

Sommario

MMF_P1R44F-024 : Manuale della messa in funzione	3
1. Informazioni	3
1.1 Release	3
Specificazioni	3
2. Setting	4
Visione generale macchina	4
2.1 Setting Nastro	5
Risoluzione asse nastro	5
2.2 Setting Ponte	6
Allineamento Ponte / Barra dei sensori	6
Risoluzione ponte	6
Taratura Ponte	7
Calibrazione	7
Taratura dinamica	9
2.3 Setup sensori	11
2.4 Setting teste	13
Interassi	13
Parametri teste	14
2.5 Setting correzioni	17
Correzione ortogonale / orizzontale	17
3. Assistenza	19
Riparazione	19
Spedizione	19

MMF_P1R44F-024 : Manuale della messa in funzione

1. Informazioni

1.1 Release

			
Documento:	mmf_p1r44f-024		
Descrizione:	Manuale della messa in funzione p1r44f-024		
Redattore:	Andrea Zarantonello		
Approvatore	Giuliano Tognon		
Link:	https://www.qem.eu/doku/doku.php/strumenti/qmoveplus/c1r44/p1r44f-024/mmf_p1r44f-024		
Lingua:	Italiano		
Release documento	Descrizione	Note	Data
01	Nuovo manuale		15/06/2023
02	Aggiornamento manuale		15/01/2023

Specificazioni

I diritti d'autore di questo manuale sono riservati. Nessuna parte di questo documento, può essere copiata o riprodotta in qualsiasi forma senza la preventiva autorizzazione scritta della QEM.

QEM non presenta assicurazioni o garanzie sui contenuti e specificatamente declina ogni responsabilità inerente alle garanzie di idoneità per qualsiasi scopo particolare. Le informazioni in questo documento sono soggette a modifica senza preavviso. QEM non si assume alcuna responsabilità per qualsiasi errore che può apparire in questo documento.

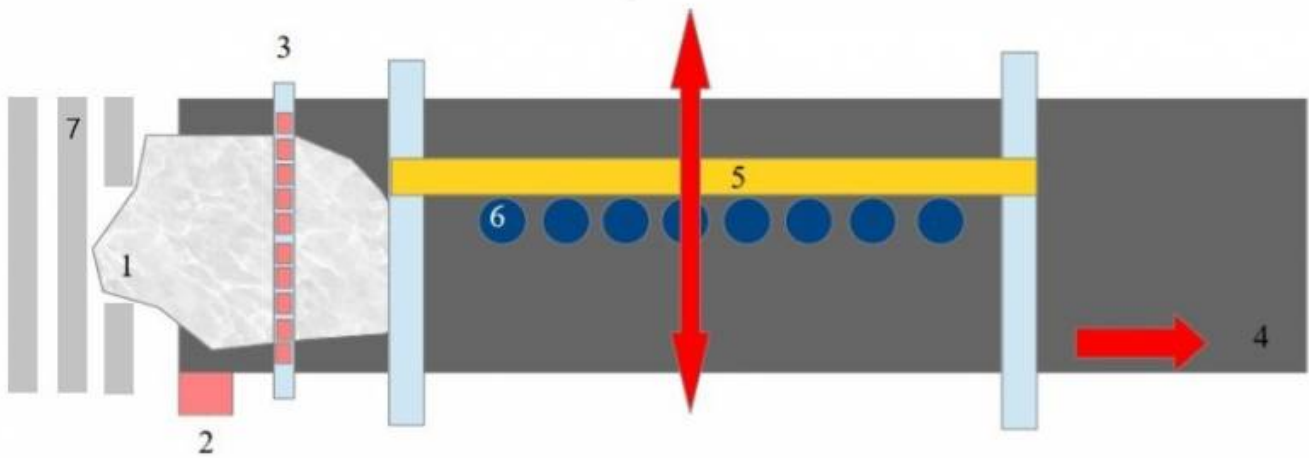
Marchi registrati :

- QEM® è un marchio registrato.

