

目录

MDI_P1P20F - 005 : Manuale installatore	3
1. Informazioni	3
1.1 Release	3
1.1.1 Specificazioni	3
2. Descrizione	4
3. Pannello operatore	5
4. Barra di comando	6
4.1 Stato macchina	6
4.2 Tasti utilizzati	6
5. Menu principale	7
5.1 Livelli di accesso	9
5.1.1 LIVELLO OPERATORE	9
5.1.2 LIVELLO MANUTENTORE	9
5.1.3 LIVELLO INSTALLATORE	9
6. Messa in servizio	9
6.1 Salvataggio ed uscita	9
6.2 Setup generico	11
6.3 Setup dell'asse	13
6.4 Calibrazione dell'asse	14
6.4.1 Verifica dei collegamenti	14
6.4.2 Taratura dell'offset	14
6.4.3 Calcolo della velocità massima	14
6.4.4 Modifica del conteggio	15
6.5 Taratura del PID	16
6.6 Movimento di test	16
6.7 Consigli sulla taratura	18
6.8 Setup dei termoregolatori	19
6.8.1 Autotuning	20
6.9 Impostazione data e ora	21
6.10 Camme	22
7. Diagnostica	23
7.0.1 Diagnostica ingressi digitali	24
7.0.2 Diagnostica uscite digitali	24
7.0.3 Diagnostica dei conteggi	25
7.0.4 Diagnostica delle uscite analogiche	25
Diagnostica ingressi digitali	26
8. Allarmi	27
8.1 Storico allarmi	28
9. Reset di fabbrica	29
10. Info di sistema	30
11. Assistenza	31
Riparazione	31
Spedizione	31

MDI _ P1P20F - 005 : Manuale installatore

1. Informazioni

1.1 Release

Il presente documento è valido integralmente salvo errori od omissioni.

			
Documento:	mdi_p1p20f-005		
Descrizione:	Manuale di utilizzo p1p20f-005		
Redattore:	Omar Sbalchiero		
Approvatore	Gabriele Bazzi		
Link:	http://www.qem.eu/doku/doku.php/strumenti/qmoveplus/j1p20/p1p20f-005/mdi_p1p20f-005		
Lingua:	Italiano		
Release documento	Descrizione	Note	Data
01	Nuovo manuale		21/10/2020

1.1.1 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.

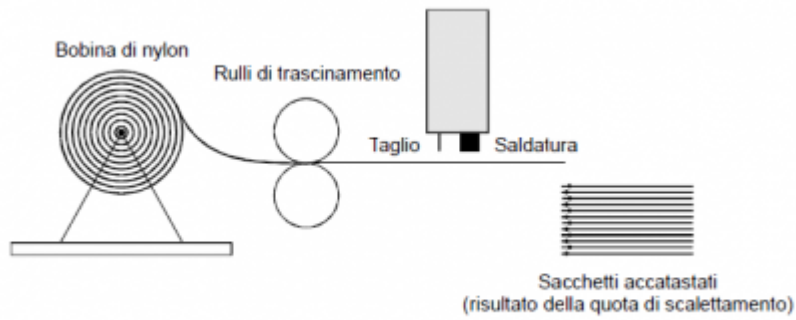
QEM non presenta assicurazioni o garanzie sui contenuti e specificatamente declina ogni responsabilità inerente alle garanzie di idoneità per qualsiasi scopo particolare. Le informazioni in questo documento sono soggette a modifica senza preavviso. QEM non si assume alcuna responsabilità per qualsiasi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

Marchi registrati :

