

Manual TTC 3100

OPERACIÓN Y MANTENIMIENTO



El índice

1 índice	2
2 introducción	4
3 parte yo: El funcionamiento	5
3.1 navegación y Convenciones	5
3.2 Menú principal	5
3.2.1 Modos del funcionamiento	6
3.2.2 manual	6
3.2.3 ejecución	6
3.2.4 programa	6
3.2.4.1 número del programa para la edición	6
3.2.4.2 número del programa del eje X	7
3.2.4.3 número del programa del eje Y	7
3.2.4.4 copiar el número del programa: 00 para 00	7
3.2.4.5 cambio del nivel de acceso	7
3.2.4.6 configuración del eje X	7
3.2.4.7 número del cauce X	7
3.2.4.8 número del pulso para el giro X	7
3.2.4.9 ventana de protección del giro X	7
3.2.4.10 Displacement/Rotation del X de motor	7
3.2.4.11 giro X con la función de protección	7
3.2.4.12 giro X con la función de corrección	7
3.2.4.13 lógica de la salida externa X	8
3.2.4.14 valor de la posición de la referencia	8
3.2.4.15 velocidad para la referencia	8
3.2.4.16 aceleración para la referencia	8
3.2.4.17 reducción de la corriente en el resto	8
3.2.4.18 salida para el teclado y X externo	8
3.2.4.19 configuración del eje Y	8
3.2.4.20 configuración del equipo	8
3.2.4.21 cambiar la contraseña de este nivel	8
3.2.4.22 software la Versión de CPU	8
3.2.4.23 software CPU Checksum	9
3.2.4.24 rutinas de pruebas y comprobación	9
3.2.4.25 verifican el 00h del parámetro del micrX del plato	9
3.2.4.26 modifican el 00h del parámetro del micrX del plato	9
3.2.4.27 verifican el 00h del parámetro del micrY del plato	9
3.2.4.28 modifican el 00h del parámetro del micrY del plato	9
3.2.4.29 verifican la memoria de CPU, Endereço=0000h,	9
3.2.4.30 verifican la memoria X, Endereço=0000h,	9
3.2.4.31 verifican la memoria Y, Endereço=0000h,	9
3.3 archivo de Eje	10
3.3.1 parámetros de un Archivo de Eje	11

3.3.1.1 posición inicial	11
3.3.1.2 último posición	11
3.3.1.3 aceleración de progreso	11
3.3.1.4 aceleración de retorno	11
3.3.1.5 velocidad de progreso	11
3.3.1.6 velocidad de retorno	11
3.3.1.7 número de mensajes en el progreso	11
3.3.1.8 número de mensajes en el retorno	11
3.3.1.9 primero el mensaje en el progreso	11
3.3.1.10 último mensaje en el progreso	12
3.3.1.11 primero el mensaje en el retorno	12
3.3.1.12 último Mensaje en el retorno	12
3.3.1.13 mensaje inverso unido	12
3.3.1.14 retardo en la salida automática	12
3.3.1.15 retardo en la salida externa	12
3.3.1.16 Salida automática en el progreso	12
3.3.1.17 Salida automática en el retorno	12
3.3.1.18 manera de trabajo del eje	13
3.3.1.19 lógica de la señal de impresión	13
3.3.1.20 anchura de la señal de impresión	13
3.3.1.21 reversión del mensaje vio de serie	13
3.3.1.22 selección del mensaje vio de serie	13
3.3.1.23 anticipación de la salida de salida	13
3.3.1.24 salida de la salida en el progreso	13
3.3.1.25 salida de la salida en el retorno	13
3.3.1.26 entrada de la salida entre las hachas	13
3.3.1.27 referencia para la salida externa	13
3.4 tipos de Ciclo	14
3.4.1 ciclo en X	14
3.4.2 ciclo rectangular	15
3.4.3 ciclo en U	16
3.4.4 Paso-a-paso del ciclo	17
3.5 que trabajan con las contraseñas	18
3.6 impresión Fuera de la Rampa de Aceleración.	19
3.6.1.1 ejemplo:	20
4 parte II: El mantenimiento	21
4.1 las Partes de brazo de balance	21
4.1.1 Transportador del brazo	21
4.1.2 caja de Mando	22
4.1.2.1 Power Suplie	22
4.1.2.2 cables interiores	22

4.1.2.3 Mando del motor y Chófer Card	23
4.1.2.4 tabla de CPU	23
4.2 características	23
El apéndice UN: Los cables interiores.	24
El apéndice B: Los cables externos.	25
El C del apéndice: Los conectores	26
El apéndice D: Los Códigos del error	27
El apéndice F: El mapa de los Menús	28

La 2-introducción

Este equipo fue desarrollado para lograr un desplazamiento atravesado en un headstock de la copiadora chorrear de pintura industrial.