2. Setting

Visione generale macchina

Macchina vista dall'alto :

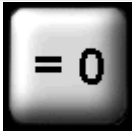


n:	Descrizione:
1	Lastra Grezza
2	Encoder del nastro
3	Barra dei finecorsa
4	Nastro
5	Ponte mobile
6	Teste di levigatura
7	Rulliera in ingresso

2.1 Setting Nastro

Risoluzione asse nastro



Procedura	
1	Fare un segno sul nastro e corrispondentemente un segno sulla parte fissa
2	Azzerare il valore ENCODER con il tasto 
3	Spostare il tappeto di 4000 mm circa
4	Impostare il valore del parametro PULSE con la cifra letta nel parametro ENCODER .
5	Misurare con un metro , la distanza tra il segno posto sulla parte fissa e il segno posto sul tappeto
6	Inserire la misura sul campo " MEASURE"

2.2 Setting Ponte

Allineamento Ponte / Barra dei sensori

Il ponte, per essere allineato con la barra dei sensori, deve avere il sensore di homing (o di zero) allineato con il primo sensore di rilevazione lastra.

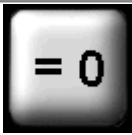
Per avere il sensore di homing e il primo sensore della barra perfettamente allineati, si consiglia di utilizzare un indicatore laser.

Nel caso in cui non si riesca ad allineare il sensore di homing ed il primo sensore della barra, inserire la distanza tra i due sensori nel parametro PB12

Risoluzione ponte



-  = pulsante abilita/disabilita gantry.
-  = gantry disabilitato
-  = gantry abilitato

Procedura	
1	Premendo il tasto " - ", lo strumento eroga - 1 Volt
2	Premendo il tasto " + " lo strumento eroga + 1 Volt
3	Premere il tasto " - ", portare l'asse ponte verso un estremo (non andando ad attuare il fine corsa limite)
4	Fare un segno sulla parte mobile , corrispondentemente fare un segno sulla parte fissa
5	Azzerare il valore ENCODER con il tasto 
6	Con il tasto " + " spostare l'asse verso l'estremo opposto (non andando ad attuare il fine corsa limite)
7	Misurare con un metro la distanza tra il segno posto sulla parte fissa e il segno posto sulla parte mobile
8	Inserire la misura sul campo " MEASURE"
9	Copiare il numero del campo " ENCODER " sul campo " PULSE"

Taratura Ponte

Importante : si dovrà agire sui parametri : dell'inverter /Driver Brushless /servo valvola per eliminare la rampe (le rampe verranno gestite dallo strumento)

Calibrazione

1	Utilizzando la pagina " RISOLUZIONE", portare l'asse ponte al centro della corsa
2	azzerare con il tasto " = 0
3	andare sulla pagina " TARATURA PONTE"

4	Scollegare i conduttori di comando (+/-10 Volt) Inverter/Driver/Servo valvola
5	Tarare i dispositivi Inverter/Driver/Servo valvola in modo che abbiamo una sensibilità elevata
6	Fare un corto circuito sugli ingressi di comando analogico dei dispositivi Inverter/Driver/Servo valvola
7	Tarare l'offset del dispositivo Inverter/Driver/Servo valvola affinché l'asse ponte stia fermo
8	Collegare i conduttori di comando analogico a Inverter/Driver/Servo valvola
9	Premere il tasto " A " , lo strumento calcolerà in automatico la tensione di OFFSET
10	Portare l'asse ponte ad 1/5 della corsa
11	Inserire il valore 1 V sul campo "OUT TENSIONE"
12	Leggere la velocità
13	Moltiplicare il valore di velocità x 10, quindi introdurlo nel campo " velocità massima"

