



Erst. Anwend.  
00  
01  
02  
03  
04  
05  
06  
07  
08  
09

Refer. Nr

Inv. Nr Dupl.  
05  
06  
07  
08  
09

Ers. inv. Nr  
05  
06  
07  
08  
09

Unterschr. & Datum  
05  
06  
07  
08  
09

Inv. Nr Orig.  
05  
06  
07  
08  
09

Seite  
Pfad

# Klemmenplan

F13\_006

Funktionstext	Zielbezeichnung nach	Anschluss	Klemme	Zielbezeichnung nach	Anschluss	Seite / Pfad
<b>=EB3+ET2-X1</b>						
Einspeisung Station 1	+ET1-X1	1	1	-X1	6	+ET1/3.1
=	+ET1-X1	2	2	-X1	7	+ET1/3.1
=	+ET1-X1	3	3	-X1	8	+ET1/3.1
=	+ET1-X1	4	4	-X1	9	+ET1/3.1
=	+ET1-X1	PE	PE			+ET1/3.2
Roboter 1	-XA1	L1	6	-Q1	1	/1:5
				-X1	1	
Roboter 1	-XA1	L2	7	-Q1	3	/1:5
				-X1	2	
Roboter 1	-XA1	L3	8	-Q1	5	/1:5
				-X1	3	
Roboter 1	-XA1	N	9	-X1	4	/1:5
=	-XA1	PE	PE			/1:5
=	-W1	SH	PE			/1:5
Förderbandantrieb 1	-XS1	1	12	-K1	2	/1:5
=	-XS1	2	13	-K1	4	/1:5
=	-XS1	3	14	-K1	6	/1:5
=	-XS1	PE	PE			/1:5

Roboter 1

Förderbandantrieb 1

<b>EPLAN.2006.E3.2</b>			
Rev.	Blatt	Nº Dok.	Unterschrift Datum
Erstell.	SIL		18.12.2014
Kontroll.			
T.Kontr.			
Leit.			
N.Kontr.			
Bestät.			
Fertigungsstraße		Letzt.	Gewicht
		Blatt	Maßstab
		1	3
		<b>1:1</b>	