Cuando en una línea de la producción los productos mueven paralelo y en algún momento del funcionamiento una parada existe, él es entonces debido usar el Brazo de Balance para que en este momento los productos se codifiquen. Este proceso elimina la necesidad de usar una copiadora del headstock para cada fila de productos.

Se aproximarán toda la configuración, funcionamiento, mantenimiento y otros temas relacionadas a este equipo pasando de este manual que es dividido en dos partes: El funcionamiento y Mantenimiento. Todavía conteniendo una serie de Apéndices con la información útil para ambas partes.

3 parte yo: El funcionamiento

3.1 navegación y Convenciones

Las funciones de Brazos de Balance son distribuídas en los menús y parámetros. Para localizar el parámetro o quiso el menú: las flechas direccionales se usan hacia arriba o abajo (la llave pone amarillo) hasta que el cursor está pestañeando la izquierda de la línea del

parámetro o quiso el menú.

Para acceder un parámetro o menú: después de que usted localiza que aprieta la llave ENTRE; el cursor que previamente era la izquierda de la línea pasa el siendo una línea bajo el primer tipo del valor del parámetro o menú.

Para alterar el valor del parámetro: teclee el valor y apriete la llave ENTRE para confirmar o ESC para cancelar el valor alterado. En caso de que el valor del parámetro es entre "[", "]" " (los anaqueles) sus valores se pré-definirán, para usted altérelos aprieta las flechas direccionales para la izquierda o para el derecho (la llave pone amarillo).

Para volver en el menú anterior: Apriete el ESC importante mientras el cursor está pestañeando al lado izquierdo de la línea. Recuerde que eso está seguro al dejar la posición del último parámetro seleccionado a un Menú.

Para visualizar un error: Siempre que pase un error los llevamos de error del tablero que se encenderá sin embargo que el error sólo aparecerá en la pantalla cuando la llave se apriete F1.

Se estipula en los Brazos de Balance:

- Los parámetros terminaron con "... " (las reticencias) ellos son los menús.
- **The** valora de los parámetros entre "[" y "]" " (los anaqueles) ellos se pré-definen.
- **The** progresan el movimiento siempre es que que, él está de pie atrás del motor y el uno de retorno que, él se lo acerca.

3.2 menú principal

El Menú principal aparece siempre que el equipo se llame (el he/she ve la ilustración debajo) también es posible acceder el Menú principal que empieza de cualquier otro menú que aprieta el ESC importante hasta eso simplemente él aparece en el despliegue.

Opción que la *MANERA DE FUNCIONAMIENTO* quiso
[El manual] [el Funcionamiento] [los Programas]

3.2.1 modaleses de Funcionamiento

Tres modaleses del funcionamiento existen en los Brazos de Balance: El manual, Funcionamiento y Programación. Es posible acceder cualquier uno de estos tres modaleses sin interrumpir el funcionamiento del transportador del brazo.

3.2.2 manual

Impulse abajo el motor. De esa manera el motor es libre y puede moverse con las manos.

IMPORTANTE: *Entrando de esta manera el equipo perderán la referencia.*

3.2.3 ejecución

Él prepara las hachas para el movimiento.

Siempre que alguno exista el eje sin la referencia el mensaje siguiente que él aparecerá en el despliegue:

Sin la referencia.

Apriete la Salida importante para la referencia

Después de la referencia, en caso de que ella ha sido necesaria, los Brazos de Balance estarán listos entrar en el funcionamiento y un mensaje similar el esto aparecerá en el despliegue:

* * * La manera de Ejecución * * *

X=20 Y=10

Los valores de posición actual de las hachas se muestran X y Y en esta pantalla y ellos se ponen al día en el tiempo real. El usuario puede dejar la Manera de Ejecución cuando él quiere sin interrumpir el funcionamiento del transportador del Brazo.

