=A11+110-AX1	=A11+110-JXI1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+110-AX1WP1	=A10+120-AX1	=A11+110-AX1	Kraftkabel	3	3	1,5		Matning ställdon	/87
+110-AX1WP2	+AS1-XT1.5	=A11+110-AX1	Kraftkabel	3	3	1,5		=	/87
+110-BF1WC1	=A10+110-BF1	=A10+110-JX1	PUR	4	4	0,34	2	Sensor flöde	/87
+110-BP1WC1	=A10+110-BP1	=A10+110-JX1	PUR	4	4	0,34	2	Sensor tryck	/87
+110-JX1WP1	=A10+110-JX1	=A10+110-JX1A1	PUR	4	4	1,00		Matning AL1100	/87
+110-JX1WP01	=A11+110-JX1	=A11+110-JX1A1	PUR	4	4	1,00	2	=	/87
+110-JXI1WC01	=A11+110-JX1	=A11+110-JXI1	PUR	3	3	0,34	2	4xDI-Hub	/87
+110-JXQ1WP01	=A11+110-JXQ1	=A11+110-JXQ1A1	PUR	4	4	1,00	2	Matning AL1100	/87
+110-RE1WP1	=A10+110-RE1	=A10+110-RE1A1	PUR	4	4	0,25		Matning multikodläsare	/87
+110-SG00WC01	=A11+110-JX1	+110	PUR	4	4	0,34	3	lasergivare lins i fixtur	/87
	=A11+110-SG00								
+110-SP1WC1	=A10+110-JX1	=A10+110-SP1	PUR	4	4	0,34	2	Sensor vakuum	/87
+110-WD10	=A11+100-VE1	=A11+110-JX1	PVC	4	1	0,34	2	Profinet	
+110-WD13	=A11+110-JW1	=A11+120-JX1	PVC	2x2	1	0,38	5	=	
+110-WD14	=A11+110-JW1	=A11+110-JXQ1	PVC	2x2	1	0,38	5	=	
+110-WD15	=A10+100-JX1	=A10+110-JX1	PVC	4	1	0,34	2	=	
+110-WD16	=A10+110-JX1	=A10+120-JX1	PVC	4	1	0,34	2	=	

		Datum	2017-05-08					Kabelöversikt : +100-JX1WP01 - +110-WD16	=	
		Redigerare	Deltagare						+	
		Kontrollerad								
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av				Blad 59 / 119

# Kabelöversikt

F10\_001

Kabelnamn	Källa (från)	Mål (till)	Kabeltyp	alla ledare	Använda ledare	Tvärsnitt [mm]	Längd [m]	Funktionstext	Grafikblad för kabelförbindningstabell
+120-AX1WC1	=A10+120-AX1	=A10+120-JX1	PUR	5	5	0,34	0,6	I/O ställdon	/87
+120-AX1WC2	=A10+120-AX1	=A10+120-JXQ1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+120-AX1WC3	=A10+120-AX1	=A10+120-JXQ1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+120-AX1WC4	=A10+120-AX1	=A10+120-JXQ1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+120-AX1WC5	=A10+120-AX1	=A10+120-JXQ1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+120-AX1WC6	=A10+120-AX1	=A10+120-JXI1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+120-AX1WC7	=A10+120-AX1	=A10+120-JXI1	PUR	5	5	0,34	0,6	=	/87
+120-AX1WP1	=A10+120-AX1	=A10+140-AX1	Kraftkabel	3	3	1,5		Matning ställdon	/87
+120-EXT1WC1	=A11+120-120EXT1-1	=A11+120-JX1	PUR	4	5	0,34	1,5	I/O Eton	/87
	=A11+120-120EXT1-3								
	=A11+120-120EXT1-4								
	=A11+120-120EXT1-2								
	=A11+120-120EXT1-5								
+120-EXT1WC2	=A11+120-120EXT1-1	=A11+120-JXI1	PUR	4	5	0,34	1,5	I/O Eton	/87
	=A11+120-120EXT1-3								
	=A11+120-120EXT1-4								
	=A11+120-120EXT1-2								
	=A11+120-120EXT1-5								
+120-EXT1WC3	=A11+120-120EXT1-1	=A11+120-JXI1	PUR	4	4	0,34	1,5	I/O Eton	/87
	=A11+120-120EXT1-3								
	=A11+120-120EXT1-4								
	=A11+120-120EXT1-2								
+120-EXT1WC4	=A11+120-120EXT1-1	=A11+120-JXI1	PUR	4	5	0,34	1,5	I/O Eton	/87
	=A11+120-120EXT1-3								
	=A11+120-120EXT1-4								
	=A11+120-120EXT1-2								
	=A11+120-120EXT1-5								
+120-EXT1WC5	=A11+120-120EXT1	=A11+120-JXQ1	PUR	4	5	0,34	1,5	I/O Eton	/87
	=A11+120-120EXT1-3								
	=A11+120-120EXT1-4								
	=A11+120-120EXT1-2								
	=A11+120-120EXT1-5								
+120-EXT1WC6	=A11+120-120EXT1-1	=A11+120-JXQ1	PUR	4	5	0,34	1,5	I/O Eton	/87
	=A11+120-120EXT1-3								
	=A11+120-120EXT1-4								
	=A11+120-120EXT1-2								
	=A11+120-120EXT1-5								
+120-EXT1WC7	=A11+120-120EXT1-1	=A11+120-JXQ1	PUR	4	5	0,34	1,5	I/O Eton	/87
	=A11+120-120EXT1-3								
	=A11+120-120EXT1-4								
	=A11+120-120EXT1-2								
	=A11+120-120EXT1-5								
+120-EXT1WC8	=A11+120-120EXT1-1	=A11+120-JXQ1	PUR	4	5	0,34	1,5	I/O Eton	/87
	=A11+120-120EXT1-3								
	=A11+120-120EXT1-4								
	=A11+120-120EXT1-2								

# Kabelöversikt

F10\_001

Kabelnamn	Källa (från)	Mål (till)	Kabeltyp	alla ledare	Använda ledare	Tvärsnitt [mm]	Längd [m]	Funktionstext	Grafikblad för kabelförbindningstabell
	=A11+120-120EXT1-5								
+120-JX1WP1	=A10+120-JX1	=A10+120-JX1A1	PUR	4	4	1,00		Matning AL1100	/87
+120-JX1WP01	=A11+120-JX1	=A11+120-JX1A1	PUR	4	4	1,00	2	=	/87
+120-JX2WP1	=A10+120-JX2	=A10+120-JX2A1	PUR	4	4	1,00	2	=	/87
+120-JXI1WC1	=A10+120-JX1	=A10+120-JXI1	PUR	3	3	0,34	2	4 X DI-Hub	/87
+120-JXI1WC01	=A11+120-JX1	=A11+120-JXI1	PUR	3	3	0,34	2	4xDI-Hub	/87
+120-JXQ1WP1	=A10+120-JXQ1	=A10+120-JXQ1A1	PUR	4	4	1,00	2	Matning AL1100	/87
+120-JXQ1WP01	=A11+120-JXQ1	=A11+120-JXQ1A1	PUR	4	4	1,00	2	=	/87
+120-SG00WC1	=A10+120-JX1	=A10+120-SG00	PUR	3	3	0,34	2	Fotocell inmatning belagd	/87
+120-SG00WC01	=A11+120-JX1	+120	PUR	4	4	0,34	3	Lasergivare Eton klämma tom	/87
		=A11+120-SG00							
+120-SG01WC1	=A10+120-JX1	=A10+120-SG01	PUR	3	3	0,34	2	Fotocell överlämning produkt	/87
+120-SG01WC01	=A11+120-JX1	=A11+120-SG01	PUR	5	5	0,34	2	Ultraljudssensor känna av händer	/87
+120-SG02WC1	=A10+120-JX2	=A10+120-SG02	PUR	4	4	0,34	2	Lasergivare detektering främmande objekt	/87
+120-WD12	=A11+120-JX1	=A11+120-JXQ1	PVC	4	1	0,34	2	Profinet	
+120-WD17	=A10+120-JX2	=A10+120-JXQ1	PVC	4	1	0,34	2	=	
+120-WD18	=A10+120-JX1	=A10+120-JX2	PVC	4	1	0,34	2	=	
+120-WD22	=A10+120-JXQ1	=A10+130-JW1	PVC	2x2	1	0,38	5	=	
+130-M1ME1WC1	=A10+AS1-JS1-Feedback	=A10+130-M1ME1-Feedback	Signalkabel		1			Feeback servomotor	/87
+130-M1ME1WP1	=A10+AS1-JS1-U	=A10+130-M1ME1-U1	Kraftkabel		3			Matning servomotor	/87
	=A10+AS1-JS1-V	=A10+130-M1ME1-V1							
	=A10+AS1-JS1-W	=A10+130-M1ME1-W1							
+130-M1ME2WC1	=A10+AS1-JS2-Feedback	=A10+130-M1ME2-Feedback	Signalkabel		1			Feeback servomotor	/87
+130-M1ME2WP1	=A10+AS1-JS2-U	=A10+130-M1ME2-U1	Kraftkabel		3			Matning servomotor	/87
	=A10+AS1-JS2-V	=A10+130-M1ME2-V1							
	=A10+AS1-JS2-W	=A10+130-M1ME2-W1							
+130-SG00WC1	=A10+130-JX1-GND	=A10+130-SG00-Black(Return)	Signalkabel	2	2	0,34		Vibrationsmätare vals Lager	/87
	=A10+130-JX1-ANALOG8	=A10+130-SG00-White(sensor)							
+130-SG01WC1	=A10+130-JX1-GND	=A10+130-SG01-Black(Return)	Signalkabel	2	2	0,34		Vibrationsmätare vals Lager	/87
	=A10+130-JX1-ANALOG7	=A10+130-SG01-White(sensor)							
+130-SG02WC1	=A10+130-JX1-GND	=A10+130-SG02-Black(Return)	Signalkabel	2	2	0,34		Vibrationsmätare vals Lager	/87
	=A10+130-JX1-ANALOG6	=A10+130-SG02-White(sensor)							
+130-SG03WC1	=A10+130-JX1-GND	=A10+130-SG03-Black(Return)	Signalkabel	2	2	0,34		Vibrationsmätare vals Lager	/87
	=A10+130-JX1-ANALOG5	=A10+130-SG03-White(sensor)							
+130-SG04WC1	=A10+130-JX1-GND	=A10+130-SG04-Black(Return)	Signalkabel	2	2	0,34		vibrationsmätare valsmotor	/87
	=A10+130-JX1-ANALOG4	=A10+130-SG04-White(sensor)							
+130-SG05WC1	=A10+130-JX1-GND	=A10+130-SG05-Black(Return)	Signalkabel	2	2	0,34		vibrationsmätare valsmotor	/87
	=A10+130-JX1-ANALOG3	=A10+130-SG05-White(sensor)							
+130-SG06WC1	=A10+130-JX1-GND	=A11+100-SG06-Black(Return)	Signalkabel	2	2	0,34		vibrationsmätare flexlink	/87
	=A10+130-JX1-ANALOG2	=A11+100-SG06-White(sensor)							
+130-SG07WC1	=A10+130-JX1-GND	=A11+120-SG02-Black(Return)	Signalkabel	2	2	0,34		vibrationsmätare Eton	/87
	=A10+130-JX1-ANALOG1	=A11+120-SG02-White(sensor)							
+130-WD21	=A10+130-JW1	=A10+140-JXQ1	PVC	2x2	1	0,38	5	Profinet	
+130-WD29	=A10+100-OD1	=A10+130-JW1	Ethernet		1				
+130-WD30	=A10+110-PR1	=A10+130-JW1	Ethernet		1				
+130-WD31	=A10+110-RE1	=A10+130-JW1	Ethernet		1				