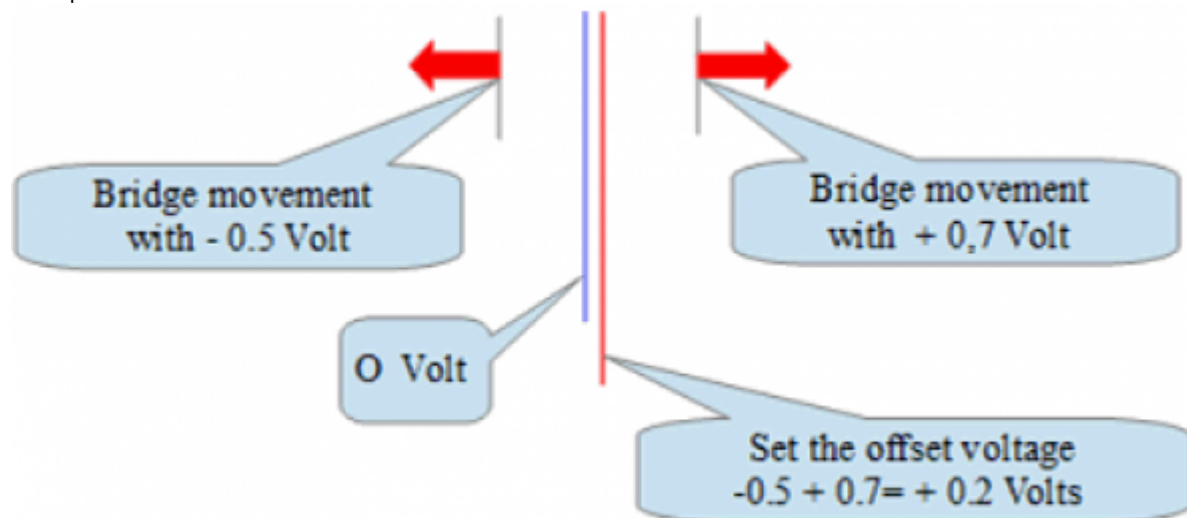
Attenzione: Se la procedura automatica del calcolo della tensione di OffSet (punto 9) fallisce, eseguire la seguente procedura manuale:

Determinare :

1. con quale valore della tensione positiva il ponte si muove in avanti
2. con quale valore della tensione negativa il ponte si muove indietro

quindi, impostare la tensione di offset a metà tra questi due valori

Esempio :



Taratura dinamica

1	Portare l'asse ponte a 1/5 (20%) della corsa
2	Premere il tasto " = 0"
3	Introdurre un valore nel campo "DELTA", pari a 4/5 (80%) della corsa
4	Impostare T INTEGRALE = 0
5	Impostare FEEDFORWARD TMP= 100
6	Impostare PROP.GAIN TMP = 0,02
7	Impostare TEMPO ACC = 3
8	Impostare TEMPO DEC. = 3
9	Impostare MAX ERR. INSEG. = 9999
10	Impostare il valore di velocità pari al 30 % della velocità massima
11	Premere Start
12	Il ponte comincerà a pendolare

Fare le seguenti attività ripetutamente , con calma, gli obiettivi sono i seguenti :

- velocità più alta possibile
- rampe di accelerazione più brevi possibili
- errore di inseguimento basso

Procedimento:

1	Aumentare di poco il parametro PROP.GAIN TMP(esempio = 0,03 ...0,04...0,05 ...)
2	Osservare se l'errore di inseguimento è inferiore a 30 mm
3	Quindi , diminuire di poco TEMPO ACC e TEMPO DEC
4	Aumentare di poco il parametro PROP.GAIN TMP
5	Osservare se l'errore di inseguimento è inferiore a 30 mm
6	Aumentare la velocità dal 30 % al 40 %
7	Aumentare di poco il parametro PROP.GAIN TMP

Ripetere dal 1 al 7 finchè l'asse vibra.

Quando l'asse vibra , impostare il PROP.GAIN TMP ad un - 10 %



	Descrizione	Parametro
1	Accelerazione direzione positiva	PB 08
2	Velocità costante	
3	Decelerazione	PB 09
4	Accelerazione direzione negativa	PB 08
5	Velocità costante	
6	Decelerazione	PB 09
7	Pausa	PB 10

Nota: le accelerazioni /decelerazioni con rampe a " S " (parametro "PG 34") diminuiscono il numero di cicli destra sinistra, ma contribuiscono a rendere più armonioso il movimento del ponte



Impostazione dell'errore di inseguimento:

- Con il ponte in movimento, abbassare il valore dell'errore di inseguimento (following error) da 9999 a 100.
- Poi, progressivamente con piccole variazioni, diminuire il valore da 100 verso lo 0000.
- Trovato il valore che farà scattare l'allarme, aggiungere un 15 %

Attenzione: L'errore di inseguimento MAX e min dev'essere inferiore a 30.