IMPORTANTE: La llave de Salida sólo trabajará de la Manera de Ejecución

3.2.4 programa

Está de esta manera que toda la configuración del equipo es cumplida. La explicación

de cada parámetro esta manera se describe para proceder:

3.2.4.1 número del programa para la edición...:

Él permite revisar cualquier archivo del eje.
También consulte: El archivo de Eje" en la página 10

3.2.4.2 número del programa del eje X...:

Revisa y define qué Archivo del eje el eje que X ejecutará.
También consulte: El archivo de Eje" en la página 10

3.2.4.3 número del programa del eje Y...:

Revisa y define qué Archivo del eje el eje que Y ejecutará.
También consulte: El archivo de Eje" en la página 10

3.2.4.4 copia el número del programa: 00 para 00

Él hace posible lograr copias de los Archivos del eje.
También consulte: El archivo de Eje" en la página 10

3.2.4.5 cambio del nivel de acceso

Él permite alterar el nivel actual de acceso al usuario.
Saber usar las funciones de contraseña de Brazos de Balance consulta el tema:
"Trabajando con las contraseñas" en la página 17.

3.2.4.6 configuración del eje X...:

Contiene la información específica para el eje X que se describe para proceder.

3.2.4.7 número del cauce X

Él informa CPU que el cauce (la Dirección) del plato Acionadora que los mandos el eje X.

3.2.4.8 número del pulso para el giro X

Informa cuántos pulsos deben enviarse para el motor del paso para una señal del sensor de giro ser recibido.

3.2.4.9 ventana de protección del giro X

Es una tolerancia por el parámetro: El número del pulso para el giro X."

3.2.4.10 Rotation/Rotation del X de motor

Él informa qué la distancia viajó para cada giro que el motor cede el his/her el propio eje.

3.2.4.11 giro X con la función de protección

Si se unió, cuando hay que a los synchronism les falta entre los pulsos enviados para el

motor y el sensor de giro que el movimiento del motor se interrumpirá.

3.2.4.12 giro X con la función de la corrección

Si se unió, cuando hay que a los synchronism les falta entre los pulsos enviados para el motor y el sensor de giro que el movimiento del motor se corregirá.

3.2.4.13 lógica de la salida externa X

Indica si es normalmente abra o normalmente cerrado la lógica de la salida externa.

3.2.4.14 valor de la posición de la referencia

Ese valor es supuesto siempre que en el proceso de la referencia se obtenga la señal claro el fin (FC -)

3.2.4.15 velocidad para la referencia

Indica la velocidad durante el proceso de referencia del equipo.

3.2.4.16 aceleración para la referencia

Indica la aceleración durante el proceso de referencia del equipo.

3.2.4.17 reducción de la corriente en el resto

Si se une la corriente del motor que está reducido cuando esto no está en el movimiento. Eso reduce el consumo de potencia.

IMPORTANTE: En aplicaciones dónde el eje se instala en la posición vertical es necesario que este parámetro ha apagado.

3.2.4.18 salida para el teclado y X externo

Si apagó el equipo no saldrá cuando señal receptor de salida externa o del teclado pero sí cuando la señal receptor de salida de otro eje.

3.2.4.19 configuración del eje Y...:

Vea: La "configuración del eje X...:" en la página 7
Para los materiales de un solo eje este parámetro debe quedarse: [Incapacitado].

3.2.4.20 configuración del equipo...

Se describen los parámetros de este menú para proceder.

3.2.4.21 cambio la contraseña de este nivel

Él permite cambiar la contraseña del nivel de acceso actual.
Saber usar las funciones de contraseña de Brazos de Balance consulta el tema: "Trabajando con las contraseñas" en la página 17.

3.2.4.22 software la Versión de CPU

Informa CPU a la versión del software del plato.

[3.2.4.23 software CPU Checksum](#)

Informa el checksum del software de la tarjeta de CPU.

[3.2.4.24 rutinas de pruebas y comprobación...](#)

Este menú contiene rutinas que permiten la visualización de las posiciones de memoria de los platos interiores de la Caja del mando. Sus parámetros se describen para proceder.

[3.2.4.25 verifican el 00h del parámetro del micrX del plato](#)

Él lee de la memoria de la Tarjeta Acionadora X el volumen de la posición pedida.

[3.2.4.26 modifican el 00h del parámetro del micrX del plato](#)

Altera en la memoria del plato Acionadora X el volumen de la posición conveniente.

[3.2.4.27 Verifique el 00h del parámetro del micrY del plato](#)

Él lee de la memoria del plato Acionadora Y el volumen de la posición pedida.

[3.2.4.28 modifican el 00h del parámetro del micrY del plato](#)

Altera en la memoria del plato Acionadora Y el volumen de la posición conveniente.