# Kabelöversikt

F10\_001

# Plintradsöversikt

F14\_001

# Plintförbindningstabell

F13\_001

# Plintförbindningstabell

F13\_001

List

+AS1-XT1.2

# Plintförbindningstabell

F13\_001

# Apparatlista

F01\_001

Postbeteckning	Mängd	Benämning	Typnummer	Leverantör	Artikelnummer
+AS1-WP1	1		Flat cable 50 meter EPDM bk	IFM	IFM.E74012
+AS2-SH1WC1	1				2TLA020056R1000
+AS2-SH2WC1	1				2TLA020056R1000
+AS2-SH3WC1	1				2TLA020056R8000
+AS2-SH4WC1	1				2TLA020056R1000
+100-JX1WP1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+100-JX1WP01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+100-JX2WP01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+100-JX1WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC043
+100-M2A1SG03WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+100-M2A2SG04WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+100-M2A3SG05WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+100-M2A4SG06WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+100-OD1WP1	1	Jumper	VDOGH080MSS00,3H04STGH040MSS	IFM	IFM.E12432
+100-SG00WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+100-SG00WC01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSS0003H04STGH040MSS	IFM	IFM.EVC100
+100-SG01WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+100-SG01WC01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSS0003H04STGH040MSS	IFM	IFM.EVC100
+100-SG02WC01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSS0003H04STGH040MSS	IFM	IFM.EVC100
+100-WD7	1	Jumper, Kopplingskabel,	VDOGH040ZDS0005X04GXS	IFM	IFM.E12491
+100-WD8	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+100-WD9	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+110-AX1WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+110-AX1WC02	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+110-AX1WC03	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+110-AX1WC04	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+110-AX1WC05	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+110-AX1WC06	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+110-AX1WC07	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+110-BF1WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS0002H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC058
+110-BP1WC1	1		VDOGF040MSS0002H04STGH040MSS	IFM	IFM.EVC243
+110-JX1WP1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+110-JX1WP01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+110-JX1WC01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC043
+110-JXQ1WP01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+110-RE1WP1	1	Jumper	VDOGH080MSS00,3H04STGH040MSS	IFM	IFM.E12432
+110-SG00WC01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSS0003H04STGH040MSS	IFM	IFM.EVC100
+110-SP1WC1	1		VDOGF040MSS0002H04STGH040MSS	IFM	IFM.EVC243
+110-WD10	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+110-WD11	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+110-WD13	1	Jumper, Kopplingskabel,	VDOGH040ZDS0005X04GXS	IFM	IFM.E12491
+110-WD14	1	Jumper, Kopplingskabel,	VDOGH040ZDS0005X04GXS	IFM	IFM.E12491
+110-WD15	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+110-WD16	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+120-AX1WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+120-AX1WC2	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+120-AX1WC3	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+120-AX1WC4	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+120-AX1WC5	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+120-AX1WC6	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+120-AX1WC7	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+120-EXT1WC1	1	Hankontakt, AC/DC, stickkontakt M12, Halogenfri	ASTGH040MSS01,5H04	IFM	IFM.EVC159
+120-EXT1WC2	1	Hankontakt, AC/DC, stickkontakt M12, Halogenfri	ASTGH040MSS01,5H04	IFM	IFM.EVC159
+120-EXT1WC3	1	Hankontakt, AC/DC, stickkontakt M12, Halogenfri	ASTGH040MSS01,5H04	IFM	IFM.EVC159
+120-EXT1WC4	1	Hankontakt, AC/DC, stickkontakt M12, Halogenfri	ASTGH040MSS01,5H04	IFM	IFM.EVC159
+120-EXT1WC5	1	Hankontakt, AC/DC, stickkontakt M12, Halogenfri	ASTGH040MSS01,5H04	IFM	IFM.EVC159

		Datum	2017-05-08		 SMARTA FABRIKER	Apparatlista : IFM.E74012 - IFM.EVC159	=	
		Redigerare	Deltagare					
		Kontrollerad						
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		

# Apparatlista

F01\_001

Postbeteckning	Mängd	Benämning	Typnummer	Leverantör	Artikelnummer
+120-EXT1WC6	1	Hankontakt, AC/DC, stickkontakt M12, Halogenfri	ASTGH040MSS01,5H04	IFM	IFM.EVC159
+120-EXT1WC7	1	Hankontakt, AC/DC, stickkontakt M12, Halogenfri	ASTGH040MSS01,5H04	IFM	IFM.EVC159
+120-EXT1WC8	1	Hankontakt, AC/DC, stickkontakt M12, Halogenfri	ASTGH040MSS01,5H04	IFM	IFM.EVC159
+120-JX1WP1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+120-JX1WP01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+120-JX2WP1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+120-JXI1WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC043
+120-JXI1WC01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC043
+120-JXQ1WP1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+120-JXQ1WP01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+120-SG00WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+120-SG00WC01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSS0003H04STGH040MSS	IFM	IFM.EVC100
+120-SG01WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+120-SG01WC01	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS0002H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC058
+120-SG02WC1	1		VDOGF040MSS0002H04STGH040MSS	IFM	IFM.EVC243
+120-WD12	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+120-WD17	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+120-WD18	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+120-WD22	1	Jumper, Kopplingskabel,	VDOGH040ZDS0005X04GXS	IFM	IFM.E12491
+130-WD21	1	Jumper, Kopplingskabel,	VDOGH040ZDS0005X04GXS	IFM	IFM.E12491
+140-AX1WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+140-AX1WC2	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+140-AX1WC3	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+140-AX1WC4	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+140-AX1WC5	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+140-AX1WC6	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+140-AX1WC7	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH050MSS00,6H05STGH050MSS	IFM	IFM.EVC056
+140-JX1WP1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+140-JX2WP1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+140-JXI1WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC043
+140-JXQ1WP1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGH040MSP0002H04STGH040MSP	IFM	IFM.EVC719
+140-OD1WP1	1	Jumper	VDOGH080MSS00,3H04STGH040MSS	IFM	IFM.E12432
+140-SG00WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+140-SG01WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+140-SG02WC1	1	Jumper, AC/DC, Halogenfri	VDOGF030MSS0002H03STGH030MSS	IFM	IFM.EVC218
+140-WD19	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
+140-WD20	1	Jumper	INDUSTRIAL ETHERNET CABLE 2M	IFM	IFM.E21138
=A10+AS1	2				FI0014A00
=A10+AS1-A1X-F9SH1	1	Smile 11 EA Tina	Smile 11 EA Tina	ABB	JOK.2TLA030050R0000
=A10+AS1-A1X-F9SH2	1	Smile 11 EA Tina	Smile 11 EA Tina	ABB	JOK.2TLA030050R0000
=A10+AS1-AS2-PW1	1	Skärm	123456789		123456789
=A10+AS1-AS2-PW2	1	Skärm	123456789		123456789
=A10+AS1-AS2-PW7	1	Skärm	123456789		123456789
=A10+AS1-D1L1	1		2CDG110103R0011	ABB	ABB.DG/S1.16.1
=A10+AS1-DL1	1		2CDG110103R0011	ABB	ABB.DG/S1.16.1
=A10+AS1-EG1	1	Switchat nätaggregat 24 V DC	PSU-1AC/24VDC-10A	IFM	IFM.DN4013
=A10+AS1-EG2	1		CP-C.1 24/20.0	ABB	ABB.ISVR360763R1001
=A10+AS1-EG3	1				700789.02
=A10+AS1-F9QC1	1		AF16Z-30-01-21	ABB	ABB.ISBL176001R2101
=A10+AS1-F9QC2	1		AF16Z-30-01-21	ABB	ABB.ISBL176001R2101
=A10+AS1-FS00	1		S203M-C16	ABB	ABB.2CDS273001R0164
=A10+AS1-FS01	1		S201M-C10	ABB	ABB.2CDS271001R0104
=A10+AS1-FS02	1		S201M-C10	ABB	ABB.2CDS271001R0104
=A10+AS1-FS03	1		S201M-B20	ABB	ABB.2CDS271001R0205
=A10+AS1-FS04	1		S201M-B20	ABB	ABB.2CDS271001R0205
=A10+AS1-FS05	1		S201M-C6	ABB	ABB.2CDS271001R0064

# Apparatlista

F01\_001

Postbeteckning	Mängd	Benämning	Typnummer	Leverantör	Artikelnummer
=A10+AS1-FS06	1		S201-C16	ABB	ABB.2CDS251001R0164
=A10+AS1-FS07	1		S201M-C10	ABB	ABB.2CDS271001R0104
=A10+AS1-FS08	1		S201M-C6	ABB	ABB.2CDS271001R0064
=A10+AS1-FS09	1		S201M-C6	ABB	ABB.2CDS271001R0064
=A10+AS1-FS10	1	Sicherungsmodul IO-Link, Nennstrom (Fail Safe Element) 2 x 6 A, für Kopfmodul DF2100	Fuse/IO-Link/24VDC/2x6A	IFM	IFM.DF2216
=A10+AS1-FS11	1		S201M-C16	ABB	ABB.2CDS271001R0164
=A10+AS1-FS12	1		S201M-C10	ABB	ABB.2CDS271001R0104
=A10+AS1-FS13	1		S201M-C6	ABB	ABB.2CDS271001R0064
=A10+AS1-FS14	1		S201M-C10	ABB	ABB.2CDS271001R0104
=A10+AS1-JC1	1		PM583-ETH	ABB	ABB.1SAP140300R0271
=A10+AS1-JC1EC1	1		CM579-PNIO	ABB	ABB.1SAP170901R0101
=A10+AS1-JC1JA1	1		TB523-2ETH	ABB	ABB.1SAP112300R0277
=A10+AS1-JC1JX1	1		DC532	ABB	ABB.1SAP240100R0001
=A10+AS1-JC1PN1	1		CM579-PNIO	ABB	ABB.1SAP170901R0101
=A10+AS1-JC2	1	Pluto B46 Safety-PLC 24+16+4+2	Pluto_B46 v2	ABB	JOK.2TLA020070R1700
=A10+AS1-JC2KF1	1	BT51 24DC Skäkerhetsrelä / Expansionsrelä	BT51	ABB	JOK.2TLA010033R2000
=A10+AS1-JC2KF2	1	BT51 24DC Skäkerhetsrelä / Expansionsrelä	BT51	ABB	JOK.2TLA010033R2000
=A10+AS1-JC2KF3	1	BT51 24DC Skäkerhetsrelä / Expansionsrelä	BT51	ABB	JOK.2TLA010033R2000
=A10+AS1-JC2KF4	1	BT51 24DC Skäkerhetsrelä / Expansionsrelä	BT51	ABB	JOK.2TLA010033R2000
=A10+AS1-JC2PN	1	GATE-PN Pluto gateway Ethernet-PROFINET	GATE-PN	ABB	JOK.2TLA020071R9300
=A10+AS1-JC2PN1	1	GATE-PN Pluto gateway Ethernet-PROFINET	GATE-PN	ABB	JOK.2TLA020071R9300
=A10+AS1-JR1	1				IRCS Compact
=A10+AS1-JR2	1				IRCS Compact
=A10+AS1-JS1	1		E152A06EIOA000	ABB	ABB.E152A06EIOA000
=A10+AS1-JS2	1		E152A06EIOA000	ABB	ABB.E152A06EIOA000
=A10+AS1-JW1	1		NE810	ABB	ABB.NE810
=A10+AS1-KX1	1		2CDG110144R0011	ABB	ABB.SV/S 30.160.1.1
=A10+AS1-KX2	1		IPS/S3.1.1	ABB	ABB.IPS/S3.1.1
=A10+AS1-KX3	1		USB/S1.1	ABB	ABB.USB/S1.1
=A10+AS1-QB1	1		OT40FT3		ABB.1CSA104940R1001
=A10+AS1-QI1	1		F202 A-25/0,03	ABB	ABB.2CSF202101R1250
=A10+AS1-UE1	1		ACS380-04xC-02A4-1	ABB	ABB.ACS380-04xC-02A4-1
=A10+AS1-UE2	1		ACS380-04xC-02A4-1	ABB	ABB.ACS380-04xC-02A4-1
=A10+AS1-XS0	1	Uttag 230V			N.A
=A10+AS1-XS1	1	Uttag 230V			N.A
=A10+AS1-XS2	1	Uttag 230V			N.A
=A10+AS2-SH1	1	Knox 2X v2	Knox 2X v2	ABB	JOK.2TLA020105R2300
=A10+AS2-SH2	1	Magne 2Bx v2 Eden incl. EVA	Magne 2Bx v2	ABB	JOK.2TLA042022R1900
=A10+AS2-SH3	1	Smile 41 EWWWp	Smile 41 EWWWp	ABB	JOK.2TLA030057R0100
=A10+AS2-SH4	1	Smile 11 RB	Smile 11 RB	ABB	JOK.2TLA030053R0100
=A10+100-JX1	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A10+100-JX1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+100-OD1	1	3D-sensor	O3DIRDKG/E1/GM/S/60	IFM	IFM.O3D302
=A10+100-OD1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+100-SG00	1	Direktavkännande fotocell, DC PNP, ljuskopplad	O8H-HPKG/IO-Link/0,30M/AS/3P	IFM	IFM.O8H220
=A10+100-SG01	1	Direktavkännande fotocell, DC PNP, ljuskopplad	O8H-HPKG/IO-Link/0,30M/AS/3P	IFM	IFM.O8H220
=A10+110-BF1	1	Mätare för tryckluftsförbrukning	SDR12DGXFPKG/US-100	IFM	IFM.SD6000
=A10+110-BP1	1	Elektronisk tryckgivare	PQ-010-RHR18-QFPKG/AS/	IFM	IFM.PQ7834
=A10+110-JX1	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A10+110-JX1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+110-RE1	1	Multikodläsare	O2IIOS-G/D/RS232/E1/E2	IFM	IFM.O2I301
=A10+110-RE1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+110-SP1	1		PQ-1-1-RHR18-QFPKG/AS/	IFM	IFM.PQ7809
=A10+120-JX1	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A10+120-JX1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+120-JX2	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100