Il pulsante "RESET FOLL.ERR" permette di ricalcolare l'errore di inseguimento MAX e min. Bisogna premerlo ogni volta che si cambiano i parametri per la taratura dinamica.

Eeguire lo stesso procedimento nella pagina di taratura ponte slave nel caso in cui si utilizzi un secondo motore (slave)

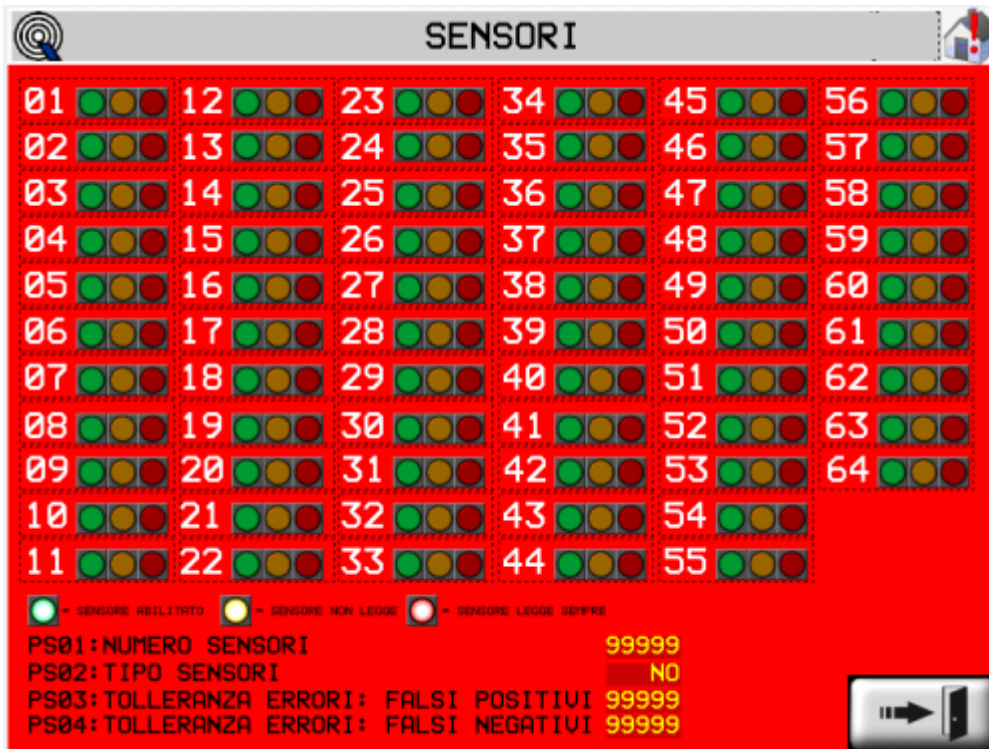


Poi abilitare il gantry premendo nel pulsante di abilitazione



Controllare che il pulsante diventi verde e provare a muovere il master controllando che lo slave si muovi a sua volta come il master

2.3 Setup sensori



- posizionare i sensori, o finecorsa, in modo che **il centro della corsa del carro corrisponda al centro dei sensori** (vedere [immagine principale](#))
- impostare il numero sensori (parametro PS01) nella pagina SENSORI e il tipo di finecorsa (parametro PS02)
- impostare i valori di tolleranza nei parametri PS03 e PS04

TOLLERANZA ERRORI: FALSI POSITIVI: Indica il numero di step, o scansioni necessarie in stato di errore grave (sensore legge 1 invece che 0) prima che venga lanciato l'allarme.

La tolleranza zero è un valore speciale e indica che non viene effettuata la ricerca errori, per cui con valore = 0 non si avrà mai allarme.