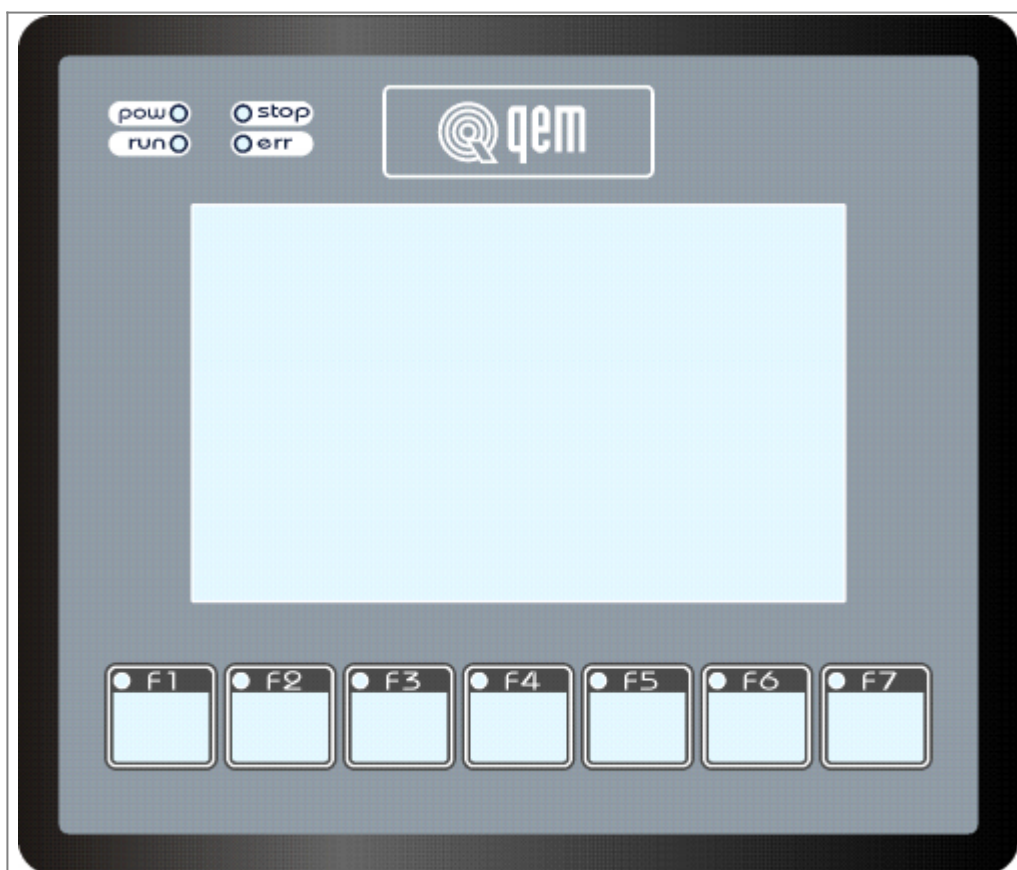
- QEM® è un marchio registrato.
- Microsoft® e MS-DOS® sono marchi registrati e Windows® è un marchio della Microsoft Corporation.

2. Descrizione

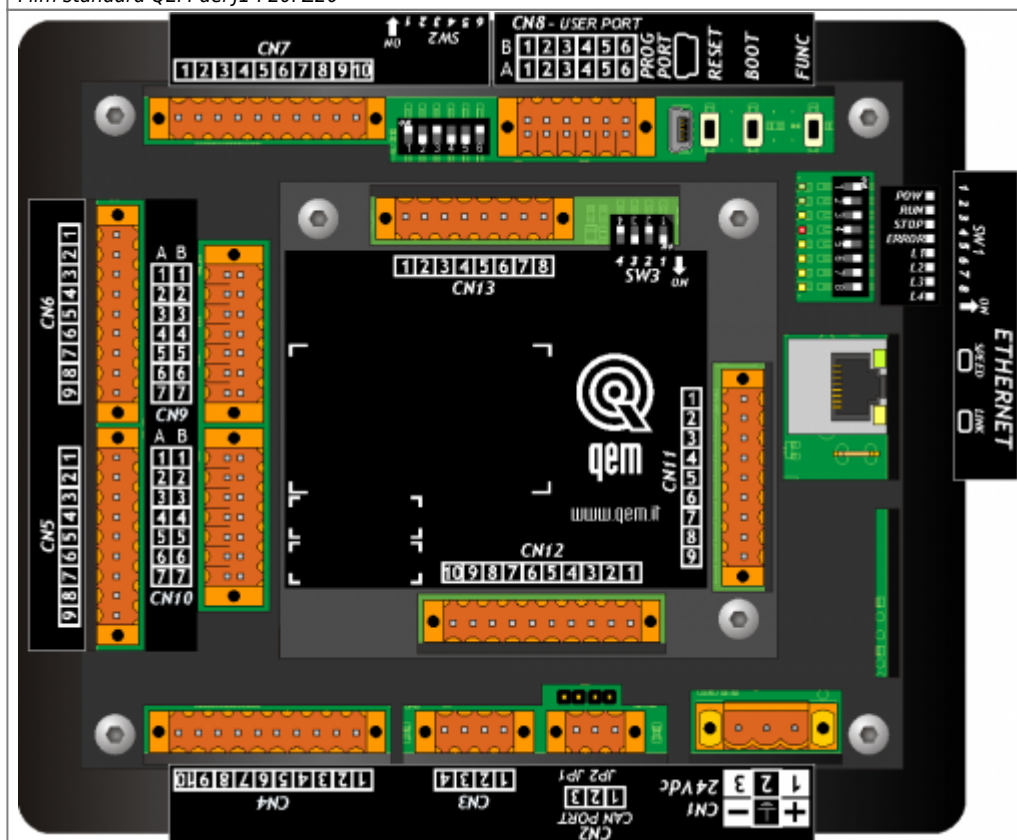
Il software **P1P20F - 005**, controlla l'automazione di una **taglierina automatica standard per film plastico** con 1 asse avanzatore e in opzione, 1 asse per la gestione delle camme.