[3.2.4.29 verifican la memoria de CPU, Endereço=0000h,](#)

Él hace un vertedero de memoria en una posición específica del plato CPU.

[3.2.4.30 verifican la memoria X, Endereço=0000h,](#)

Él hace un vertedero de memoria en una posición específica del plato Acionadora X.

[3.2.4.31 verifican la memoria Y, Endereço=0000h,](#)

Él hace un vertedero de memoria en una posición específica del plato Acionadora Y.

[3.3 archivo de Eje](#)

Un archivo del eje contiene los parámetros necesarios para el movimiento y funcionamiento de un solo eje. Los Brazos de balance poseen la memoria disponible para almacenar a 100 archivos del eje.

Cuando el equipo está en los parámetros del funcionamiento como la velocidad, la aceleración, que la impresión posiciona, se leen retardos entre otros de un archivo del eje.

La estructura de un archivo del eje está según el despliegue la ilustración debajo:

[3.3.1 parámetros de un Archivo de Eje](#)

En un Archivo del eje los parámetros para el progreso y retorno son independientes. También es importante recordar que el movimiento de progreso es que que está de pie atrás del motor y retorno que él se lo acerca.

3.3.1.1 posición inicial

Es la posición del resto más íntima del motor.

3.3.1.2 último posición

Está lejos la posición del resto más movido al motor.

3.3.1.3 aceleración de progreso

Determina la aceleración y reduciendo la velocidad del equipo durante el progreso.

3.3.1.4 aceleración del retorno

Determina la aceleración y reduciendo la velocidad del equipo durante el retorno.

3.3.1.5 velocidad de progreso

Es la velocidad a ser alcanzada durante el movimiento de progreso.

Si hay impresión en ese sentido de movimiento que debe tenerse en cuenta la velocidad de impresión de la copiadora.

3.3.1.6 velocidad del retorno

Es la velocidad a ser alcanzada durante el movimiento del retorno.
Si hay impresión en ese sentido de movimiento que debe tenerse en cuenta la velocidad de impresión de la copiadora.

3.3.1.7 número de mensajes en el progreso

Es el número de impresiones que se lograrán los you/they durante el movimiento de progreso
Si este parámetro va poner a cero que no habrá impresiones.

3.3.1.8 número de mensajes en el retorno

Es el número de impresiones que usted se logrará durante el movimiento del retorno.
Si este parámetro va poner a cero que no habrá impresiones.

3.3.1.9 primero el mensaje en el progreso

Define la posición del primer mensaje durante el movimiento de progreso.
En caso de que pasa un poco de impresión durante la aceleración, en otros términos, que mientras la velocidad no es constante, habrá deformación del mensaje.
Consulte el tema: "Imprimiendo Fuera de la Rampa de Aceleración."

3.3.1.10 último mensaje en el progreso

Define la posición del último mensaje durante el movimiento de progreso.
En caso de que pasa un poco de impresión durante la aceleración, en otros términos, que mientras la velocidad no es constante, habrá deformación del mensaje.
Consulte el tema: "Imprimiendo Fuera de la Rampa de Aceleración."

Primero 3.3.1.11 Mensaje en el retorno

Define la posición del primer mensaje durante el movimiento del retorno.
En caso de que pasa un poco de impresión durante la aceleración de Brazos de Balance, en otros términos, mientras la velocidad no es constante; habrá deformación en el mensaje.
Consulte el tema: "Imprimiendo Fuera de la Rampa de Aceleración."

Último 3.3.1.12 Mensaje en el retorno

Define la posición del último mensaje durante el movimiento del retorno.
En caso de que pasa un poco de impresión durante la aceleración de Brazos de Balance, en otros términos, mientras la velocidad no es constante; habrá deformación en el mensaje.
Consulte el tema: "Imprimiendo Fuera de la Rampa de Aceleración."

3.3.1.13 mensaje inverso unido

Indica cuando los Brazos de Balance deben enviar la señal del reversión para la copiadora, si en el movimiento de progreso o de retorno.

3.3.1.14 retardo en la salida automática

Él indica cuánto tiempo los Brazos de Balance deben esperar para simular una señal de la salida.

También vea: La Salida automática en el progreso" debajo de.

3.3.1.15 retardo en la salida externa

Él indica cuánto tiempo los equipos deben esperar para empezar el movimiento después de recibir la señal de salida externa.