# Apparatlista

F01\_001

Postbeteckning	Mängd	Benämning	Typnummer	Leverantör	Artikelnummer
=A10+120-JX2A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+120-JX1	2	Aktiv CompactLine-modul (IO-Link-enhet)	IO-Link module 4 x 2 DI IP 67	IFM	IFM.AL2400
=A10+120-JXQ1	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A10+120-JXQ1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+120-M2ME1	1				BG45X30PI
=A10+120-SG00	1	Direktavkänndande fotocell, DC PNP, ljuskopplad	O8H-HPKG/IO-Link/0,30M/AS/3P	IFM	IFM.O8H220
=A10+120-SG01	1	Direktavkänndande fotocell, DC PNP, ljuskopplad	O8H-HPKG/IO-Link/0,30M/AS/3P	IFM	IFM.O8H220
=A10+120-SG02	1				IFM.OJ5136
=A10+130-JW1	1		NE810	ABB	ABB.NE810
=A10+130-JW1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+130-JX1	1		IMX8	SKF	SKF.IMX8
=A10+130-JX1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+130-M1ME1	1				ESM08B-751-302 -T10A00
=A10+130-M1ME2	1				ESM08B-751-302 -T10A00
=A10+130-SG00	1		CMSS MT-1	SKF	SKF.CMSS MT-1
=A10+130-SG01	1		CMSS MT-1	SKF	SKF.CMSS MT-1
=A10+130-SG02	1		CMSS MT-1	SKF	SKF.CMSS MT-1
=A10+130-SG03	1		CMSS MT-1	SKF	SKF.CMSS MT-1
=A10+130-SG04	1		CMSS MT-1	SKF	SKF.CMSS MT-1
=A10+130-SG05	1		CMSS MT-1	SKF	SKF.CMSS MT-1
=A10+140-JX1	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A10+140-JX1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+140-JX2	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A10+140-JX2A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+140-JXI1	2	Aktiv CompactLine-modul (IO-Link-enhet)	IO-Link module 4 x 2 DI IP 67	IFM	IFM.AL2400
=A10+140-JXQ1	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A10+140-JXQ1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+140-M2ME1	1				BG45X30PI
=A10+140-OD1	1	Objektidentifieringsgivare max. storlek på bildfältet: 1320 x 945 mm	O2DIRPKG/K	IFM	IFM.O2D222
=A10+140-OD1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A10+140-SG00	1	Direktavkänndande fotocell, DC PNP, ljuskopplad	O8H-HPKG/IO-Link/0,30M/AS/3P	IFM	IFM.O8H220
=A10+140-SG01	1	Direktavkänndande fotocell, DC PNP, ljuskopplad	O8H-HPKG/IO-Link/0,30M/AS/3P	IFM	IFM.O8H220
=A10+140-SG02	1	Direktavkänndande fotocell, DC PNP, ljuskopplad	O8H-HPKG/IO-Link/0,30M/AS/3P	IFM	IFM.O8H220
=A11+100-JX1	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A11+100-JX1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A11+100-JX2	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A11+100-JX2A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A11+100-JX1	2	Aktiv CompactLine-modul (IO-Link-enhet)	IO-Link module 4 x 2 DI IP 67	IFM	IFM.AL2400
=A11+100-M2A1SG03	1		MZT7-03VPS-KR0	SICK	SICK.1070821
=A11+100-M2A2SG04	1		MZT7-03VPS-KR0	SICK	SICK.1070821
=A11+100-M2A3SG05	1		MZT7-03VPS-KR0	SICK	SICK.1070821
=A11+100-M2A4SG06	1		MZT7-03VPS-KR0	SICK	SICK.1070821
=A11+100-SG00	1	Induktiv givare	IFB3010-BPKG/K1/US-104	IFM	IFM.IFS290
=A11+100-SG01	1	Induktiv givare	IFB3010-BPKG/K1/US-104	IFM	IFM.IFS290
=A11+100-SG02	1	Induktiv givare	IFB3010-BPKG/K1/US-104	IFM	IFM.IFS290
=A11+100-SG06	1		CMSS MT-1	SKF	SKF.CMSS MT-1
=A11+100-VE1	1		AES-D-BC-PNIO	AVE	AVE.R412018223
=A11+110-JW1	1		NE801	ABB	ABB.NE801
=A11+110-JW1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A11+110-JX1	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A11+110-JX1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A11+110-JXI1	2	Aktiv CompactLine-modul (IO-Link-enhet)	IO-Link module 4 x 2 DI IP 67	IFM	IFM.AL2400
=A11+110-JXQ1	1	IO-Linkmaster med Profinet-interface	IO-Link Master SL PN 4P IP67	IFM	IFM.AL1100
=A11+110-JXQ1A1	1	FC-övergång till rundkabel	FLAT CABLE CONNECTOR - M12	IFM	IFM.AC5005
=A11+110-M1ME1	1				BG45X30PI
=A11+110-SG00	1				IFM.OJ5190

# Apparatlista

F01\_001

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn +AS1-A1X-F9SH1WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext Nödstopp		Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd	
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
Matning, I/O - Nödstopp Smile 11EA Tina	=A10/21.1	-XT1.6	1	BK	=A10-A1X-F9SH1	1	=A10/21.1	
=	=A10/21.1	-XT1.6	2	BN	=A10-A1X-F9SH1	2	=A10/21.1	
=	=A10/21.2	-XT1.6	4	BU	=A10-A1X-F9SH1	4	=A10/21.2	
=	=A10/21.1	-XT1.6	3	GY	=A10-A1X-F9SH1	3	=A10/21.1	
Kabelnamn +AS1-A1X-F9SH2WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext Nödsstopp		Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd	
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
Matning, I/O - Nödstopp Smile 11EA Tina	=A10/21.2	-XT1.6	5	BK	=A10-A1X-F9SH2	1	=A10/21.2	
=	=A10/21.3	-XT1.6	6	BN	=A10-A1X-F9SH2	2	=A10/21.3	
=	=A10/21.3	-XT1.6	8	BU	=A10-A1X-F9SH2	4	=A10/21.3	
=	=A10/21.3	-XT1.6	7	GY	=A10-A1X-F9SH2	3	=A10/21.3	
Kabelnamn +AS1-JR1WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext IRC5 Compact		Antal ledare 10			Tvärsnitt 0,75		Kabellängd	
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
IRC5 matning + I/O - nödstopp och skyddstopp	=A10/13.1	-XT1.7	1	1	=A10-JR1-X1.1		=A10/13.1	
=	=A10/13.1	-XT1.7	2	2	=A10-JR1-X1.2		=A10/13.1	
=	=A10/13.1	-XT1.7	3	3	=A10-JR1-X1.7		=A10/13.1	
=	=A10/13.1	-XT1.7	4	4	=A10-JR1-X1.8		=A10/13.1	
=	=A10/13.1	-XT1.7	5	5	=A10-JR1-X2.1		=A10/13.1	
=	=A10/13.2	-XT1.7	6	6	=A10-JR1-X2.2		=A10/13.2	
=	=A10/13.2	-XT1.7	7	7	=A10-JR1-X2.7		=A10/13.2	
=	=A10/13.2	-XT1.7	8	8	=A10-JR1-X2.8		=A10/13.2	
=	=A10/13.2	-XT1.7	9	9	=A10-JR1-X5.3		=A10/13.2	
=	=A10/13.2	-XT1.7	10	10	=A10-JR1-X5.11		=A10/13.2	

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn +AS1-JR1WP1			Kabeltyp Kraftkabel					
Funktionstext Matning IRC5 Compact			Antal ledare 3			Tvärslott 2,5		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
IRC5 matning + I/O - nödstop och skyddstop	=A10/13.1	-XT1.9	1	BK	=A10-JR1-X0.1		=A10/13.1	
=	=A10/13.1	-XT1.9	2	BN	=A10-JR1-X0.2		=A10/13.1	
=	=A10/13.1	-XT1.9	3	GY	=A10-JR1-X0.PE		=A10/13.1	
Kabelnamn +AS1-JR2WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext IRC5 Compact			Antal ledare 10			Tvärslott 0,75		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
IRC5 matning + I/O - nödstop och skyddstop	=A10/13.4	-XT1.8	1	1	=A10-JR2-X1.1		=A10/13.4	
=	=A10/13.4	-XT1.8	2	2	=A10-JR2-X1.2		=A10/13.4	
=	=A10/13.4	-XT1.8	3	3	=A10-JR2-X1.7		=A10/13.4	
=	=A10/13.5	-XT1.8	4	4	=A10-JR2-X1.8		=A10/13.5	
=	=A10/13.5	-XT1.8	5	5	=A10-JR2-X2.1		=A10/13.5	
=	=A10/13.5	-XT1.8	6	6	=A10-JR2-X2.2		=A10/13.5	
=	=A10/13.5	-XT1.8	7	7	=A10-JR2-X2.7		=A10/13.5	
=	=A10/13.5	-XT1.8	8	8	=A10-JR2-X2.8		=A10/13.5	
=	=A10/13.6	-XT1.8	9	9	=A10-JR2-X5.3		=A10/13.6	
=	=A10/13.6	-XT1.8	10	10	=A10-JR2-X5.11		=A10/13.6	
Kabelnamn +AS1-JR2WP1			Kabeltyp Kraftkabel					
Funktionstext Matning IRC5 Compact			Antal ledare 3			Tvärslott 2,5		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
IRC5 matning + I/O - nödstop och skyddstop	=A10/13.4	-XT1.10	1	BK	=A10-JR2-X0.1		=A10/13.4	
=	=A10/13.4	-XT1.10	2	BN	=A10-JR2-X0.2		=A10/13.4	
=	=A10/13.4	-XT1.10	3	GY	=A10-JR2-X0.PE		=A10/13.4	

## Kabelförbindningstabell

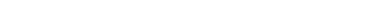
F09\_002

Kabelnamn	+AS1-WP1			Kabeltyp	AS-i EPDM bk				
Funktionstext	Asi matning 24V			Antal ledare	2	Tvärsnitt	1,5	Kabellängd	50
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
Matning till IFM-komponenter via Asi-kabel med T-kopplingar	=A10/15.1	-XT1.5	1L1+	BN	=A10+100-JX1A1	LINE 1:+	=A10/25.1		
=	=A10/15.2	-XT1.5	M1	BU	=A10+100-JX1A1	LINE 1:-	=A10/25.1		
Kabelnamn	+AS2-SH1WC1			Kabeltyp	Signalkabel				
Funktionstext	Knox			Antal ledare	5	Tvärsnitt	0,34	Kabellängd	
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
Matning, I/O - Knox Lås innergrind	=A10+AS1/20.2	+AS1-XT1.1	4	BK	=A10-SH1	X1.4	=A10+AS1/20.2		
=	=A10+AS1/20.1	+AS1-XT1.1	1	BN	=A10-SH1	X1.1	=A10+AS1/20.1	Matning, I/O - Knox Lås innergrind	
=	=A10+AS1/20.1	+AS1-XT1.1	3	BU	=A10-SH1	X1.3	=A10+AS1/20.1		
=	=A10+AS1/20.2	+AS1-XT1.1	5	GY	=A10-SH1	X1.5	=A10+AS1/20.2		
=	=A10+AS1/20.1	+AS1-XT1.1	2	WH	=A10-SH1	X1.2	=A10+AS1/20.1		
Kabelnamn	+AS2-SH2WC1			Kabeltyp	Signalkabel				
Funktionstext	Magne			Antal ledare	5	Tvärsnitt	0,34	Kabellängd	
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
Matning, I/O - Magne Magnetlås innergrind	=A10+AS1/20.3	+AS1-XT1.2	4	BK	=A10-SH2	4	=A10+AS1/20.3		
=	=A10+AS1/20.3	+AS1-XT1.2	1	BN	=A10-SH2	1	=A10+AS1/20.3	Matning, I/O - Magne Magnetlås innergrind	
=	=A10+AS1/20.3	+AS1-XT1.2	3	BU	=A10-SH2	3	=A10+AS1/20.3		
=	=A10+AS1/20.4	+AS1-XT1.2	5	GY	=A10-SH2	5	=A10+AS1/20.4		
=	=A10+AS1/20.3	+AS1-XT1.2	2	WH	=A10-SH2	2	=A10+AS1/20.3		