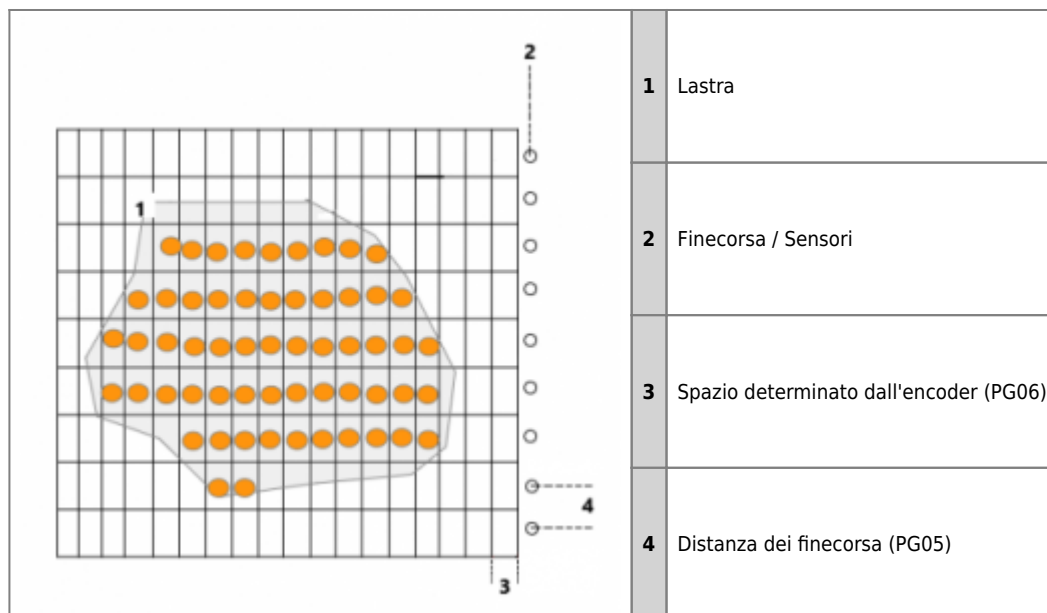
TOLLERANZA ERRORI: FALSI NEGATIVI: Indica il numero di step, o scansioni necessarie in stato di errore risolvibile (sensore legge 0 invece di 1) prima che venga lanciato il warning.

La tolleranza zero è un valore speciale e indica che non viene effettuata la ricerca errori, per cui con valore = 0 non si avrà mai il warning

- impostare nella pagina SETUP generico il parametro PG05:Step ortogonale (distanza dei finecorsa) ed il parametro PG06:Step orizzontale (spazio determinato dall'encoder)

Per determinare il parametro PG05: Step ortogonale, fare una misura dal primo sensore all'ultimo e dividere la misura per il numero dei sensori. Solitamente $PG05 = PG06$