Este parámetro puede usarse para establecer un synchronism entre la producción linee y la señal de salida el corresponsal externo para los Brazos de Balance.

3.3.1.16 Salida automática en el progreso

Si se une que el Balance Arma que avanzará automáticamente después del movimiento del retorno.

3.3.1.17 Salida automática en el retorno

Si se une que el Balance Arma que volverá automáticamente después del movimiento de progreso.

3.3.1.18 manera de trabajo del eje

Cuando en el Paso-a-paso de la manera, los parámetros:

- Number de mensajes en el progreso
- Number de mensajes en el retorno

Ellos no pasan más para indicar el número de mensajes pero el número y de paradas del eje. Y la palabra el "mensagem(ns) " en los parámetros rayados sobre él los "stop(s tendrán se da cuenta de) ".

3.3.1.19 lógica de la señal de impresión

La señal de impresión se indica será normalmente abra o normalmente cerrado.

3.3.1.20 anchura de la señal de impresión

Él define qué será la anchura del pulso de la señal de impresión.

3.3.1.21 reversión del mensaje vio de serie

Habilita el reversión del mensaje a través de la puerta de serie.

3.3.1.22 selección del mensaje vio de serie

Habilita la selección del mensaje a través de la puerta de serie.

3.3.1.23 anticipación de la salida de la salida

Él permite adelantar la salida de la salida enviada para otro eje.

También vea los parámetros: La salida de la salida en el progreso" y Salida de la salida en el retorno " debajo de.

3.3.1.24 salida de la salida en el progreso

Si se unió, cuando el eje alcanza la posición final (yo muevo de progreso) el mismo enviará una señal de la salida para el otro eje.

También vea: La "anticipación de la salida" la salida anteriormente.

[3.3.1.25 salida de la salida en el retorno](#)

Si se unió, cuando el eje alcanza la posición inicial (yo muevo de retorno) el mismo enviará una señal de la salida para el otro eje.

También vea: La "anticipación de la salida" la salida anteriormente.

[3.3.1.26 entrada de la salida entre las hachas](#)

Este parámetro despuebla el eje para recibir salida de otro eje.

[3.3.1.27 referencia para la salida externa](#)

Cuando se unió permite la señal de externo empieza a empezar el proceso de referencia del equipo.

3.4 tipos de Ciclo

Varios tipos existen (las configuraciones) de ciclo que usted puede ejecutarse con los Brazos de Balance, sin embargo el más usado es: En X, Rectangular, En U y Paso-a-paso. Para seguir este una descripción de cada uno de ellos, recordando que el parámetro la "Manera de trabajo de las hachas" será "[Continuo] " tanto para el eje X y Y para no ser si hay alguna indicación contraria y el parámetro "Empieza para el teclado y externo" debe ser "[Apagó] " para el eje Y.

3.4.1 ciclo en X

Cuando recibiendo los salida señal Balance Brazos él viaja el camino el AB imprimiendo, A.C. sin imprimir, CD que imprime y DEL a menos que imprimiendo a cuando en EL el ciclo se interrumpe y Gira los Brazos espera otra señal de la salida de nuevo.

Esta configuración puede usarse en las líneas con el paso doble, en otros términos, detenga de dos productos a cada ciclo.

Vea en la mesa debajo de los valores de los parámetros necesarios por este tipo del ciclo:

El eje	El parámetro	El valor
X	La Entrada de la salida entre las hachas	[EN]
	La Salida automática en el retorno	[EN]
	La Salida automática en el progreso	[FUERA DE]
	La salida de la salida en el progreso	[EN]
	La salida de la salida en el retorno	[FUERA DE]
Y	La Entrada de la salida entre las hachas	[EN]
	La Salida automática en el retorno	[FUERA DE]
	La Salida automática en el progreso	[FUERA DE]
	La salida de la salida en el progreso	[EN]
	La salida de la salida en el retorno	[FUERA DE]

3.4.2 ciclo rectangular

Cuando recibiendo los salida señal Balance Brazos él viaja el camino el AB imprimiendo, A.C. sin imprimir, CD que imprime el reversamente y del a menos que imprimiendo y cuando el punto se la localiza que el Ciclo se concluye y el equipo empieza a esperar otra señal de la salida.

Esta configuración puede usarse en líneas que permiten reversión de las impresiones y trabajan en el paso doble.