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+AS2-SH3WC1		Kabeltyp		Signalkabel				
Funktionstext	Smile 41		Antal ledare		8	Tvärslit		0,34	Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
Nödstopp	=A10+AS1/20.7	+AS1-XT1.3	7	BN	=A10-SH3	2	=A10+AS1/20.7		
=	=A10+AS1/20.7	+AS1-XT1.3	8	BU	=A10-SH3	7	=A10+AS1/20.7		
=	=A10+AS1/20.6	+AS1-XT1.3	6	GN	=A10-SH3	3	=A10+AS1/20.6		
Matning, I/O - Smile 41 3 knappar + nödstopp funktion knappar ej def.	=A10+AS1/20.5	+AS1-XT1.3	2	GY	=A10-SH3	5	=A10+AS1/20.5		
Knapp S1	=A10+AS1/20.5	+AS1-XT1.3	3	PK	=A10-SH3	6	=A10+AS1/20.5		
Knapp S2	=A10+AS1/20.6	+AS1-XT1.3	4	RD	=A10-SH3	8	=A10+AS1/20.6		
Matning, I/O - Smile 41 3 knappar + nödstopp funktion knappar ej def.	=A10+AS1/20.5	+AS1-XT1.3	1	WH	=A10-SH3	1	=A10+AS1/20.5		
Knapp S3	=A10+AS1/20.6	+AS1-XT1.3	5	YE	=A10-SH3	4	=A10+AS1/20.6		

			Datum	2017-05-08			 <small>elektroautomatik</small>	Kabelförbindningstabell +AS2-SH3WC1	=			
			Redigerare	Deltagare							+ Blad	89
			Kontrollerad									
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av					Blad	89 / 119

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn +AS2-SH4WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext Smile 11RB			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
Matning, I/O - Smile 11RB Reset nödstopp	=A10+AS1/20.8	+AS1-XT1.4	3	BK	=A10-SH4	4	=A10+AS1/20.8	
=	=A10+AS1/20.8	+AS1-XT1.4	2	BU	=A10-SH4	3	=A10+AS1/20.8	
=	=A10+AS1/20.8	+AS1-XT1.4	1	WH	=A10-SH4	2	=A10+AS1/20.8	
Kabelnamn +100-JX1WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext Matning AL1100			Antal ledare 4			Tvärsnitt 1,00		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/25.2	=A10-JX1	X31:1	BN	=A10-JX1A1	1	=A10+AS1/25.2	
	=A10+AS1/25.2	=A10-JX1	X31:2	WH	=A10-JX1A1	2	=A10+AS1/25.2	
	=A10+AS1/25.2	=A10-JX1	X31:3	BU	=A10-JX1A1	3	=A10+AS1/25.2	
	=A10+AS1/25.2	=A10-JX1	X31:4	BK	=A10-JX1A1	4	=A10+AS1/25.2	
Kabelnamn +100-JX1WP01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext Matning AL1100			Antal ledare 4			Tvärsnitt 1,00		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/30.1	=A11-JX1	X31:1	BN	=A11-JX1A1	1	=A10+AS1/30.1	
	=A10+AS1/30.1	=A11-JX1	X31:2	WH	=A11-JX1A1	2	=A10+AS1/30.1	
	=A10+AS1/30.1	=A11-JX1	X31:3	BU	=A11-JX1A1	3	=A10+AS1/30.1	
	=A10+AS1/30.2	=A11-JX1	X31:4	BK	=A11-JX1A1	4	=A10+AS1/30.2	
Kabelnamn +100-JX2WP01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext Matning AL1100			Antal ledare 4			Tvärsnitt 1,00		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/30.3	=A11-JX2	X31:1	BN	=A11-JX2A1	1	=A10+AS1/30.3	
	=A10+AS1/30.3	=A11-JX2	X31:2	WH	=A11-JX2A1	2	=A10+AS1/30.3	
	=A10+AS1/30.3	=A11-JX2	X31:3	BU	=A11-JX2A1	3	=A10+AS1/30.3	
	=A10+AS1/30.3	=A11-JX2	X31:4	BK	=A11-JX2A1	4	=A10+AS1/30.3	

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+100-JXI1WC1		Kabeltyp	PUR				
Funktionstext	4xDI-Hub		Antal ledare	3	Tvärsnitt	0,34	Kabellängd	2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A11/49.7	=A11-JX1	X04:1	BN	=A11-JXI1	IO-Link:1	=A11/49.7	
	=A11/49.7	=A11-JX1	X04:3	BU	=A11-JXI1	IO-Link:3	=A11/49.7	
	=A11/49.7	=A11-JX1	X04:4	BK	=A11-JXI1	IO-Link:4	=A11/49.7	

Datum 2017-05-08  
Redigerare Deltagare  
Kontrollerad  
Åndring Datum Namn Ursprung Ersättning för Ersatt av

 Kabelförbindningstabell +100-JXI1WC1

=  
+  
Blad 91 / Blad 91 / 119

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+100-M1ME1WP1		Kabeltyp	Kraftkabel				
Funktionstext	Matning motor Flexlink		Antal ledare			Tvärslott		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/12.5	=A10+AS1-UE2-T1/U		BK	=A11-M1ME1	U1	=A10+AS1/12.5	
	=A10+AS1/12.5	=A10+AS1-UE2-T2/V		BN	=A11-M1ME1	V1	=A10+AS1/12.5	
	=A10+AS1/12.5	=A10+AS1-UE2-T3/W		GY	=A11-M1ME1	W1	=A10+AS1/12.5	

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+100-M2A1SG03WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Cylindergivare			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbeeteckning från	Anslutning	Ledare	Målbeeteckning till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/47.1	=A11-JXI1	X1.0:1	BN	=A11-M2A1SG03	1	=A11/47.1	Cylinder 1 nere PLC: diCylinder1Down	
	=A11/47.2	=A11-JXI1	X1.0:3	BU	=A11-M2A1SG03	3	=A11/47.1		
Cylinder 1 nere PLC: diCylinder1Down	=A11/47.2	=A11-JXI1	X1.0:4	BK	=A11-M2A1SG03	4	=A11/47.1	Cylinder 1 nere PLC: diCylinder1Down	
Kabelnamn	+100-M2A2SG04WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Cylindergivare			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbeeteckning från	Anslutning	Ledare	Målbeeteckning till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
I/O link hub: DI cylindergivare på flexlink PLC: HUB	=A11/47.3	=A11-JXI1	X1.1:1	BN	=A11-M2A2SG04	1	=A11/47.3	Cylinder 2 nere PLC: diCylinder2Down	
	=A11/47.3	=A11-JXI1	X1.1:3	BU	=A11-M2A2SG04	3	=A11/47.3		
Cylinder 2 nere PLC: diCylinder2Down	=A11/47.4	=A11-JXI1	X1.1:4	BK	=A11-M2A2SG04	4	=A11/47.3	Cylinder 2 nere PLC: diCylinder2Down	
Kabelnamn	+100-M2A3SG05WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Cylindergivare			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbeeteckning från	Anslutning	Ledare	Målbeeteckning till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/47.5	=A11-JXI1	X1.2:1	BN	=A11-M2A3SG05	1	=A11/47.4	Cylinder 1 uppe PLC: diCylinder1Up	
	=A11/47.5	=A11-JXI1	X1.2:3	BU	=A11-M2A3SG05	3	=A11/47.5		
Cylinder 1 uppe PLC: diCylinder1Up	=A11/47.5	=A11-JXI1	X1.2:4	BK	=A11-M2A3SG05	4	=A11/47.4	Cylinder 1 uppe PLC: diCylinder1Up	
Kabelnamn	+100-M2A4SG06WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Cylindergivare			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbeeteckning från	Anslutning	Ledare	Målbeeteckning till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/47.7	=A11-JXI1	X1.3:1	BN	=A11-M2A4SG06	1	=A11/47.6	Cylinder 2 uppe PLC: diCylinder2Up	
	=A11/47.7	=A11-JXI1	X1.3:3	BU	=A11-M2A4SG06	3	=A11/47.6		
Cylinder 2 uppe PLC: diCylinder2Up	=A11/47.7	=A11-JXI1	X1.3:4	BK	=A11-M2A4SG06	4	=A11/47.6	Cylinder 2 uppe PLC: diCylinder2Up	
Kabelnamn	+100-OD1WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning Visionkamera			Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,25		Kabellängd 0,3
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbeeteckning från	Anslutning	Ledare	Målbeeteckning till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/25.3	=A10-OD1	1	BN	=A10-OD1A1	1	=A10+AS1/25.3		

			Datum	2017-05-08		e SMARTA elektroautomatik FABRIKER	Kabelförbindningstabell +100-M2A1SG03WC1 +100-M2A2SG04WC1 +100-M2A3SG05WC1 +100-M2A4SG06WC1 +100-OD1WP1	=		
			Redigerare	Deltagare				+		
			Kontrollerad						Blad	93
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av			Blad	93 / 119

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn +100-OD1WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext Matning Visionkamera			Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,25		Kabellängd 0,3
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/25.4	=A10-OD1	2	WH	=A10-OD1A1	2	=A10+AS1/25.4	
	=A10+AS1/25.4	=A10-OD1	3	BU	=A10-OD1A1	3	=A10+AS1/25.4	
	=A10+AS1/25.4	=A10-OD1	4	BK	=A10-OD1A1	4	=A10+AS1/25.4	
Kabelnamn +100-SG00WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext Fotocell magasin			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/33.1	=A10-JX1	X01:1	BN	=A10-SG00	1	=A10/33.1	
	=A10/33.2	=A10-JX1	X01:3	BU	=A10-SG00	3	=A10/33.2	
	=A10/33.2	=A10-JX1	X01:4	BK	=A10-SG00	4	=A10/33.2	
Kabelnamn +100-SG00WC01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext induktiv givare stopp för upplyft låda			Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 3
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A11/49.1	=A11-JX1	X01:1	BN	=A11-SG00	1	=A11/49.1	
	=A11/49.2	=A11-JX1	X01:3	WH	=A11-SG00	3	=A11/49.2	
	=A11/49.2	=A11-JX1	X01:4	BU	=A11-SG00	4	=A11/49.2	
	=A11/49.2	=A11-JX1	X01:2	BK		4'	=A11/49.2	Induktiv givare - Stopp för upplyft av låda PLC:doStopPickPos
Kabelnamn +100-SG01WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext Fotocell magasin			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
I/O-link master: Lägesgivare magain PLC: AL1100_01	=A10/33.3	=A10-JX1	X02:1	BN	=A10-SG01	1	=A10/33.3	I/O-link master: Lägesgivare magain PLC: AL1100_01
	=A10/33.3	=A10-JX1	X02:3	BU	=A10-SG01	3	=A10/33.3	
	=A10/33.4	=A10-JX1	X02:4	BK	=A10-SG01	4	=A10/33.4	

		Datum	2017-05-08			Kabelförbindningstabell +100-OD1WP1 +100-SG00WC1 +100-SG00WC01 +100-SG01WC1	=	
		Redigerare	Deltagare					
		Kontrollerad						
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av		

