

Treball final de grau

Estudi: Grau en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Títol: Posta en marxa de la maqueta “Servomotor Lexium 32” i aplicacions pràctiques amb el controlador d'eixos LMC058

Documents: 4. Estat d'amidaments

Alumne: José Gabriel Hernández López

Tutor: Albert Figueras Coma

Departament: EEEA

Àrea: ESA

Convocatòria (mes/any): setembre/2017

Índex

1. DISSENY DEL SISTEMA DE COMUNICACIÓ	2
2. DISSENY DEL PANELL DE COMANDAMENT EXTERN	3
3. MUNTATGE DEL PANELL DE COMANDAMENT EXTERN	4
4. PROGRAMACIÓ	5
5. COMPROVACIÓ	6

1. DISSENY DEL SISTEMA DE COMUNICACIO

Descripció	Quantitat
Mòdul comunicació bus CANopen	2,00
Cable convertidor RJ45/USB-A	1,00
Cable CANopen D-sub 9/RJ45	1,00
Cable CAN open RJ45/RJ45	1,00
Resistència final de bus	1,00
Cable programació USB/USB Mini	1,00
Font de alimentació 3A, 24VDC	1,00
Hores enginyer	15,00

2. DISSENY DEL PANELL DE COMANDAMENT EXTERN

Descripció	Quantitat
Caixa muntatge Abox Retex	1,00
Commutador palanca (On/Off/On) 250V 2A	1,00
Interruptor palanca (On/Off) 250V 2A	1,00
Polsador palanca retorn (On/Off) 250V 2A	8,00
LED C/Cable 24V Vermell	14,00
m. Cable 16x0.22mm Blanc	3,00
m. Cable 3x1.5mm negre	1,50
m. Cable afumex 1x1mm vermell	4,15
m. Cable afumex 1x1mm negre	4,15
Regleta de connexió 10 contactes 7mm	2,00
Terminal connexió múltiple 12 contactes	2,00
Terminal connexió múltiple 3 contactes	1,00
Fil d'estany Castolin 100gr.	1,00
Prensaestopa PG21	2,00
Prensaestopa PG16	1,00
Puntera per cable de 1mm	24,00
Hores enginyer	2,00

3. MUNTATGE PANELL DE COMANDAMENT EXTERN

Descripció	Quantitat
Hores oficial tercera	3,00

4. PROGRAMACIÓ

Descripció	Quantitat
Hores enginyer	28,00

5. COMPROVACIÓ

Descripció	Quantitat
Hores enginyer	1,00

José Gabriel Hernández López

Graduat en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Girona, 1 de setembre de 2017