3. Pannello operatore



Film standard QEM del J1-P20FZ20



Vista posteriore del J1-P20FZ20

4. Barra di comando

La barra posta in alto su ogni pagina fornisce le seguenti informazioni:



oppure



Stato della macchina
Nome della pagina
Lingua in uso
Comandi di passaggio pagina
Tasto di ritorno alla pagina principale
Tasto di ingresso nel menù

4.1 Stato macchina

	inizializzazione macchina - recupero dei dati
	macchina in manuale
	macchina in setup - calibrazione
	inserimento ricetta
	macchina in automatico - ciclo automatico fermo
	macchina in automatico - ciclo automatico in corso
	macchina in allarme

4.2 Tasti utilizzati

I tasti utilizzabili su ogni pagina sono abilitati e illuminati in verde. i tasti in grigio sono disabilitati.

	ritorno alla pagina principale
	ritorno alla pagina precedente
	passaggio alla pagina successiva
	accesso alla pagina di menu principale

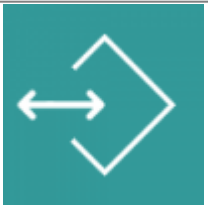
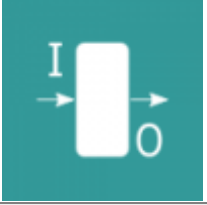
Premendo sulla bandiera si sceglie la lingua.

Lingue disponibili
ITALIANO
INGLESE

5. Menu principale

Premere il tasto  per accedere al menu principale:



	cambio livello di accesso		creazione / scelta ricetta (visibile solo se è stata scelta l'interfaccia completa)
	diagnostica I/O		allarmi
	impostazione data e ora		info sistema
	impostazione parametri della lavorazione		attivazione degli accessori
	impostazione parametri della fotocellula		impostazione camme

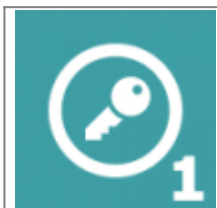
	setup generico		setup dati dell'asse WEB
	calibrazione dell'asse WEB		taratura PID
	setup dei termoregolatori		forzatura dati di fabbrica (default)

5.1 Livelli di accesso

Il livello di accesso permette di accedere a varie sezioni con differenti funzionalità:

Password installatore **440061**

5.1.1 LIVELLO OPERATORE



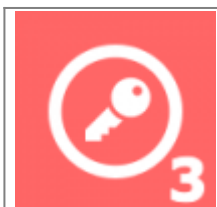
- E' possibile accedere senza restrizioni alle sezioni di menu di programmazione ricette, diagnostica, allarmi, impostazione data e ora e info sistema
- Non è visibile la sezione dei setup
- Non è visibile l'accesso al reset di fabbrica

5.1.2 LIVELLO MANUTENTORE



- E' possibile accedere senza restrizioni alle sezioni di menu di programmazione ricette, diagnostica, allarmi, impostazione data e ora e info sistema
- E' possibile accedere senza restrizioni alle sezioni di setup
- Non è visibile l'accesso al reset di fabbrica

5.1.3 LIVELLO INSTALLATORE

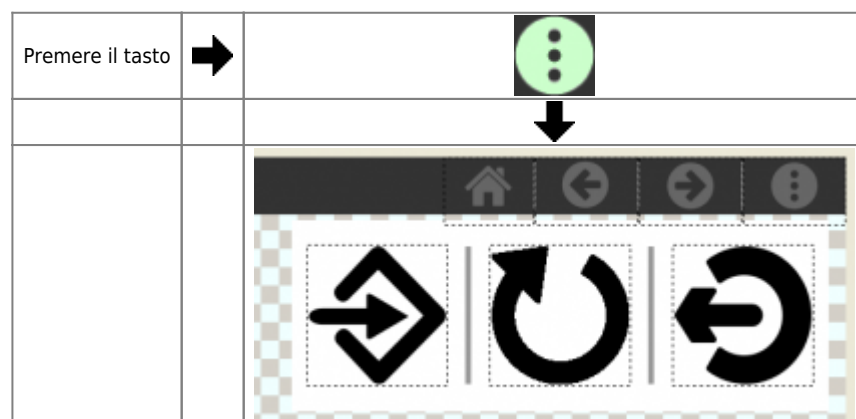


- E' possibile accedere senza restrizioni alle sezioni di menu di programmazione ricette, diagnostica, allarmi, impostazione data e ora e info sistema
- E' possibile accedere senza restrizioni alle sezioni di setup
- E' visibile e permesso l'accesso al reset di fabbrica