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+100-SG01WC01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	induktiv givare stopp efter kurva			Antal ledare 4			Tvärslott 0,34		Kabellängd 3
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
I/O-Link master: Lägesgivare flexlink pallet PLC:AL1100_04	=A11/49.3	=A11-JX1	X02:1	BN	=A11-SG01	1	=A11/49.3	I/O-Link master: Lägesgivare flexlink pallet PLC:AL1100_04	
	=A11/49.3	=A11-JX1	X02:3	WH	=A11-SG01	3	=A11/49.3		
	=A11/49.4	=A11-JX1	X02:4	BU	=A11-SG01	4	=A11/49.4		
	=A11/49.4	=A11-JX1	X02:2	BK		5	=A11/49.4	I/O-Link master: Lägesgivare flexlink pallet PLC:AL1100_04	
Kabelnamn	+100-SG02WC01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	induktiv givare stopp innan kurva			Antal ledare 4			Tvärslott 0,34		Kabellängd 3
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/49.5	=A11-JX1	X03:1	BN	=A11-SG02	1	=A11/49.5		
	=A11/49.5	=A11-JX1	X03:3	WH	=A11-SG02	3	=A11/49.5		
	=A11/49.5	=A11-JX1	X03:4	BU	=A11-SG02	4	=A11/49.5		
	=A11/49.5	=A11-JX1	X03:2	BK		6	=A11/49.5	Induktiv givare - Stop, kö innan kurva	
Kabelnamn	+110-AX1WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärslott 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/57.4	=A11-AX1	OUT4:1	BN	=A11-JX1	X01:1	=A11/54.1	Benämning manual: Stop input IN0 to IN3 disabled/enable PLC: IN4_lens	
	=A11/57.4	=A11-AX1	OUT4:3	WH	=A11-JX1	X01:3	=A11/54.2		
	=A11/57.5	=A11-AX1	OUT4:4	BU	=A11-JX1	X01:4	=A11/54.2		
	=A11/57.5	=A11-AX1	OUT4:2	BK	=A11-JX1	X01:2	=A11/54.2		
	=A11/57.5	=A11-AX1	OUT4:5	GY	=A11-JX1	X01:5	=A11/54.2		
Kabelnamn	+110-AX1WC02			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärslott 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/57.2	=A11-AX1	OUT0:1	BN	=A11-JXQ1	X01:1	=A11/55.1	Benämning manual: (IN0)Limit Switch ON/OFF PLC:IN0_lens	
	=A11/57.2	=A11-AX1	OUT0:3	WH	=A11-JXQ1	X01:3	=A11/55.2		
SKF ställdon Kontakt för matning och I/O	=A11/57.2	=A11-AX1	OUT0:4	BU	=A11-JXQ1	X01:4	=A11/55.2		

J1  
 Datum 2017-05-08  
 Redigerare Deltagare  
 Kontrollerad  
 Ändring Datum Namn Ursprung Ersättning för Ersatt av  
  
 Kabelförbindningstabell +100-SG01WC01  
 +100-SG02WC01 +110-AX1WC1 +110-AX1WC02  
 =  
 +  
 Blad 95  
 Blad 95 / 119

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+110-AX1WC02			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/57.2	=A11-AX1	OUT0:2	BK	=A11-JXQ1	X01:2	=A11/55.2		
	=A11/57.2	=A11-AX1	OUT0:5	GY	=A11-JXQ1	X01:5	=A11/55.2		
Kabelnamn	+110-AX1WC03			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/57.3	=A11-AX1	OUT1:1	BN	=A11-JXQ1	X02:1	=A11/55.3	I/O-link master: I/O-signaler ställdon via kopplingsskåp A11-110AX1 PLC: AL1100_08	
	=A11/57.3	=A11-AX1	OUT1:3	WH	=A11-JXQ1	X02:3	=A11/55.3		
	=A11/57.3	=A11-AX1	OUT1:4	BU	=A11-JXQ1	X02:4	=A11/55.4		
	=A11/57.4	=A11-AX1	OUT1:2	BK	=A11-JXQ1	X02:2	=A11/55.4		
	=A11/57.4	=A11-AX1	OUT1:5	GY	=A11-JXQ1	X02:5	=A11/55.4		
Kabelnamn	+110-AX1WC04			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/57.8	=A11-AX1	OUT2:1	BN	=A11-JXQ1	X03:1	=A11/55.5		
	=A11/57.8	=A11-AX1	OUT2:3	WH	=A11-JXQ1	X03:3	=A11/55.5		
	=A11/57.8	=A11-AX1	OUT2:4	BU	=A11-JXQ1	X03:4	=A11/55.5		
	=A11/57.8	=A11-AX1	OUT2:2	BK	=A11-JXQ1	X03:2	=A11/55.5		
	=A11/57.8	=A11-AX1	OUT2:5	GY	=A11-JXQ1	X03:5	=A11/55.6		
Kabelnamn	+110-AX1WC05			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/57.6	=A11-AX1	OUT3:1	BN	=A11-JXQ1	X04:1	=A11/55.7		
	=A11/57.6	=A11-AX1	OUT3:3	WH	=A11-JXQ1	X04:3	=A11/55.7		
	=A11/57.6	=A11-AX1	OUT3:4	BU	=A11-JXQ1	X04:4	=A11/55.7		
	=A11/57.6	=A11-AX1	OUT3:2	BK	=A11-JXQ1	X04:2	=A11/55.7		

Ändring Datum Namn Ursprung Ersättning för Ersatt av Kabelförbindningstabell +110-AX1WC02 +110-AX1WC03 +110-AX1WC04 +110-AX1WC05 Blad 96 / 119

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+110-AX1WC05			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/57.6	=A11-AX1	OUT3:5	GY	=A11-JXQ1	X04:5	=A11/55.7		
Kabelnamn	+110-AX1WC06			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/57.1	=A11-AX1	IN1:1	BN	=A11-JXI1	X1.0:1	=A11/56.1	Benämning manual: (OUT1)Stopped, Ready, No Error, Homing done PLC:OUT1_lens	
	=A11/57.1	=A11-AX1	IN1:3	WH	=A11-JXI1	X1.0:3	=A11/56.2		
	=A11/57.1	=A11-AX1	IN1:4	BU	=A11-JXI1	X1.0:4	=A11/56.2		
	=A11/57.1	=A11-AX1	IN1:2	BK	=A11-JXI1	X1.0:2	=A11/56.2		
	=A11/57.1	=A11-AX1	IN1:5	GY	=A11-JXI1	X1.0:5	=A11/56.2		
Kabelnamn	+110-AX1WC07			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/57.7	=A11-AX1	IN2:1	BN	=A11-JXI1	X1.1:1	=A11/56.3	I/O-Link Hub: DI från ställdon via kopplingskåp A10-140AX1 PLC:	
	=A11/57.7	=A11-AX1	IN2:3	WH	=A11-JXI1	X1.1:3	=A11/56.3		
	=A11/57.7	=A11-AX1	IN2:4	BU	=A11-JXI1	X1.1:4	=A11/56.4		
	=A11/57.7	=A11-AX1	IN2:2	BK	=A11-JXI1	X1.1:2	=A11/56.4		
	=A11/57.7	=A11-AX1	IN2:5	GY	=A11-JXI1	X1.1:5	=A11/56.4		
Kabelnamn	+110-AX1WP1			Kabeltyp Kraftkabel					
Funktionstext	Matning ställdon			Antal ledare 3			Tvärsnitt 1,5		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+120/39.0	=A10+120-AX1	GND		=A11-AX1	UL	=A11/57.9		
	=A10+120/39.0	=A10+120-AX1	UP		=A11-AX1	UP	=A11/57.9		
	=A10+120/39.0	=A10+120-AX1	UL		=A11-AX1	UT-UP:GND	=A11/57.9		

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+110-AX1WP2			Kabeltyp		Kraftkabel				
Funktionstext	Matning ställdon			Antal ledare		3	Tvärsnitt		1,5	Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung bis	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext		
Matning till 3 seriekopplade SKF ställdon vid inmatning, utmatning och SCARA-robot	=A10+AS1/15.4	+AS1-XT1.5	2L2+		=A11-AX1	UL	=A11/57.0			
=	=A10+AS1/15.4	+AS1-XT1.5	4L2+		=A11-AX1	UP	=A11/57.0			
=	=A10+AS1/15.5	+AS1-XT1.5	4M2		=A11-AX1	IN_UP:GND	=A11/57.0			

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+110-BP1WC1			Kabeltyp		PUR					
Funktionstext	Sensor tryck			Antal ledare		4	Tvärslit		0,34	Kabellängd	2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung bis	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext			
I/O-link master: Robot - mätning tryck/flöde PLC:	=A10/34.3	=A10-BP1	1	BN	=A10-JX1	X02:1	=A10/34.3	I/O-link master: Robot - mätning tryck/flöde PLC:			
	=A10/34.3	=A10-BP1	3	BU	=A10-JX1	X02:3	=A10/34.3				
	=A10/34.4	=A10-BP1	4	BK	=A10-JX1	X02:4	=A10/34.4				
	=A10/34.4	=A10-BP1	2	WH	=A10-JX1	X02:2	=A10/34.4				
Kabelnamn	+110-JX1WP1			Kabeltyp		PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare		4	Tvärslit		1,00	Kabellängd	
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung bis	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext			
	=A10+AS1/26.3	=A10-JX1	X31:1	BN	=A10-JX1A1	1	=A10+AS1/26.3				
	=A10+AS1/26.4	=A10-JX1	X31:2	WH	=A10-JX1A1	2	=A10+AS1/26.4				
	=A10+AS1/26.4	=A10-JX1	X31:3	BU	=A10-JX1A1	3	=A10+AS1/26.4				
	=A10+AS1/26.4	=A10-JX1	X31:4	BK	=A10-JX1A1	4	=A10+AS1/26.4				
Kabelnamn	+110-JX1WP01			Kabeltyp		PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare		4	Tvärslit		1,00	Kabellängd	2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung bis	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext			
	=A10+AS1/31.1	=A11-JX1	X31:1	BN	=A11-JX1A1	1	=A10+AS1/31.1				
	=A10+AS1/31.1	=A11-JX1	X31:2	WH	=A11-JX1A1	2	=A10+AS1/31.1				
	=A10+AS1/31.2	=A11-JX1	X31:3	BU	=A11-JX1A1	3	=A10+AS1/31.2				
	=A10+AS1/31.2	=A11-JX1	X31:4	BK	=A11-JX1A1	4	=A10+AS1/31.2				
Kabelnamn	+110-JXI1WC01			Kabeltyp		PUR					
Funktionstext	4xDI-Hub			Antal ledare		3	Tvärslit		0,34	Kabellängd	2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung bis	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext			
I/O-link master: Utmattning I/O-signaler ställdon via kopplingsskåp A11-110AX1 samt lägesgivare lins PLC: AL1100_05	=A11/54.3	=A11-JX1	X02:1	BN	=A11-JXI1	IO-Link:1	=A11/54.3	I/O-link master: Utmattning I/O-signaler ställdon via kopplingsskåp A11-110AX1 samt lägesgivare lins PLC: AL1100_05			
	=A11/54.3	=A11-JX1	X02:3	BU	=A11-JXI1	IO-Link:3	=A11/54.4				
	=A11/54.4	=A11-JX1	X02:4	BK	=A11-JXI1	IO-Link:4	=A11/54.4				

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+110-JXQ1WP01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare		4	Tvärsnitt		1,00
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/31.3	=A11-JXQ1	X31:1	BN	=A11-JXQ1A1	1	=A10+AS1/31.3		
	=A10+AS1/31.3	=A11-JXQ1	X31:2	WH	=A11-JXQ1A1	2	=A10+AS1/31.3		
	=A10+AS1/31.3	=A11-JXQ1	X31:3	BU	=A11-JXQ1A1	3	=A10+AS1/31.3		
	=A10+AS1/31.4	=A11-JXQ1	X31:4	BK	=A11-JXQ1A1	4	=A10+AS1/31.4		
Kabelnamn	+110-RE1WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning multikodläsare			Antal ledare		4	Tvärsnitt		0,25
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/26.1	=A10-RE1	RS-232:1	BN	=A10-RE1A1	1	=A10+AS1/26.1		
	=A10+AS1/26.1	=A10-RE1	RS-232:2	WH	=A10-RE1A1	2	=A10+AS1/26.1		
	=A10+AS1/26.1	=A10-RE1	RS-232:3	BU	=A10-RE1A1	3	=A10+AS1/26.1		
	=A10+AS1/26.1	=A10-RE1	RS-232:4	BK	=A10-RE1A1	4	=A10+AS1/26.1		
Kabelnamn	+110-SG00WC01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	lasergivare lins i fixtur			Antal ledare		4	Tvärsnitt		0,34
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/54.5	=A11-JX1	X03:1	BN	=A11-SG00	1	=A11/54.5		
	=A11/54.5	=A11-JX1	X03:3	WH	=A11-SG00	3	=A11/54.5		
	=A11/54.5	=A11-JX1	X03:4	BU	=A11-SG00	4	=A11/54.5		
	=A11/54.5	=A11-JX1	X03:2	BK		5	=A11/54.5	Lasergivare - Lins i fixtur PLC: diLensInFixture	
Kabelnamn	+110-SP1WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Sensor vakuum			Antal ledare		4	Tvärsnitt		0,34
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/34.5	=A10-JX1	X03:1	BN	=A10-SP1	1	=A10/34.5		
	=A10/34.5	=A10-JX1	X03:3	BU	=A10-SP1	3	=A10/34.5		
	=A10/34.5	=A10-JX1	X03:4	BK	=A10-SP1	4	=A10/34.5		
	=A10/34.5	=A10-JX1	X03:2	WH	=A10-SP1	2	=A10/34.5		