Rappresentazione di rilevazione della forma della lastra

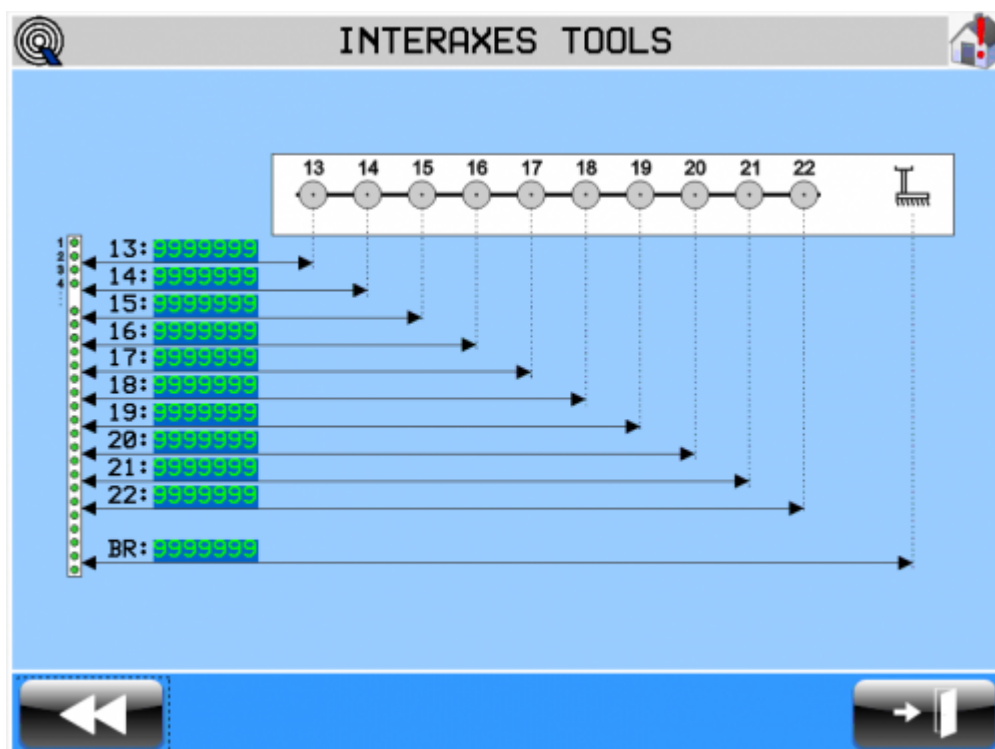
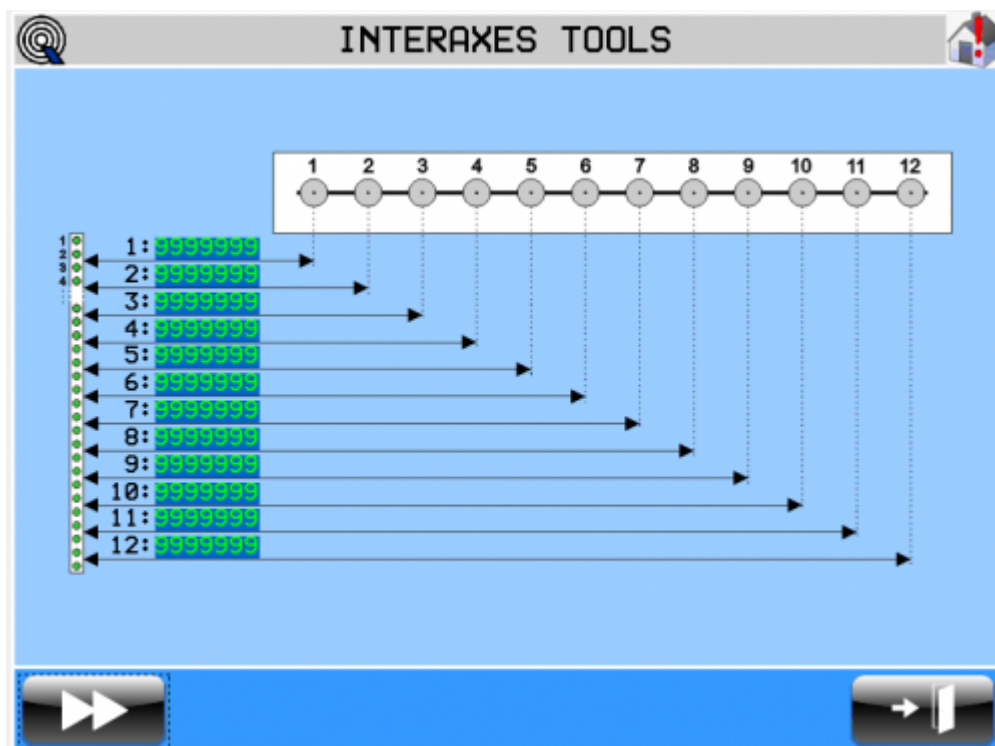


- verificare nella pagina DIAGNOSTICA 2 la funzionalità dei finecorsa di rilevazione della lastra. Se i finecorsa rilevano la presenza lastra, i led si illuminano.