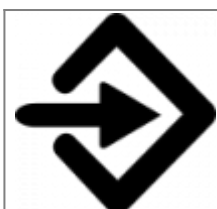
6. Messa in servizio

6.1 Salvataggio ed uscita

Le pagine di setup sono dotate di un proprio menu:



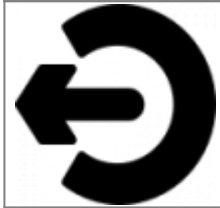
I comandi disponibili sono:



Salva ed esci : i valori di setup impostati vengono salvati nella memoria interna e messi in esecuzione. Si ritorna alla pagina principale



Ricarica i valori : i valori di setup inseriti non vengono salvati e sono ricaricati i valori presenti nella memoria interna. Si rimane nella stessa pagina



Esci senza salvare : i valori di setup inseriti non vengono salvati e sono ricaricati i valori presenti nella memoria interna. Si ritorna alla pagina principale

6.2 Setup generico



Per accedere, dalla pagina di **MENU PRINCIPALE** premere il tasto

GENERICO			
Impostazioni generiche			
	Valore	Tipo	Default
Modo visualizzazione	9999999	0-2	1
Cifre decimali	999999	0-3	0
Interfaccia operatore	Semplice		Semp.
Abil. motore Camme	Disabilitato		Dis.
Abil. encoder Camme	Disabilitato		Dis.
Misura encoder Camme	9999999	°	1000
Impulsi encoder Camme	999999	-	4000
Tipo di Start /Stop	Continuo		Contin.

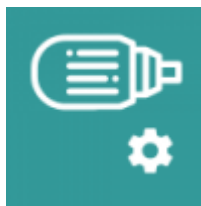
GENERICO			
Impostazioni generiche			
	Valore	Tipo	Default
Logica IN Start /Stop	Normale		Norm.
Pz aggiorn. produttimetro	999999	-	10
Timeout produttimetro	999999	s	2.00
Max delta temp senza regol.	99999	°	20
Timeout regolazione temp.	9999	min	1
Timer freno Camme	99999	s	0.5
Max RPM motore Camme	99999	rpm	180

GENERICO			
Impostazioni generiche			
	Valore	Tipo	Default
Min RPM motore Camme	99999	rpm	10
Jog motore Camme	99999	rpm	60
By-pass allarmi	Disabilitato		Dis.

Nome parametro	Unità di misura	Default	Range	Descrizione
Modo visualizzazione	-	0	0 ÷ 2	0: Visualizzazione normale 1: L'HDR è attivo, nella fascia centrale fra due unità 2: L'HDR è attivo su tutto il range del conteggio
Cifre decimali	-	1	0 ÷ 3	E' la posizione del punto decimale nelle visualizzazioni delle quote.
Interfaccia operatore	-	0	Semplice ÷ Completa	L'interfaccia semplice permette una lavorazione di base con solo "tipo lavorazione", "lunghezza sacchetto" e "pezzi da tagliare".
Abilitazione motore Camme	-	0	Disabilitato ÷ Abilitato	Controllo del motore Camme, con la possibilità di regolare la velocità.
Abilitazione encoder Camme	-	0	Disabilitato ÷ Abilitato	Lettura dell'encoder dell'asse Camme. Si abilita anche la possibilità di usare gli accessori.
Misura encoder Camme	°	100.0	0 ÷ 999999	Spazio, in unità di misura, percorso dall'encoder Camme, per ottenere gli impulsi encoder * 4 impostati nel parametro Impulsi encoder Camme .
Impulsi encoder Camme	-	4000	0 ÷ 999999	Impulsi moltiplicato * 4 forniti dall'encoder Camme, per ottenere lo spazio impostato nel parametro Misura encoder Camme . Il rapporto tra Misura e Impulsi è la risoluzione dell'encoder e deve avere valori compresi tra 1 e 0.000935.
Tipo di Start/Stop	-	0	Continuo ÷ Impulsi	Modalità di funzionamento dello START/STOP: Continuo: solo ingresso I3 (START/STOP), deve rimanere attivo durante il ciclo automatico. Se disattivato, interrompe il posizionamento in corso. Impulsi: sono utilizzati 2 ingressi, ingresso I3 (START), ingresso I4 (STOP)
Logica IN Start/Stop	-	0	Normale ÷ Invertito	Normale = Attivazione sul fronte di salita. Invertito = Attivazione sul fronte di discesa.
Pezzi aggiornamento produttimetro	-	10	0 ÷ 9999	Numero di pezzi da eseguire per l'aggiornamento di un nuovo valore del produttimetro.
Timeout produttimetro	s	2.0	0 ÷ 9999	Tempo massimo per eseguire i pezzi necessari per l'aggiornamento produttimetro, oltre il quale il produttimetro viene ugualmente aggiornato.
Max delta temp. senza regolazione	°	20	0 ÷ 9999	Delta di temperatura massimo che si può registrare senza che la termoregolazione sia attiva.