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+120-AX1WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
Namn på I/O i kopplingslåda, sett ifrån PLC. Kontakt på ställdon. originalnamn på pin	=A10/39.4	=A10-AX1	OUT4:1	BN	=A10-JX1	X03:1	=A10/35.5		
	=A10/39.4	=A10-AX1	OUT4:3	WH	=A10-JX1	X03:3	=A10/35.5		
	=A10/39.4	=A10-AX1	OUT4:4	BU	=A10-JX1	X03:4	=A10/35.5		
	=A10/39.5	=A10-AX1	OUT4:2	BK	=A10-JX1	X03:2	=A10/35.5		
	=A10/39.5	=A10-AX1	OUT4:5	GY	=A10-JX1	X03:5	=A10/35.6		
Kabelnamn	+120-AX1WC2			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/39.2	=A10-AX1	OUT0:1	BN	=A10-JXQ1	X01:1	=A10/37.1	Benämning manual: (IN0)Limit Switch ON/OFF PLC: IN0_in	
	=A10/39.2	=A10-AX1	OUT0:3	WH	=A10-JXQ1	X01:3	=A10/37.2		
SKF ställdon Kontakt för matning och I/O	=A10/39.2	=A10-AX1	OUT0:4	BU	=A10-JXQ1	X01:4	=A10/37.2		
	=A10/39.2	=A10-AX1	OUT0:2	BK	=A10-JXQ1	X01:2	=A10/37.2		
	=A10/39.2	=A10-AX1	OUT0:5	GY	=A10-JXQ1	X01:5	=A10/37.2		
Kabelnamn	+120-AX1WC3			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/39.3	=A10-AX1	OUT1:1	BN	=A10-JXQ1	X02:1	=A10/37.3	I/O-link master: I/O-signaler ställdon via kopplingsskåp A10-120AX1 PLC: AL1100_06	
	=A10/39.3	=A10-AX1	OUT1:3	WH	=A10-JXQ1	X02:3	=A10/37.3		
	=A10/39.3	=A10-AX1	OUT1:4	BU	=A10-JXQ1	X02:4	=A10/37.4		
Kopplingslåda för matning och I/O av SKF ställdon	=A10/39.3	=A10-AX1	OUT1:2	BK	=A10-JXQ1	X02:2	=A10/37.4		
	=A10/39.4	=A10-AX1	OUT1:5	GY	=A10-JXQ1	X02:5	=A10/37.4		
Kabelnamn	+120-AX1WC4			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/39.8	=A10-AX1	OUT2:1	BN	=A10-JXQ1	X03:1	=A10/37.5	Benämning manual: (IN2)Position 1 PLC: IN2_in	

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+120-AX1WC4			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/39.8	=A10-AX1	OUT2:3	WH	=A10-JXQ1	X03:3	=A10/37.5		
	=A10/39.8	=A10-AX1	OUT2:4	BU	=A10-JXQ1	X03:4	=A10/37.5		
	=A10/39.8	=A10-AX1	OUT2:2	BK	=A10-JXQ1	X03:2	=A10/37.5		
	=A10/39.8	=A10-AX1	OUT2:5	GY	=A10-JXQ1	X03:5	=A10/37.6		
Kabelnamn	+120-AX1WC5			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/39.5	=A10-AX1	OUT3:1	BN	=A10-JXQ1	X04:1	=A10/37.7	Benämning manual: (IN3)Position 2 PLC: IN3_in	
	=A10/39.6	=A10-AX1	OUT3:3	WH	=A10-JXQ1	X04:3	=A10/37.7		
	=A10/39.6	=A10-AX1	OUT3:4	BU	=A10-JXQ1	X04:4	=A10/37.7		
	=A10/39.6	=A10-AX1	OUT3:2	BK	=A10-JXQ1	X04:2	=A10/37.7		
	=A10/39.6	=A10-AX1	OUT3:5	GY	=A10-JXQ1	X04:5	=A10/37.7		
Kabelnamn	+120-AX1WC6			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/39.1	=A10-AX1	IN1:1	BN	=A10-JXI1	X1.0:1	=A10/38.1		
	=A10/39.1	=A10-AX1	IN1:3	WH	=A10-JXI1	X1.0:3	=A10/38.2		
	=A10/39.1	=A10-AX1	IN1:4	BU	=A10-JXI1	X1.0:4	=A10/38.2		
	=A10/39.1	=A10-AX1	IN1:2	BK	=A10-JXI1	X1.0:2	=A10/38.2		
	=A10/39.1	=A10-AX1	IN1:5	GY	=A10-JXI1	X1.0:5	=A10/38.2		
Kabelnamn	+120-AX1WC7			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/39.7	=A10-AX1	IN2:1	BN	=A10-JXI1	X1.1:1	=A10/38.3	I/O-Link Hub: DI från ställdon via kopplingskåp A10-120AX1 PLC: HUB	
	=A10/39.7	=A10-AX1	IN2:3	WH	=A10-JXI1	X1.1:3	=A10/38.3		

			Datum	2017-05-08			 elektroautomatik	Kabelförbindningstabell +120-AX1WC4 +120-AX1WC5 +120-AX1WC6 +120-AX1WC7	=			
			Redigerare	Deltagare					+			
			Kontrollerad									Blad 102
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av						Blad 102 / 119

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+120-AX1WC7			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare		5	Tvärsnitt		0,34
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/39.7	=A10-AX1	IN2:4	BU	=A10-JXI1	X1.1:4	=A10/38.4		
	=A10/39.7	=A10-AX1	IN2:2	BK	=A10-JXI1	X1.1:2	=A10/38.4		
	=A10/39.7	=A10-AX1	IN2:5	GY	=A10-JXI1	X1.1:5	=A10/38.4		
Kabelnamn	+120-AX1WP1			Kabeltyp Kraftkabel					
Funktionstext	Matning ställdon			Antal ledare		3	Tvärsnitt		1,5
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/39.9	=A10-AX1	GND	BK	=A10+140-AX1	UL	=A10+140/45.0		
	=A10/39.9	=A10-AX1	UP	BN	=A10+140-AX1	UP	=A10+140/45.0		
	=A10/39.9	=A10-AX1	UL	GY	=A10+140-AX1	GND	=A10+140/45.0		
Kabelnamn	+120-EXT1WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O Eton			Antal ledare		4	Tvärsnitt		0,34
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/53.5	=A11-120EXT1-1		BN	=A11-JX1	X04:1	=A11/50.7	Släpp stopp före hämtning	
	=A11/53.6	=A11-120EXT1-3		WH	=A11-JX1	X04:3	=A11/50.7		
	=A11/53.6	=A11-120EXT1-4		BU	=A11-JX1	X04:4	=A11/50.7		
	=A11/53.6	=A11-120EXT1-2		BK	=A11-JX1	X04:2	=A11/50.7		
	=A11/53.6	=A11-120EXT1-5		GY	=A11-JX1	X04:5	=A11/50.7		
Kabelnamn	+120-EXT1WC2			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O Eton			Antal ledare		4	Tvärsnitt		0,34
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/53.1	=A11-120EXT1-1		BN	=A11-JXI1	X1.0:1	=A11/51.1		
	=A11/53.1	=A11-120EXT1-3		WH	=A11-JXI1	X1.0:3	=A11/51.2		
	=A11/53.1	=A11-120EXT1-4		BU	=A11-JXI1	X1.0:4	=A11/51.2		
	=A11/53.1	=A11-120EXT1-2		BK	=A11-JXI1	X1.0:2	=A11/51.2		
	=A11/53.1	=A11-120EXT1-5		GY	=A11-JXI1	X1.0:5	=A11/51.2		

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+120-EXT1WC3			Kabeltyp		PUR					
Funktionstext	I/O Eton			Antal ledare			4	Tvärslott	0,34	Kabellängd	1,5
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext			
Klart för att släppa lins	=A11/53.2	=A11-120EXT1-1		BN	=A11-JXI1	X1.1:1	=A11/51.3	I/O-Link Hub: DI Eton PLC: nod, Eton systems			
	=A11/53.2	=A11-120EXT1-3		WH	=A11-JXI1	X1.1:3	=A11/51.3				
	=A11/53.2	=A11-120EXT1-4		BU	=A11-JXI1	X1.1:4	=A11/51.4				
	=A11/53.2	=A11-120EXT1-2		BK	=A11-JXI1	X1.1:2	=A11/51.4				
Kabelnamn	+120-EXT1WC4			Kabeltyp		PUR					
Funktionstext	I/O Eton			Antal ledare			4	Tvärslott		Kabellängd	1,5
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext			
Eton i drift	=A11/53.3	=A11-120EXT1-1		BN	=A11-JXI1	X1.2:1	=A11/51.5	Eton i drift PLC: diEtonRunning			
	=A11/53.3	=A11-120EXT1-3		WH	=A11-JXI1	X1.2:3	=A11/51.5				
	=A11/53.3	=A11-120EXT1-4		BU	=A11-JXI1	X1.2:4	=A11/51.5				
	=A11/53.4	=A11-120EXT1-2		BK	=A11-JXI1	X1.2:2	=A11/51.5				
	=A11/53.4	=A11-120EXT1-5		GY	=A11-JXI1	X1.2:5	=A11/51.6				
Kabelnamn	+120-EXT1WC5			Kabeltyp		PUR					
Funktionstext	I/O Eton			Antal ledare			4	Tvärslott		Kabellängd	1,5
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext			
	=A11/53.1	=A11-120EXT1	IN1:1	BN	=A11-JXQ1	X01:1	=A11/52.1	Leverans av lins, klar PLC: doDeliveryDone			
	=A11/53.1	=A11-120EXT1-3		WH	=A11-JXQ1	X01:3	=A11/52.2				
	=A11/53.1	=A11-120EXT1-4		BU	=A11-JXQ1	X01:4	=A11/52.2				
	=A11/53.1	=A11-120EXT1-2		BK	=A11-JXQ1	X01:2	=A11/52.2				
	=A11/53.1	=A11-120EXT1-5		GY	=A11-JXQ1	X01:5	=A11/52.2				
Kabelnamn	+120-EXT1WC6			Kabeltyp		PUR					
Funktionstext	I/O Eton			Antal ledare			4	Tvärslott		Kabellängd	1,5
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext			
Klart för att släppa lins	=A11/53.2	=A11-120EXT1-1		BN	=A11-JXQ1	X02:1	=A11/52.3	I/O-Link master: Styrning Eton PLC: nod, Eton systems			
	=A11/53.2	=A11-120EXT1-3		WH	=A11-JXQ1	X02:3	=A11/52.3				

			Datum	2017-05-08		 elektroautomatik	Kabelförbindningstabell +120-EXT1WC3 +120-EXT1WC4 +120-EXT1WC5 +120-EXT1WC6	=			
			Redigerare	Deltagare				+			
			Kontrollerad								Blad 104
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av					Blad 104 / 119

