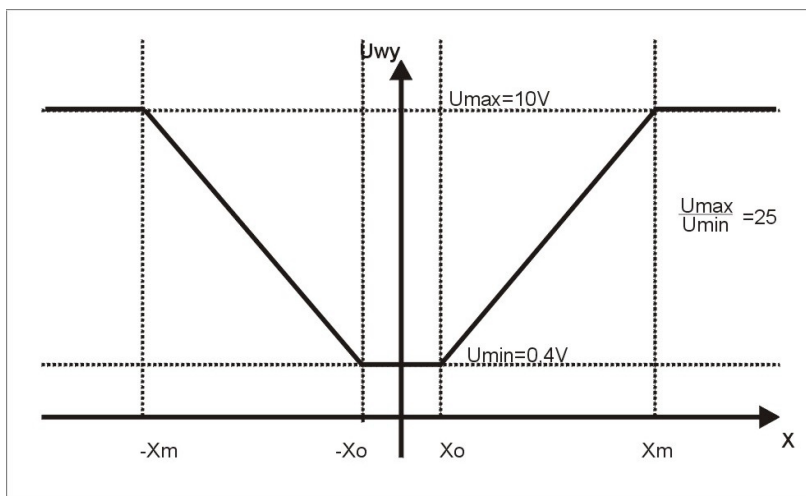


Dodatek. Pozycjonowanie przy użyciu wyjścia analogowego 0-10V. Funkcja 3WA .

1. Zadawanie wielkości offsetu X_o i zakresu regulacji X_m dla funkcji pozycjonowania .

Offset jest to parametr, który określa wielkość wyprzedzenia przed osiągnięciem wymiaru docelowego z jakim jest wykonywane wyłączenie wyjścia sterującego. Parametr ten umożliwia skompensowanie błędu powstałego na skutek inercji układu napędowego maszyny.



Rys. 1 Ilustracja sposobu działania funkcji sterującej

Tabela opisu parametrów regulacji

numer	PA1	PA2	PA3	PA4
nazwa	X_m	X_o	U_{min}	U_{ust}
zakres	0-999999 (1000)	0-999 (100)	0-99 (20)	0-99 (99)
wartość	droga w mm	droga w mm	% z $\frac{1}{2} U_{max}$	% z $\frac{1}{2} U_{max}$

* w nawiasach podano wartość fabryczną

Aby zaprogramować parametry regulacji należy:

- nacisnąć kolejno klawisze [PRG] , [ENT]
- podać kod „530”
- wybrać parametr klawiszami strzałek [↑] lub [↓]
(wyświetlacz informacyjny pokazuje numer parametru)

- [DEL]
- wpisać wartość
- [ENT]
- zakończenie procedury i zapis do pamięci następuje po naciśnięciu [PRG]

2. Podłączenie wyjść sterujących

Sterowanie osi jest realizowane za pośrednictwem 4 wyjść (1 wy analogowe i 3 wy cyfrowe). Na wyjściu analogowym jest podawany sygnał proporcjonalny do wielkości rozstrojenia osi X, Y lub Z zgodnie z charakterystyką z rysunku 1. Wyjścia cyfrowe służą do uruchomienia napędu w wybranej osi w określonym kierunku (styk normalnie rozwarty).

Sposób przyporządkowania wyjść pokazuje tabela poniżej.

<i>sygnał</i>	X: 0-10V	Y: 0-10V	Z: 0-10V	KIER +	KIER -	X-START	Y- START	Z-START	wspólny
<i>wyjście</i>	OUT1	OUT2	OUT3	OUT4	OUT5	OUT6	OUT7	OUT8	COM
<i>nr styku</i>	5	6	7	8	9	1	2	3	4