Nome parametro	Unità di misura	Default	Range	Descrizione
Timeout regolazione temperatura	min	1	0 ÷ 9999	Tempo massimo ammesso entro il quale la temperatura deve cominciare a crescere.
Timer freno Camme	s	0.5	0 ÷ 9999	Tempo che passa tra lo sgancio del freno e l'abilitazione del motore delle Camme.
Max RPM motore Camme	rpm	180	0 ÷ 9999	Numero di pezzi al minuto alla massima velocità del motore Camme.
Min RPM motore Camme	rpm	10	0 ÷ 9999	Numero di pezzi al minuto alla minima velocità del motore Camme.
Jog motore Camme	rpm	60	0 ÷ 9999	Numero di pezzi al minuto per i movimenti in jog del motore Camme.
By-pass allarmi	-	0	Disabilitato ÷ Abilitato	Monitorizzazione degli allarmi.

6.3 Setup dell'asse



Per accedere, dalla pagina di **MENU PRINCIPALE** premere il tasto

SETUP				SETUP			
Impostazioni asse				Impostazioni asse			
	Valore	Tipo	Default		Valore	Tipo	Default
Misura	9999999	mm	100.0	Accelerazione	999999	s	1.0
Impulsi	999999	-	4000	Decelerazione	999999	s	1.0
Loop in automatico	Disabilitato		Disab.	Tolleranza	999999	mm	1.00
Loop in manuale	Disabilitato		Disab.	Ritardo tolleranza	999999	s	0.2
UM velocità	Um/'		Um/'	Timer inversione	999999	s	0.1
Vel. manuale rapida	9999999	%	50	Tipo rampe	Lineari		Lin.
Vel. manuale lenta	9999999	%	10				

Nome parametro	Unità di misura	Default	Range	Descrizione
Misura	mm	100.0	0 ÷ 999999	Spazio, in unità di misura, percorso dall'encoder dell'asse per ottenere gli impulsi encoder * 4 impostati sul parametro Impulsi .
Impulsi	-	4000	0 ÷ 999999	Impulsi moltiplicato * 4 forniti dall'encoder dell'asse per ottenere lo spazio impostato nel parametro Misura . <i>Il rapporto tra Misura e Impulsi è la risoluzione dell'encoder e deve avere valori compresi tra 1 e 0.000935.</i>
Loop in automatico	-	0	Disabilitato ÷ Abilitato	Controllo di spazio in continuo/solamente durante i posizionamenti.
Loop in manuale	-	0	Disabilitato ÷ Abilitato	Controllo di spazio nello stato di manuale (movimenti in jog).
UM velocità	-	0	Um/' ÷ Um/s	Unità di misura della velocità: Um/' : velocità in Um al minuto Um/s : velocità in Um al secondo
Vel. manuale rapida	UM	1000	0 ÷ 999999	Velocità utilizzata durante i movimenti in jog manuale con il selettore su RAPIDO. Il valore è riferito all'unità di misura impostata.
Vel. manuale lenta	UM	500	0 ÷ 999999	Velocità utilizzata durante i movimenti in jog manuale con il selettore su LENTO. Il valore è riferito all'unità di misura impostata.
Accelerazione	s	1.0	0 ÷ 999.0	Rampa di accelerazione. Tempo impiegato per accelerare da zero alla velocità massima.
Decelerazione	s	1.0	0 ÷ 999.0	Rampa di decelerazione. Tempo impiegato per decelerare dalla velocità massima a zero.
Tolleranza	mm	0	0 ÷ 9999	Fascia di conteggio attorno alla quota di posizionamento. Identifica se il posizionamento è stato concluso correttamente.
Ritardo tolleranza	s	0.2	0 ÷ 999.0	Tempo di ritardo dell'inizio della procedura di attivazione delle teste quando l'asse è entrato nella fascia di tolleranza.
Timer inversione	s	0.1	0 ÷ 999.0	Minimo tempo che deve trascorrere tra due movimenti in direzioni opposte.
Tipo rampe	-	0	Lineari ÷ Tipo S	Tipo di rampa in accelerazione e decelerazione.