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+120-EXT1WC6			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O Eton			Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 1,5
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/53.2	=A11-120EXT1-4		BU	=A11-JXQ1	X02:4	=A11/52.4		
	=A11/53.2	=A11-120EXT1-2		BK	=A11-JXQ1	X02:2	=A11/52.4		
	=A11/53.3	=A11-120EXT1-5		GY	=A11-JXQ1	X02:5	=A11/52.4		
Kabelnamn	+120-EXT1WC7			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O Eton			Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 1,5
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
Eton i drift	=A11/53.3	=A11-120EXT1-1		BN	=A11-JXQ1	X03:1	=A11/52.5	Lastbärare tom efter leverans	
	=A11/53.3	=A11-120EXT1-3		WH	=A11-JXQ1	X03:3	=A11/52.5		
	=A11/53.3	=A11-120EXT1-4		BU	=A11-JXQ1	X03:4	=A11/52.5		
	=A11/53.4	=A11-120EXT1-2		BK	=A11-JXQ1	X03:2	=A11/52.5		
	=A11/53.4	=A11-120EXT1-5		GY	=A11-JXQ1	X03:5	=A11/52.6		
Kabelnamn	+120-EXT1WC8			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O Eton			Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 1,5
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/53.4	=A11-120EXT1-1		BN	=A11-JXQ1	X04:1	=A11/52.7	Fabriken i drift	
	=A11/53.4	=A11-120EXT1-3		WH	=A11-JXQ1	X04:3	=A11/52.7		
	=A11/53.5	=A11-120EXT1-4		BU	=A11-JXQ1	X04:4	=A11/52.7		
	=A11/53.5	=A11-120EXT1-2		BK	=A11-JXQ1	X04:2	=A11/52.7		
	=A11/53.5	=A11-120EXT1-5		GY	=A11-JXQ1	X04:5	=A11/52.7		
Kabelnamn	+120-JX1WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare 4			Tvärsnitt 1,00		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/27.1	=A10-JX1	X31:1	BN	=A10-JX1A1	1	=A10+AS1/27.1		
	=A10+AS1/27.1	=A10-JX1	X31:2	WH	=A10-JX1A1	2	=A10+AS1/27.1		
	=A10+AS1/27.1	=A10-JX1	X31:3	BU	=A10-JX1A1	3	=A10+AS1/27.1		

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+120-JX1WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare		4	Tvärsnitt		1,00
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/27.1	=A10-JX1	X31:4	BK	=A10-JX1A1	4	=A10+AS1/27.1		
Kabelnamn	+120-JX1WP01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare		4	Tvärsnitt		1,00
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/32.4	=A11-JX1	X31:1	BN	=A11-JX1A1	1	=A10+AS1/32.4		
	=A10+AS1/32.4	=A11-JX1	X31:2	WH	=A11-JX1A1	2	=A10+AS1/32.4		
	=A10+AS1/32.4	=A11-JX1	X31:3	BU	=A11-JX1A1	3	=A10+AS1/32.4		
	=A10+AS1/32.4	=A11-JX1	X31:4	BK	=A11-JX1A1	4	=A10+AS1/32.4		
Kabelnamn	+120-JX2WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare		4	Tvärsnitt		1,00
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/27.3	=A10-JX2	X31:1	BN	=A10-JX2A1	1	=A10+AS1/27.3		
	=A10+AS1/27.3	=A10-JX2	X31:2	WH	=A10-JX2A1	2	=A10+AS1/27.3		
	=A10+AS1/27.3	=A10-JX2	X31:3	BU	=A10-JX2A1	3	=A10+AS1/27.3		
	=A10+AS1/27.3	=A10-JX2	X31:4	BK	=A10-JX2A1	4	=A10+AS1/27.3		
Kabelnamn	+120-JXI1WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	4 X DI-Hub			Antal ledare		3	Tvärsnitt		0,34
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/35.7	=A10-JX1	X04:1	BN	=A10-JXI1	IO-Link:1	=A10/35.7		
	=A10/35.7	=A10-JX1	X04:3	BU	=A10-JXI1	IO-Link:3	=A10/35.7		
	=A10/35.7	=A10-JX1	X04:4	BK	=A10-JXI1	IO-Link:4	=A10/35.7		
Kabelnamn	+120-JXI1WC01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	4xDI-Hub			Antal ledare		3	Tvärsnitt		0,34
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/50.3	=A11-JX1	X02:1	BN	=A11-JXI1	IO-Link:1	=A11/50.3		

Datum 2017-05-08  
Redigerare Deltagare  
Kontrollerad  
Åndring Datum Namn Ursprung Ersättning för Ersatt av



Kabelförbindningstabell +120-JX1WP1  
+120-JX1WP01 +120-JX2WP1 +120-JXI1WC1  
+120-JXI1WC01

=  
+  
Blad 106 / 119

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+120-JXI1WC01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	4xDI-Hub			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/50.3	=A11-JX1	X02:3	BU	=A11-JXI1	IO-Link:3	=A11/50.4		
	=A11/50.4	=A11-JX1	X02:4	BK	=A11-JXI1	IO-Link:4	=A11/50.4		
Kabelnamn	+120-JXQ1WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare 4			Tvärsnitt 1,00		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/27.4	=A10-JXQ1	X31:1	BN	=A10-JXQ1A1	1	=A10+AS1/27.4		
	=A10+AS1/27.5	=A10-JXQ1	X31:2	WH	=A10-JXQ1A1	2	=A10+AS1/27.5		
	=A10+AS1/27.5	=A10-JXQ1	X31:3	BU	=A10-JXQ1A1	3	=A10+AS1/27.5		
	=A10+AS1/27.5	=A10-JXQ1	X31:4	BK	=A10-JXQ1A1	4	=A10+AS1/27.5		
Kabelnamn	+120-JXQ1WP01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare 4			Tvärsnitt 1,00		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/32.2	=A11-JXQ1	X31:1	BN	=A11-JXQ1A1	1	=A10+AS1/32.2		
	=A10+AS1/32.2	=A11-JXQ1	X31:2	WH	=A11-JXQ1A1	2	=A10+AS1/32.2		
	=A10+AS1/32.2	=A11-JXQ1	X31:3	BU	=A11-JXQ1A1	3	=A10+AS1/32.2		
	=A10+AS1/32.2	=A11-JXQ1	X31:4	BK	=A11-JXQ1A1	4	=A10+AS1/32.2		
Kabelnamn	+120-SG00WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Fotocell inmatning belagd			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/35.1	=A10-JX1	X01:1	BN	=A10-SG00	1	=A10/35.1		
	=A10/35.2	=A10-JX1	X01:3	BU	=A10-SG00	3	=A10/35.2		
	=A10/35.2	=A10-JX1	X01:4	BK	=A10-SG00	4	=A10/35.2		

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+120-SG00WC01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Lasergivare Eton klämma tom			Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 3
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/50.1	=A11-JX1	X01:1	BN	=A11-SG00	1	=A11/50.1		
	=A11/50.2	=A11-JX1	X01:3	WH	=A11-SG00	3	=A11/50.2		
	=A11/50.2	=A11-JX1	X01:4	BU	=A11-SG00	4	=A11/50.2		
	=A11/50.2	=A11-JX1	X01:2	BK		5	=A11/50.2	Lasergivare - Eton klämma tom PLC: doCarrierEmpty	
Kabelnamn	+120-SG01WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Fotocell överlämning produkt			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
I/O-link master: Inmatning lägesgivare + ställdon PLC: AL1100_02	=A10/35.3	=A10-JX1	X02:1	BN	=A10-SG01	1	=A10/35.3	I/O-link master: Inmatning lägesgivare + ställdon PLC: AL1100_02	
	=A10/35.3	=A10-JX1	X02:3	BU	=A10-SG01	3	=A10/35.3		
	=A10/35.4	=A10-JX1	X02:4	BK	=A10-SG01	4	=A10/35.4		
Kabelnamn	+120-SG01WC01			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Ultraljudssensor känna av händer			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A11/50.5	=A11-JX1	X03:1	BN	=A11-SG01	1	=A11/50.5		
	=A11/50.5	=A11-JX1	X03:3	WH	=A11-SG01	3	=A11/50.5		
	=A11/50.5	=A11-JX1	X03:4	BU	=A11-SG01	4	=A11/50.5		
	=A11/50.5	=A11-JX1	X03:2	BK	=A11-SG01	2	=A11/50.5		
	=A11/50.6	=A11-JX1	X03:5	GY	=A11-SG01	5	=A11/50.6		
Kabelnamn	+120-SG02WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Lasergivare detektering främmande objekt			Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/36.1	=A10-JX2	X01:1	BN	=A10-SG02	1	=A10/36.1		
	=A10/36.2	=A10-JX2	X01:3	BU	=A10-SG02	3	=A10/36.2		
	=A10/36.2	=A10-JX2	X01:4	BK	=A10-SG02	4	=A10/36.2		
	=A10/36.2	=A10-JX2	X01:2	WH	=A10-SG02		=A10/36.2		

Ändring Datum Namn Ursprung Ersättning för Ersatt av Kabelförbindningstabell +120-SG00WC01 +120-SG01WC1 +120-SG01WC01 +120-SG02WC1 Blad 108 / 119

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn +130-M1ME1WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext Feeback servomotor			Antal ledare			Tvärslott		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/11.2	=A10+AS1-JS1-Feedback		BK	=A10-M1ME1-Feedback		=A10+AS1/11.2	
Kabelnamn +130-M1ME1WP1			Kabeltyp Kraftkabel					
Funktionstext Matning servomotor			Antal ledare			Tvärslott		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/11.1	=A10+AS1-JS1-U		BK	=A10-M1ME1-U1		=A10+AS1/11.1	
	=A10+AS1/11.1	=A10+AS1-JS1-V		BN	=A10-M1ME1-V1		=A10+AS1/11.1	
	=A10+AS1/11.1	=A10+AS1-JS1-W		GY	=A10-M1ME1-W1		=A10+AS1/11.1	

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn			Kabeltyp Signalkabel						
Funktionstext			Antal ledare			Tvärsnitt		Kabellängd	
Funktionstext		Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/11.6	=A10+AS1-JS2-Feedback			=A10-M1ME2-Feedback		=A10+AS1/11.6		

		Datum	2017-05-08			 elektroautomatik	Kabelförbindningstabell +130-M1ME2WC1	=	
		Redigerare	Deltagare						
		Kontrollerad							
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av			

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn			Kabeltyp Kraftkabel						
Funktionstext		Matning servomotor	Antal ledare			Tvärsnitt		Kabellängd	
Funktionstext		Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
		=A10+AS1/11.5	=A10+AS1-JS2-U	BK	=A10-M1ME2-U1		=A10+AS1/11.5		
		=A10+AS1/11.5	=A10+AS1-JS2-V	BN	=A10-M1ME2-V1		=A10+AS1/11.5		
		=A10+AS1/11.6	=A10+AS1-JS2-W	GY	=A10-M1ME2-W1		=A10+AS1/11.6		

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn +130-SG00WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext Vibrationsmätare valslager			Antal ledare 2			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/40.4	=A10-JX1-GND			=A10-SG00-Black(Return)		=A10/40.2	
	=A10/40.4	=A10-JX1-ANALOG8			=A10-SG00-White(sensor )		=A10/40.2	
Kabelnamn +130-SG01WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext Vibrationsmätare valslager			Antal ledare 2			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/40.4	=A10-JX1-GND			=A10-SG01-Black(Return)		=A10/40.3	Vibrationsmätare valslager
	=A10/40.4	=A10-JX1-ANALOG7			=A10-SG01-White(sensor )		=A10/40.3	
Kabelnamn +130-SG02WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext Vibrationsmätare valslager			Antal ledare 2			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/40.4	=A10-JX1-GND			=A10-SG02-Black(Return)		=A10/40.3	
	=A10/40.4	=A10-JX1-ANALOG6			=A10-SG02-White(sensor )		=A10/40.3	
Kabelnamn +130-SG03WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext Vibrationsmätare valslager			Antal ledare 2			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/40.5	=A10-JX1-GND			=A10-SG03-Black(Return)		=A10/40.4	
	=A10/40.5	=A10-JX1-ANALOG5			=A10-SG03-White(sensor )		=A10/40.4	
Kabelnamn +130-SG04WC1			Kabeltyp Signalkabel					
Funktionstext vibrationsmätare valsmotor			Antal ledare 2			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/40.5	=A10-JX1-GND			=A10-SG04-Black(Return)		=A10/40.5	
	=A10/40.5	=A10-JX1-ANALOG4			=A10-SG04-White(sensor )		=A10/40.5	

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+130-SG05WC1			Kabeltyp		Signalkabel				
Funktionstext	vibrationsmätare valsmotor			Antal ledare		2	Tvärslott		0,34	Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung bis	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext		
	=A10/40.6	=A10-JX1-GND			=A10-SG05-Black(Return)		=A10/40.6			
	=A10/40.6	=A10-JX1-ANALOG3			=A10-SG05-White(sensor )		=A10/40.6			