2.4 Setting teste

Interassi

Introdurre nella pagina INTERASSI, per ogni testa e per lo spazzolone, la distanza (mm) delle teste di levigatura rispetto la barra dei sensori di acquisizione (finecorsa)

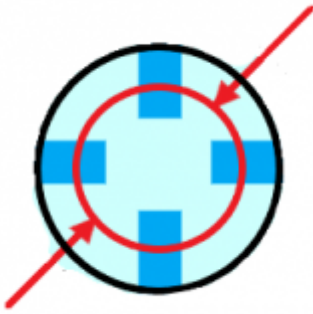


Parametri teste

TESTE	
DIAMETRO	OFFSET ORTOGONALE
1 PT01: 9999999 mm	1 PT23: 9999999 mm
2 PT02: 9999999 mm	2 PT24: 9999999 mm
3 PT03: 9999999 mm	3 PT25: 9999999 mm
4 PT04: 9999999 mm	4 PT26: 9999999 mm
5 PT05: 9999999 mm	5 PT27: 9999999 mm
6 PT06: 9999999 mm	6 PT28: 9999999 mm
7 PT07: 9999999 mm	7 PT29: 9999999 mm
8 PT08: 9999999 mm	8 PT30: 9999999 mm
9 PT09: 9999999 mm	9 PT31: 9999999 mm
10 PT10: 9999999 mm	10 PT32: 9999999 mm
11 PT11: 9999999 mm	11 PT33: 9999999 mm
12 PT12: 9999999 mm	12 PT34: 9999999 mm
13 PT13: 9999999 mm	13 PT35: 9999999 mm
14 PT14: 9999999 mm	14 PT36: 9999999 mm
15 PT15: 9999999 mm	15 PT37: 9999999 mm
16 PT16: 9999999 mm	16 PT38: 9999999 mm
17 PT17: 9999999 mm	17 PT39: 9999999 mm
18 PT18: 9999999 mm	18 PT40: 9999999 mm
19 PT19: 9999999 mm	19 PT41: 9999999 mm
20 PT20: 9999999 mm	20 PT42: 9999999 mm
21 PT21: 9999999 mm	21 PT43: 9999999 mm
22 PT22: 9999999 mm	22 PT44: 9999999 mm

TESTE	
TEMPO SALITA PARZIALE	SALITA MINIMA
PT45: 9999999 ms	1 PT89: 9999999 mm
	2 PT90: 9999999 mm
	3 PT91: 9999999 mm
	4 PT92: 9999999 mm
	5 PT93: 9999999 mm
	6 PT94: 9999999 mm
	7 PT95: 9999999 mm
	8 PT96: 9999999 mm
	9 PT97: 9999999 mm
	10 PT98: 9999999 mm
	11 PT99: 9999999 mm
	12 PT100: 9999999 mm
	13 PT101: 9999999 mm
	14 PT102: 9999999 mm
	15 PT103: 9999999 mm
	16 PT104: 9999999 mm
	17 PT105: 9999999 mm
	18 PT106: 9999999 mm
	19 PT107: 9999999 mm
	20 PT108: 9999999 mm
	21 PT109: 9999999 mm
	22 PT110: 9999999 mm

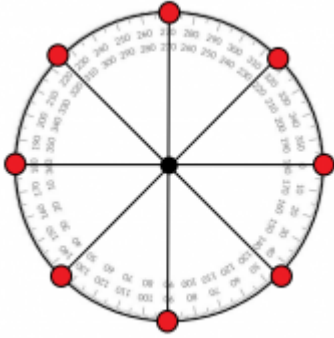
- Impostare diametro delle teste:
PT 01 ÷ 22