6.4 Calibrazione dell'asse



Per accedere, dalla pagina di **MENU PRINCIPALE** premere il tasto



Mantenere lo stato di manuale (I2 = OFF) e il drive abilitato (I8 = ON)

Nome parametro	Unità di misura	Default	Range	Descrizione
Offset	bit	0	-99999 ÷ 99999	Definisce il valore in bit della correzione relativa all'uscita analogica, in modo da compensare l'eventuale deriva del sistema.
Velocità massima	UM	2000	0 ÷ 999999	Definisce la massima velocità dell'asse relativa al riferimento analogico +/- 10Vdc.

6.4.1 Verifica dei collegamenti

1. Verificare per prima cosa l'esatta connessione della dinamo tachimetrica del drive o delle fasi dell'encoder
2. Abilitare la calibrazione toccando l'apposito selettore 
3. Inserire un valore basso (es. 0.5) su **Tensione uscita** e osservare se il motore gira circa ad 1/20 della sua velocità massima
4. Fornendo una tensione positiva il motore dovrà girare verso "avanti" con una velocità proporzionale al valore introdotto e il conteggio visualizzato su **Posizione attuale** dovrà incrementarsi

N.B. : Il valore introdotto su **Tensione uscita** viene fornito senza rampe di accelerazione o decelerazione.

6.4.2 Taratura dell'offset

1. Abilitare la calibrazione toccando l'apposito selettore 
2. Inserire un valore su **Offset** in modo da compensare la deriva del motore quando non è abilitata la reazione di spazio

6.4.3 Calcolo della velocità massima

Lo strumento è ora in grado di calcolare e visualizzare il valore di velocità massima da introdurre nell'apposito parametro.

1. Abilitare la calibrazione toccando l'apposito selettore 

2. Inserire un valore su **Tensione uscita** e leggere la velocità con la quale si muove il motore su **Velocità attuale**
3. Calcolare la velocità che si ottiene, se si rapporta la velocità letta con i 10Vdc di fondo scala. Ad esempio se si inserisce 1 Vdc , la velocità massima sarà (Velocità attuale x 10)
4. Inserire il risultato del calcolo in **Velocità massima**

N.B. : Il valore introdotto su **Tensione uscita** viene fornito senza rampe di accelerazione o decelerazione.

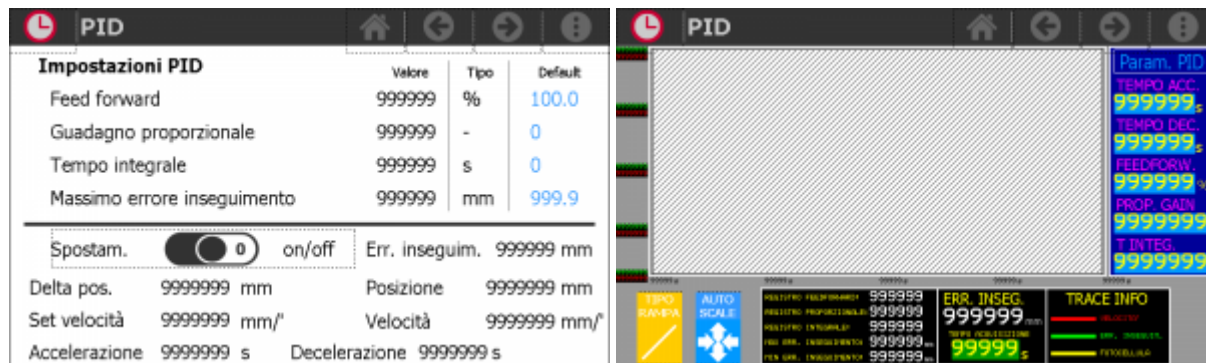
6.4.4 Modifica del conteggio

In questa pagina è possibile introdurre un valore nel campo **Posizione attuale**

6.5 Taratura del PID



Per accedere, dalla pagina di **MENU PRINCIPALE** premere il tasto



In questa pagina è possibile trovare i valori del P.I.D. dell'asse, tramite dei movimenti avanti / indietro su delle quote e con velocità di test.