Vea en la mesa debajo de los valores de los parámetros necesarios por este tipo del ciclo:

El eje	El parámetro	El valor
X	La Entrada de la salida entre las hachas	[EN]
	La Salida automática en el retorno	[FUERA DE]
	La Salida automática en el progreso	[FUERA DE]
	La salida de la salida en el progreso	[EN]
	La salida de la salida en el retorno	[EN]
Y	La Entrada de la salida entre las hachas	[EN]
	La Salida automática en el retorno	[FUERA DE]
	La Salida automática en el progreso	[FUERA DE]
	La salida de la salida en el progreso	[EN]
	La salida de la salida en el retorno	[FUERA DE]

3.4.3 ciclo en U

Cuando los salida señal Balance Brazos receptores viaja el camino el AB imprimiendo, A.C. sin imprimir y CD que imprime el reversamente. El punto D será el punto de la parada a que otra salida se envía y Gira los Brazos logra el mismo curso, sin embargo, en el sentido opuesto.

Esta configuración puede usarse en líneas que permiten reversión de las impresiones y trabajan en el paso doble.

Vea en la mesa debajo de los valores de los parámetros necesarios por este tipo del ciclo:

El eje	El parámetro	El valor
X	la Entrada de la salida entre las hachas	[EN]
	La Salida automática en el retorno	[FUERA DE]
	La Salida automática en el progreso	[FUERA DE]
	La salida de la salida en el progreso	[EN]
	La salida de la salida en el retorno	[FUERA DE]
Y	La Entrada de la salida entre las hachas	[EN]
	La Salida automática en el retorno	[FUERA DE]
	La Salida automática en el progreso	[FUERA DE]
	La salida de la salida en el progreso	[EN]
	La salida de la salida en el retorno	[EN]

3.4.4 Paso-a-paso del ciclo

Cuando recibiendo los salida señal Balance Brazos él viaja el camino el AB imprimiendo, mientras no imprimiendo A.C., CD que imprime el reversamente, DE no imprimir, EF que imprime y tan adelante hasta eso llega al punto Q en dónde el equipo entra en el resto. Después de que otra señal de la salida el mismo curso es cumplido; sin embargo en el sentido opuesto.

IMPORTANTE: Para que este tipo de la configuración trabaje correctamente es necesario que el eje Y (paralelo la línea) se configura para trabajar de la manera 'El paso-a-paso.' el he/she Ve: La "manera de trabajo del eje" en la página 13.

Vea en la mesa debajo de los valores de los parámetros necesarios por este tipo del ciclo:

El eje	El parámetro	El valor
X	La Entrada de la salida entre las hachas	[EN]
	La Salida automática en el retorno	[FUERA DE]
	La Salida automática en el progreso	[FUERA DE]
	La salida de la salida en el progreso	[EN]
	La salida de la salida en el retorno	[EN]
Y	La Entrada de la salida entre las hachas	[EN]
	La Salida automática en el retorno	[FUERA DE]
	La Salida automática en el progreso	[FUERA DE]
	La salida de la salida en el progreso	[EN]
	La salida de la salida en el retorno	[EN]

3.5 que trabajan con las contraseñas

Los Brazos de balance poseen cuatro niveles de acceso, cada uno con su limitación respectiva,:

· protegido

En ese nivel no se permite alterar Arms a cualquier parámetro de Balance.

El Funcionamiento de ·

Ellos serán sólo parámetros básicos disponibles al funcionamiento del equipo.

· Maitenence

Ellos estarán disponibles los parámetros del nivel 'el Funcionamiento' y otros parámetros con respecto al mantenimiento del equipo.

La Vigilancia de ·

Todos los parámetros estarán disponibles.

Siempre que si él quiere alterar el nivel actual para un nivel superior que fuera necesario entrar con la contraseña de acceso; por otra parte, cuando él quiere mover para un nivel inferior a la corriente que cualquier contraseña se pedirá. Por ejemplo, si estando en el nivel 'el Mantenimiento' nosotros queremos pasar para 'la Vigilancia' la contraseña de acceso se pedirá, sin embargo si nosotros pasamos para 'el Funcionamiento' no será necesario teclear la contraseña.

IMPORTANTE: La contraseña de la producción para todos los niveles es: "123. "

Para alterar el nivel de acceso actual: escoja la opción 'Cambia del nivel de acceso' que, él se localiza de la Manera 'Programando.'

Para alterar la contraseña: escoja la opción para "Cambiar la contraseña de este nivel" que está en el menú la "Configuración del equipo... " que, él se localiza de la Manera 'Programando.'