Il diametro della testa passa per il centro degli utensili

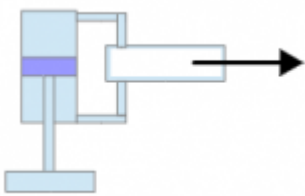
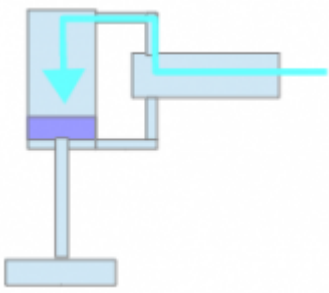
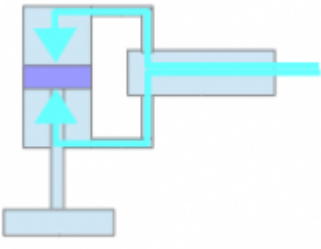
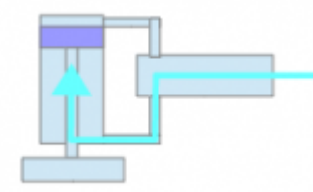
- **Impostare Offset ortogonale**, ovvero la distanza tra il centro testa e la linea mediana del ponte: $PT\ 23 \div 44$
- **Impostare il tempo Salita parziale**: $PT\ 45$
- **Impostare la salita minima** (se abilitata lettura abrasivi): $PT\ 89 \div 110$

Criterio di comparazione testa - materiale



Ci sono 8 punti di controllo per ogni testa. Se tutti i punti rilevano materiale allora la testa si abbasserà. Basta un solo punto non letto per far alzare la testa.

Elettrovalvole salita/discesa

Elettrovalvole "a centri chiusi" salita discesa teste		Parametri:
	Valvola	
	Cilindro giù	
	Centri chiusi	PT 45
	Cilindro su	PG 04

Impostando il tempo di salita parziale della testa (parametri 45 ÷ 66) l'uscita di salita viene diseccitata dopo quel tempo e, meccanicamente, quando la salita e la discesa sono diseccitate, la camera superiore è in comunicazione con la camera inferiore del cilindro, bloccandolo in quella posizione (centri chiusi). La risalita totale verrà fatta solo quando la testa non dovrà più lavorare, dopo il tempo impostato al parametro PG 04.

2.5 Setting correzioni



Impostare per tutte le teste la stessa pressione.

Correzione ortogonale / orizzontale

- Togliere gli abrasivi e assicurarsi che le teste, scendendo, non possano danneggiare il nastro
- Impostare il nastro ed il ponte ad una bassa velocità

	La freccia blu indica la lastra che entra nella macchina levigatrice. P è il punto di osservazione, osserviamo il comportamento della prima testa
	Controllare salita/discesa nei bordi della lastra
	La testa deve scendere all'interno della lastra e deve alzarsi appena arriva al bordo. Nel caso in cui la testa scende/si alza in anticipo o in ritardo bisogna agire nella pagina di correzione.



Pagina in cui agire per anticipare/posticipare le salita o la discesa delle teste



Se sono state inserite delle correzioni, riportarle in questa pagina e **azzerarle** nella pagina precedente così rimangono sempre salvate

- Alzare la velocità del ponte e del nastro, poi controllare che la salita e la discesa rimangano corrette.
- Nel caso in cui cambino, controllare anticipi salita o discesa nella pagina dedicata ed eventualmente modificarli



3. Assistenza

Per poterti fornire un servizio rapido, al minimo costo, abbiamo bisogno del tuo aiuto.

	
Segui tutte le istruzioni fornite nel manuale MIMAT	Se il problema persiste, compila il “Modulo richiesta assistenza” nella pagina Contatti del sito www.qem.it. I nostri tecnici otterranno gli elementi essenziali per comprendere il tuo problema.

Riparazione

Per poterVi fornire un servizio efficiente, Vi preghiamo di leggere e attenerVi alle indicazioni qui [riportate](#)

Spedizione

Si consiglia di imballare lo strumento con materiali in grado di assorbire eventuali cadute.

		
Utilizzare l'imballo originale: deve proteggere lo strumento durante il trasporto.	Allega: 1. Una descrizione dell'anomalia; 2. Parte dello schema elettrico in cui è inserito lo strumento 3. Programmazione dello strumento (setup, quote di lavoro, parametri...).	Una descrizione approfondita del problema ci consentirà di identificare e risolvere rapidamente il tuo problema. Un accurato imballaggio eviterà ulteriori inconvenienti.

Documento generato automaticamente da **Qem Wiki** - <https://wiki.qem.it/>

Il contenuto wiki è costantemente aggiornato dal team di sviluppo, è quindi possibile che la versione online contenga informazioni più recenti di questo documento.