Mantenere lo stato di manuale (I2 = OFF) e il drive abilitato (I8 = ON)

Nome parametro	Unità di misura	Default	Range	Descrizione
Feed forward	%	100.0	0 ÷ 200.0	Coefficiente percentuale che, moltiplicato per la velocità, genera la parte FF dell'uscita di regolazione.
Guadagno proporzionale	-	0	0 ÷ 32767	Coefficiente che, moltiplicato per l'errore di inseguimento, genera la parte proporzionale P dell'uscita di regolazione.
Tempo integrale	-	0	0 ÷ 32767	Tempo, espresso in ms, che produce il coefficiente di integrazione dell'errore di inseguimento. Tale valore genera la parte integrale I dell'uscita di regolazione.
Massimo errore di inseguimento	mm	999.9	0 ÷ 999999	Massimo scostamento accettabile tra la posizione teorica e la posizione reale dell'asse.

6.6 Movimento di test

Movimenti avanti/indietro, compiuti dall'asse durante la procedura di taratura del PID.

1. Impostare i seguenti parametri:

Nome parametro	Unità di misura	Default	Range	Descrizione
Delta pos.	mm	0	0 ÷ 999999	E' il delta di posizione che l'asse compie durante i movimenti di test.
Set velocità	UM	0	0 ÷ 999999	E' la velocità di spostamento dell'asse durante i movimenti di test.
Accelerazione	s	0	0 ÷ 999	E' la rampa di accelerazione utilizzata dall'asse durante i movimenti di test.
Decelerazione	s	0	0 ÷ 999	E' la rampa di decelerazione utilizzata dall'asse durante i movimenti di test.



2. Attivare i movimenti di test toccando l'apposito selettore

Durante i movimenti è possibile leggere in tempo reale:

- la posizione attuale
- la velocità attuale
- l'errore di inseguimento attuale



3. Per disattivare i movimenti di test, toccare l'apposito selettore
4. l'uscita dalla pagina comporta la disattivazione automatica

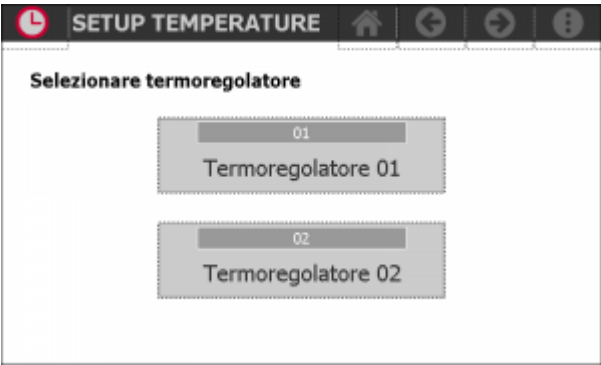
6.7 Consigli sulla taratura

1. Partire con un valore di **Guadagno proporzionale** molto basso. Inizialmente l'asse è molto lento, non vengono rispettate le rampe di accelerazione e decelerazione, non viene raggiunta la velocità massima e la posizione. Aumentare il valore finché il sistema è dinamicamente soddisfacente, senza però diventare instabile (pendolazioni con asse in movimento e vibrazioni ad asse fermo).
2. Partire con un valore di **Feed forward** di 100.0%. Il valore deve essere aumentato se l'errore di inseguimento è positivo quando l'asse va avanti; allo stesso modo va aumentato se l'errore è negativo quando l'asse va indietro. Al contrario, deve essere diminuito se l'errore è negativo quando l'asse va avanti; allo stesso modo va diminuito se l'errore è positivo quando l'asse va verso indietro.
3. Se necessario, partire con valore di base di 0.5 s di **Tempo integrale**, calare gradualmente il tempo finché non si arriva ad un valore grazie al quale l'asse migliora le proprie prestazioni dinamiche rimanendo stabile. Valori troppi alti o troppo bassi possono causare delle pendolazioni. Impostando 0 la funzione viene esclusa.

6.8 Setup dei termoregolatori



Per accedere, dalla pagina di **MENU PRINCIPALE** premere il tasto



Scegliere il termoregolatore da impostare.