Kabelnamn	+130-SG06WC1			Kabeltyp		Signalkabel				
Funktionstext	vibrationsmätare flexlink			Antal ledare		2	Tvärslott		0,34	Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung bis	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext		
	=A10/40.6	=A10-JX1-GND			=A11+100-SG06-Black(Return)		=A10/40.6			
	=A10/40.6	=A10-JX1-ANALOG2			=A11+100-SG06-White(sensor )		=A10/40.6			

Kabelnamn	+130-SG07WC1			Kabeltyp		Signalkabel				
Funktionstext	vibrationsmätare Eton			Antal ledare		2	Tvärslott		0,34	Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung bis	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext		
	=A10/40.6	=A10-JX1-GND			=A11+120-SG02-Black(Return)		=A10/40.7			
	=A10/40.6	=A10-JX1-ANALOG1			=A11+120-SG02-White(sensor )		=A10/40.7			

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+140-AX1WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung zu	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/45.4	=A10-AX1	OUT4:1	BN	=A10-JX2	X01:1	=A10/42.1	Benämning manual: Stop input IN0 to IN3 disabled/enable PLC: IN4_out	
	=A10/45.4	=A10-AX1	OUT4:3	WH	=A10-JX2	X01:3	=A10/42.2		
	=A10/45.4	=A10-AX1	OUT4:4	BU	=A10-JX2	X01:4	=A10/42.2		
	=A10/45.4	=A10-AX1	OUT4:2	BK	=A10-JX2	X01:2	=A10/42.2		
	=A10/45.4	=A10-AX1	OUT4:5	GY	=A10-JX2	X01:5	=A10/42.2		
Kabelnamn	+140-AX1WC2			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung zu	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/45.2	=A10-AX1	OUT0:1	BN	=A10-JXQ1	X01:1	=A10/43.1	Benämning manual: (IN0)Limit Switch ON/OFF PLC:IN0_out	
	=A10/45.2	=A10-AX1	OUT0:3	WH	=A10-JXQ1	X01:3	=A10/43.2		
SKF ställdon Kontakt för matning och I/O	=A10/45.2	=A10-AX1	OUT0:4	BU	=A10-JXQ1	X01:4	=A10/43.2		
	=A10/45.2	=A10-AX1	OUT0:2	BK	=A10-JXQ1	X01:2	=A10/43.2		
	=A10/45.2	=A10-AX1	OUT0:5	GY	=A10-JXQ1	X01:5	=A10/43.2		
Kabelnamn	+140-AX1WC3			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung zu	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/45.3	=A10-AX1	OUT1:1	BN	=A10-JXQ1	X02:1	=A10/43.3	I/O-link master: I/O-signaler ställdon via kopplingsskåp A10-140AX1	
	=A10/45.3	=A10-AX1	OUT1:3	WH	=A10-JXQ1	X02:3	=A10/43.3		
	=A10/45.3	=A10-AX1	OUT1:4	BU	=A10-JXQ1	X02:4	=A10/43.4		
	=A10/45.3	=A10-AX1	OUT1:2	BK	=A10-JXQ1	X02:2	=A10/43.4		
Kopplingslåda för matning och I/O av SKF ställdon	=A10/45.3	=A10-AX1	OUT1:5	GY	=A10-JXQ1	X02:5	=A10/43.4		
Kabelnamn	+140-AX1WC4			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung zu	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/45.8	=A10-AX1	OUT2:1	BN	=A10-JXQ1	X03:1	=A10/43.5	Benämning manual: (IN2)Position 1 PLC:IN2_out	

			Datum	2017-05-08			 elektroautomatik	Kabelförbindningstabell +140-AX1WC1 +140-AX1WC2 +140-AX1WC3 +140-AX1WC4	=		
			Redigerare	Deltagare						+	
			Kontrollerad								Blad 114
Ändring	Datum	Namn	Ursprung		Ersättning för	Ersatt av					Blad 114 / 119

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn +140-AX1WC4			Kabeltyp PUR					
Funktionstext I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/45.8	=A10-AX1	OUT2:3	WH	=A10-JXQ1	X03:3	=A10/43.5	
	=A10/45.8	=A10-AX1	OUT2:4	BU	=A10-JXQ1	X03:4	=A10/43.5	
	=A10/45.8	=A10-AX1	OUT2:2	BK	=A10-JXQ1	X03:2	=A10/43.5	
	=A10/45.8	=A10-AX1	OUT2:5	GY	=A10-JXQ1	X03:5	=A10/43.6	
Kabelnamn +140-AX1WC5			Kabeltyp PUR					
Funktionstext I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/45.5	=A10-AX1	OUT3:1	BN	=A10-JXQ1	X04:1	=A10/43.7	Benämning manual: (IN3)Position 2 PLC:IN3_out
	=A10/45.5	=A10-AX1	OUT3:3	WH	=A10-JXQ1	X04:3	=A10/43.7	
	=A10/45.5	=A10-AX1	OUT3:4	BU	=A10-JXQ1	X04:4	=A10/43.7	
	=A10/45.6	=A10-AX1	OUT3:2	BK	=A10-JXQ1	X04:2	=A10/43.7	
	=A10/45.6	=A10-AX1	OUT3:5	GY	=A10-JXQ1	X04:5	=A10/43.7	
Kabelnamn +140-AX1WC6			Kabeltyp PUR					
Funktionstext I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/45.1	=A10-AX1	IN1:1	BN	=A10-JXI1	X1.0:1	=A10/44.1	
	=A10/45.1	=A10-AX1	IN1:3	WH	=A10-JXI1	X1.0:3	=A10/44.2	
	=A10/45.1	=A10-AX1	IN1:4	BU	=A10-JXI1	X1.0:4	=A10/44.2	
	=A10/45.1	=A10-AX1	IN1:2	BK	=A10-JXI1	X1.0:2	=A10/44.2	
	=A10/45.1	=A10-AX1	IN1:5	GY	=A10-JXI1	X1.0:5	=A10/44.2	
Kabelnamn +140-AX1WC7			Kabeltyp PUR					
Funktionstext I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10/45.6	=A10-AX1	IN2:1	BN	=A10-JXI1	X1.1:1	=A10/44.3	I/O-Link Hub: DI från ställdon via kopplingskåp A10-140AX1 PLC:
	=A10/45.6	=A10-AX1	IN2:3	WH	=A10-JXI1	X1.1:3	=A10/44.3	

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+140-AX1WC7			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	I/O ställdon			Antal ledare 5			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 0,6
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/45.7	=A10-AX1	IN2:4	BU	=A10-JXI1	X1.1:4	=A10/44.4		
	=A10/45.7	=A10-AX1	IN2:2	BK	=A10-JXI1	X1.1:2	=A10/44.4		
	=A10/45.7	=A10-AX1	IN2:5	GY	=A10-JXI1	X1.1:5	=A10/44.4		
Kabelnamn	+140-JX1WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare 4			Tvärsnitt 1,00		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/29.1	=A10-JX1	X31:1	BN	=A10-JX1A1	1	=A10+AS1/29.1		
	=A10+AS1/29.1	=A10-JX1	X31:2	WH	=A10-JX1A1	2	=A10+AS1/29.1		
	=A10+AS1/29.1	=A10-JX1	X31:3	BU	=A10-JX1A1	3	=A10+AS1/29.1		
	=A10+AS1/29.1	=A10-JX1	X31:4	BK	=A10-JX1A1	4	=A10+AS1/29.1		
Kabelnamn	+140-JX2WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Matning AL1100			Antal ledare 4			Tvärsnitt 1,00		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/29.2	=A10-JX2	X31:1	BN	=A10-JX2A1	1	=A10+AS1/29.2		
	=A10+AS1/29.3	=A10-JX2	X31:2	WH	=A10-JX2A1	2	=A10+AS1/29.3		
	=A10+AS1/29.3	=A10-JX2	X31:3	BU	=A10-JX2A1	3	=A10+AS1/29.3		
	=A10+AS1/29.3	=A10-JX2	X31:4	BK	=A10-JX2A1	4	=A10+AS1/29.3		
Kabelnamn	+140-JXI1WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	4xDI-Hub			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
I/O-link master: Utmattning I/O-signaler ställdon via kopplingsskåp A10-140AX1 PLC: AL1100_10	=A10/42.3	=A10-JX2	X02:1	BN	=A10-JXI1	IO-Link:1	=A10/42.3	I/O-link master: Utmattning I/O-signaler ställdon via kopplingsskåp A10-140AX1 PLC: AL1100_10	
	=A10/42.3	=A10-JX2	X02:3	BU	=A10-JXI1	IO-Link:3	=A10/42.4		
	=A10/42.4	=A10-JX2	X02:4	BK	=A10-JXI1	IO-Link:4	=A10/42.4		

Ändring Datum Namn Ursprung Ersättning för Ersatt av = + Blad 116 / 119  
 Kabelförbindningstabell +140-AX1WC7 +140-JX1WP1 +140-JX2WP1 +140-JXI1WC1 Blad 11

# Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn			+140-JXQ1WP1					
Funktionstext			Matning AL1100		Antal ledare		PUR	
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung fr�n	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/29.4	=A10-JXQ1	X31:1	BN	=A10-JXQ1A1	1	=A10+AS1/29.4	
	=A10+AS1/29.5	=A10-JXQ1	X31:2	WH	=A10-JXQ1A1	2	=A10+AS1/29.5	
	=A10+AS1/29.5	=A10-JXQ1	X31:3	BU	=A10-JXQ1A1	3	=A10+AS1/29.5	
	=A10+AS1/29.5	=A10-JXQ1	X31:4	BK	=A10-JXQ1A1	4	=A10+AS1/29.5	

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+140-M1ME1WP1		Kabeltyp	Kraftkabel				
Funktionstext	Matning motor ENP		Antal ledare			Tvärslott		Kabellängd
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung från	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext
	=A10+AS1/12.1	=A10+AS1-UE1-T1/U		BK	=A10-M1ME1	U1	=A10+AS1/12.1	
	=A10+AS1/12.1	=A10+AS1-UE1-T2/V		BN	=A10-M1ME1	V1	=A10+AS1/12.1	
	=A10+AS1/12.1	=A10+AS1-UE1-T3/W		GY	=A10-M1ME1	W1	=A10+AS1/12.1	

## Kabelförbindningstabell

F09\_002

Kabelnamn	+140-OD1WP1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	kraftkabel			Antal ledare 4			Tvärsnitt 0,25		Kabellängd 0,3
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10+AS1/29.6	=A10-OD1	1	BN	=A10-OD1A1	1	=A10+AS1/29.6		
	=A10+AS1/29.6	=A10-OD1	2	WH	=A10-OD1A1	2	=A10+AS1/29.6		
	=A10+AS1/29.7	=A10-OD1	3	BU	=A10-OD1A1	3	=A10+AS1/29.7		
	=A10+AS1/29.7	=A10-OD1	4	BK	=A10-OD1A1	4	=A10+AS1/29.7		
Kabelnamn	+140-SG00WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Fotocell överlämning produkt			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/41.1	=A10-JX1	X01:1	BN	=A10-SG00	1	=A10/41.1		
	=A10/41.2	=A10-JX1	X01:3	BU	=A10-SG00	3	=A10/41.2		
	=A10/41.2	=A10-JX1	X01:4	BK	=A10-SG00	4	=A10/41.2		
Kabelnamn	+140-SG01WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Fotocell produkt på vippa			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/41.3	=A10-JX1	X02:1	BN	=A10-SG01	1	=A10/41.3		
	=A10/41.3	=A10-JX1	X02:3	BU	=A10-SG01	3	=A10/41.3		
I/O-Link master: Utmatning lägesgivare PLC:AL1100_03	=A10/41.4	=A10-JX1	X02:4	BK	=A10-SG01	4	=A10/41.4	I/O-Link master: Utmatning lägesgivare PLC:AL1100_03	
Kabelnamn	+140-SG02WC1			Kabeltyp PUR					
Funktionstext	Fotocell brevlåda full			Antal ledare 3			Tvärsnitt 0,34		Kabellängd 2
Funktionstext	Blad / Kolumn	Målbezeichnung von	Anslutning	Ledare	Målbezeichnung till	Anslutning	Blad / Kolumn	Funktionstext	
	=A10/41.5	=A10-JX1	X03:1	BN	=A10-SG02	1	=A10/41.5		
	=A10/41.5	=A10-JX1	X03:3	BU	=A10-SG02	3	=A10/41.5		
	=A10/41.5	=A10-JX1	X03:4	BK	=A10-SG02	4	=A10/41.5		