3.6 impresión Fuera de la Rampa de Aceleración.

El gráfico sobre representa el movimiento de progreso logrado por el transportador del Brazo, y:

Un => la Posición" Inicial
B => el Fin de la rampa de aceleración
El C => yo Empiezo de la rampa de desaceleración o reduciendo la velocidad
D => "último Posición"
V => el progreso" la Velocidad

Para que no hay que la distorsión del mensaje es importante que las impresiones pasen fuera de las rampas de aceleración. Este período, el ideal para la impresión, pasa durante los puntos B y C dónde la velocidad V es constante (él ve el gráfico de la ilustración sobre).

Si nosotros conocemos el espacio necesario por los Brazos de Balance acelerar y reducir la velocidad que es bastante para evitar que las impresiones pasen en este período. Para nosotros para saber que este espacio la usó formula para proceder:

Donde:

+s = viajó el espacio
v = la velocidad
un = la aceleración

3.6.1.1 ejemplo:

Vea el gráfico de la ilustración anterior y suponga los parámetros siguientes para el equipo:

La posición inicial = 10mm
La posición final = 410mm

La velocidad de progreso (V) = 400 mm/s
La aceleración de progreso (a) = 4000 mm/s²

Nosotros podemos calcular el espacio necesario para la rampa de aceleración (+s) y por consiguiente el espacio donde la velocidad es constante (x) esta manera:

En otros términos, empezando de la Posición" inicial (en el gráfico el punto UN), será necesario 20mm para que la velocidad se ponga constante (el punto B), y después de algún tiempo de nuevo será necesario viajar 20mm (el C del punto) antes de que nosotros llegemos la Posición" "final (el punto D).

Entonces entre las posiciones 30mm y 390mm puede lograrse las impresiones sin allí es distorsión de los mismos.

Parta 4 - II: El mantenimiento

4.1 las Partes de Brazos de Balance.

Los Brazos de balance son básicamente dividido en dos partes: La caja del mando y transportador del Brazo.

IMPORTANTE: Nunca conecta el cable del motor mientras el equipo se llame.

4.1.1 Transportador del brazo

Hecho en el aluminio laminado con las abrazaderas en VND.

Eléctricamente cada eje del transportador del Brazo posee: un motor del paso; un sensor óptico claro el fin (FC -) que, él está cerca del motor y un sensor una óptica de giro (FC+ o Cero índice) instaló el cierre, o en la propia polea del motor.

El sensor de giro tiene la función de proteger y/o para corregir el posicionamiento del cursor, mientras el sensor claro el fin estará indicando la posición de cero absoluto de su eje respectivo.

Vea la descripción de los pedazos mecánicos del transportador del Brazo debajo en el la ilustración.

La Descripción del artículo

- 1 eje de Mancal X
- 2 eje de la guía X $\varnothing 20\text{mm}$
- 3 eje del cursor X
- 4 apoyo del conector del eje Y
- 5 eje del motor Y
- 6 eje del motor X
- 7 pestaña del motor
- 8 Espaçador
- 9 eje del cursor Y
- 10 apoyo de las hachas XY
- 11 eje de Mancal Y
- 12 eje de la guía Y $\varnothing 12\text{mm}$
- 13 eje de la guía X $\varnothing 12\text{mm}$

4.1.2 caja de Mando

Es donde la información se procesa, cumplido a las entradas y rendimiento y el mando de los movimientos.

La caja del mando se constituye para:

- Power Suplies de Motor
- Power Suplies de CPU
- los Cables Interiores
- la tarjeta de CPU
- Driver(s) Card(s)

ser (Obs.: El número de tarjetas Acionadora que esto relacionó al número de hachas para controlado en el transportador del Brazo).

4.1.2.1 Power

Ambas fuentes son la barra traviesa y ellos poseen circuitos que descubren la tensión del precio neto automáticamente entre 110V y 220V.

4.1.2.2 cables interiores

Los cables interiores son responsables para tomar las señales de los platos interiores fuera de la Caja del mando.

La ilustración para proceder describe los conectores de la Caja del mando.

Para una descripción detallada de cada uno de los cables interiores de la Caja del mando consulta: El "apéndice UN: Los cables interiores.