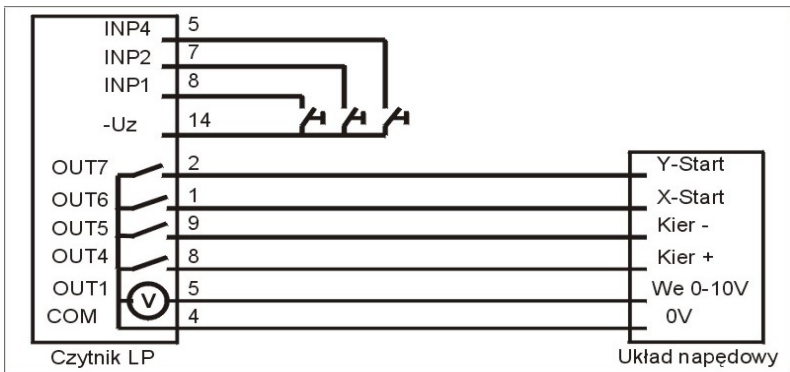
! W przypadku podłączenia wyjść do cewek przekaźników należy stosować diody przeciw przepięciowe.

Ponadto do sterowania mogą być użyte 4 wejścia cyfrowe – po jednym wejściu dla każdej osi do załączenia sterowania i jedno wspólne wejście do zatrzymania.

Wejścia są uaktywniane poprzez chwilowe zwarcie do wspólnego styku nr 14 (-Uz).

Sposób przyporządkowania wejść pokazuje tabela poniżej

<i>sygnał</i>	X-START	Y-START	Z-START	STOP	-Uz (12V)
<i>wejście</i>	INP1	INP2	INP3	INP4	zasilanie
<i>nr styku</i>	8	7	6	5	14



Rys. 2 Sposób podłączenia sterowania

3. Uruchamianie funkcji „3WA”.

Funkcję można uruchomić w trybie „przyrostowym” lub „absolutnym”. Tryb „przyrostowy” realizuje naprowadzanie o zadany przyrost, natomiast tryb „absolutny” realizuje naprowadzanie na zadany wymiar.

Aby uruchomić pozycjonowanie w trybie „przyrostowym” należy :

- zadać wymiary (przyrost) w osi ze znakiem przeciwnym do wymaganego kierunku (wpisanie wymiaru „0” nie spowoduje uruchomienia napędu w tej osi)
- zewrzeć na chwilę odpowiedni styk wyzwolenia osi - nastąpi zapalenie lampek na klawiszu [F2] oraz na klawiszu wyboru osi i wysterowanie odpowiednich wyjść (zwarcie styków)
- po osiągnięciu pozycji „0” lampka na klawiszu wyboru osi oraz lampka na klawiszu [F2] zgasną

Aby uruchomić pozycjonowania w trybie „absolutnym” należy:

- wybrać tryb absolutny naciskając klawisz [F1] – lampka na klawiszu zapali się
- zadać wymiary w osi
- zewrzeć na chwilę odpowiedni styk wyzwolenia osi - nastąpi zapalenie lampek na klawiszu [F2] oraz na klawiszach wyboru osi i wysterowanie odpowiednich wyjść (zwarcie styków)
- po osiągnięciu zadanej pozycji lampka na klawiszu wyboru osi oraz lampki na klawiszu [F2] i [F1] zgasną
- następuje powrót do wyświetlania pozycji bieżącej

! Zastopowanie napędów jest możliwe w każdej chwili poprzez naciśnięcie klawisza [F2] lub zwarcie styku STOP (wejście INP4).

4. Ograniczenia.

Pozycjonowania nie da się uruchomić jeśli dla którejkolwiek osi jest już wybrana jakaś inna funkcja (np. tryb poszukiwania referencji lub tryb połowienia).

Wyłączenie trybu podzielnicy elektronicznej przy załączonym naprowadzaniu spowoduje równoczesne wyłączenie funkcji „3W”.

Przy załączonej funkcji „3W” nie można wykonać żadnej innej operacji na czytniku.

W przypadku załączenia napędu w niewłaściwym kierunku , funkcja zostanie samoczynnie wyłączona.