4.1.2.3 chófer Motor la Tarjeta

Es una tarjeta del microcontrolado responsable para el mando del motor del paso y de todas las otras señales externas de entrada y salida. Este plato comunica con el plato CPU a través de una comunicación de serie RS-232. (De serie 2)

Vea en la ilustración para seguir la descripción de los conectores del plato Acionadora:

4.1.2.4 Tabla de CPU

Responsable para el mando del despliegue y teclado. Él también trabaja como una base de datos, toda la programación se guarda en ella, y, sólo correspondiente para el plato Acionadora en el momento de la ejecución.

Los platos CPU y Acionadora son los interlinked a través de una comunicación de serie RS-232. (De serie 2)

4.2 características

Las características mecánicas:

· Dimensiones de la Caja del mando:

L=340mm el C=240mm H=175mm Peso=5kg

· Dimensiones del transportador del Brazo:

L=51mm el C=102mm H=curso+190 Peso=8kg (p / 550mm)

Las características eléctricas:

El 110V o 220V CA alimentando con la Tierra. (El tecleo automático)

Consumo 250Watts

Las características de las señales de la entrada y salida:

· la Comunicación De serie

Las entradas y modelo de las salidas RS-232 +12V y -12V ningún aisló.

· las demasiado entradas y salidas

NPN 20mA aisló para el fotoacoplador

Excepto la entrada de Salida externa que puede ser NPN/PNP

5 - el apéndice UN: Los cables interiores.

6 apéndice B: Los cables externos.

7 C del apéndice: Los conectores

8 apéndice D: Los Códigos del error

9 apéndice F: El mapa de los Menús

En este Apéndice ellos están rayados todos los menús y parámetros de Brazos de Balance. Los artículos en la negrita son los menús simples, los artículos subrayados son menús que reciben parámetros y los otros artículos son los parámetros simples. El objetivo de esta sección es absolutamente auxiliar el usuario para navegar entre los parámetros del equipo.

El menú principal

El manual

La ejecución

Programando

El número del programa para la edición...:

El parámetro de movimiento...

La posición inicial

Último posición

La aceleración de progreso

Devuelva la aceleración

La velocidad de progreso

La velocidad del retorno

Los parámetros de impresión...

El número de mensajes en el progreso

El número de mensajes en el retorno

Primero el mensaje en el progreso

Primero el mensaje en el retorno

En último lugar el mensaje en el progreso

En último lugar el mensaje en el retorno

El mensaje inverso unido

La configuración del ciclo...

- Retarde en la salida automática
- Retarde en la salida externa
- La Salida automática en el progreso
- La Salida automática en el retorno
- La manera de trabajo del eje

La configuración de la copiadora...

- La lógica de la señal de impresión
- La anchura de la señal de impresión
- El reversión del mensaje vio de serie
- La selección del mensaje vio de serie

Intertravamento para dos hachas...

- La anticipación de la salida de la salida
- Saludable de salida en el progreso
- La salida de la salida en el retorno
- La entrada de la salida entre las hachas
- La referencia para la salida externa

El número del programa del eje X:

Idéntico para programar el Número para la edición"

El número del programa del eje Y:

Idéntico para programar el Número para la edición"

Para copiar el número del programa: 00 para 00

Él cambia del nivel de acceso

La configuración del eje X...

- El número del cauce del eje X
- El número del pulso para el giro X
- La ventana de protección del giro X
- Displacement/Rotation del X de motor
- Vuélvase X con la función de protección
- Vuélvase X con la función de la corrección
- La lógica de la salida externa X
- El valor de la posición de la referencia
- La velocidad para la referencia
- La aceleración para la referencia
- La reducción de la corriente en el resto
- Empiece para el teclado y X externo

La configuración del eje Y...

- El número del cauce del eje Y
- El número del pulso para el giro Y
- La ventana de protección del giro Y
- Displacement/Rotation del Y de motor
- Vuélvase Y con la función de protección

Vuélvase Y con la función de la corrección
La lógica de la salida expresa Y
El valor de la posición de la referencia
La velocidad para la referencia
La aceleración para la referencia
La reducción de la corriente en el resto
Empiece para el teclado y Y externo

La configuración del Equipo...

Para cambiar la contraseña de este nivel
El software la versión de CPU
El software el checksum de CPU

Las rutinas de pruebas y comprobación

Para verificar 00h del parámetro del micrX del plato
Para modificar 00h del parámetro del micrX del plato
Para verificar 00h del parámetro del micrY del plato
Para modificar 00h del parámetro del micrY del plato
Él verifica la memoria de CPU, el endereço=0000h,
Él verifica la memoria X, el endereço=0000h,
Verifica la memoria Y, el endereço=0000h,