Nome parametro	Unità di misura	Default	Range	Descrizione
Banda proporzionale	‰	0	0 ÷ 1000	-
Tempo integrale	s	0	0 ÷ 9999	-
Tempo derivativo	s	0	0 ÷ 9999	-
T camp derivata	-	0	0 ÷ 255	Tempo di campionamento della derivata 0 = tempo di campionamento regolatore PID 1 = 2 * tempo di campionamento regolatore PID . . n = (n+1) * tempo di campionamento regolatore PID
Tolleranza allarme	°C	0	0 ÷ 999	Scostamento massimo accettabile durante la regolazione, tra la temperatura letta e quella di setpoint.

6.8.1 Autotuning

Il **regolatore PID** comprende anche la procedura di autotuning, che permette di calcolare automaticamente il valore ottimale dei parametri di regolazione PID, in fase di avviamento del processo. E' perciò importante eseguire la procedura quando la temperatura misurata è prossima a quella dell'ambiente (temperatura di equilibrio in assenza di potenza). La funzione, attiva il massimo di potenza impostata fino al raggiungimento del valore intermedio tra la temperatura iniziale ed il set-point, quindi azzerla la potenza. La funzione valuta la risposta del sistema, quindi, dall'ampiezza della sovraelongazione e dal tempo che intercorre tra l'azzeramento della potenza ed il picco di temperatura, calcola i parametri PID. Al termine della valutazione della risposta, la funzione si autodisabilita ed il regolatore inizia la regolazione con i nuovi parametri per il raggiungimento del setpoint impostato.

6.8.1.1 Come attivare la funzione di autotuning:

1. Disabilitare la regolazione
2. Impostare il setpoint al valore desiderato
3. Assicurarsi che la temperatura sia prossima alla temperatura ambiente

4. Abilitare la funzione di autotuning toccando l'apposito selettore

5. Abilitare la regolazione
6. Fasi finali di calcolo

Durante la fase di autotuning possono presentarsi i seguenti errori:

1. Errore set della banda proporzionale
2. Errore set del tempo integrale
3. Errore set del tempo derivativo
4. Errore set del tempo campionamento della derivata



6.9 Impostazione data e ora



Per accedere, dalla pagina di **MENU PRINCIPALE** premere il tasto



L'inserimento della data e dell'ora corrette permette una migliore gestione dello storico degli allarmi.

6.10 Camme

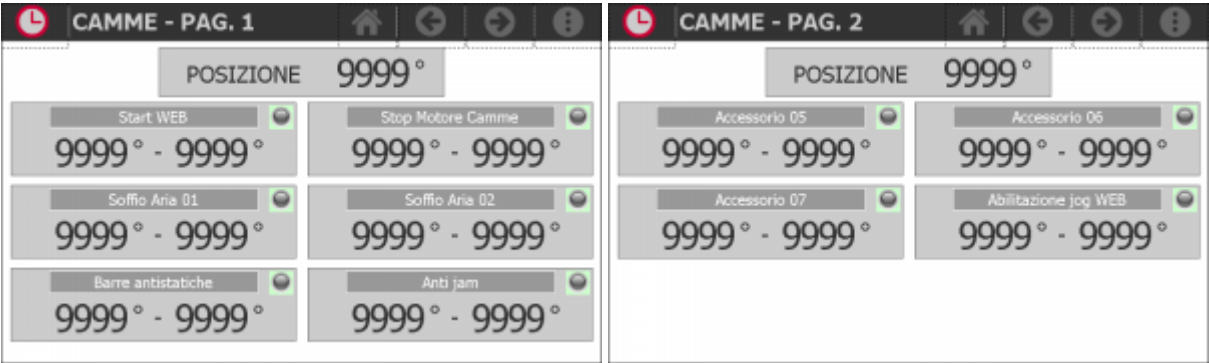
La sezione delle camme è visibile solo se è abilitato l'encoder dell'asse Camme.

Per accedere alla sezione delle camme:

- premere il tasto **MENU** sulla barra in alto



- accedere alla programmazione con il tasto



Start WEB	Camma di abilitazione allo start del posizionamento del WEB durante il ciclo automatico.	
Stop Motore Camme	Attualmente non implementata.	
Soffio Aria 01	Camma di abilitazione accessorio	01 : soffiatore 1
Soffio Aria 02		02 : soffiatore 2
Barre Antistatiche		03 : barre anti elettricità statica
Anti Jam		04 : anti jam
Accessorio 05		05 : disponibile
Accessorio 06		06 : disponibile
Accessorio 07		07 : disponibile
Abilitazione Jog WEB	Camma di abilitazione al movimento manuale dell'asse WEB.	

Il led  indica che la camma è attiva.

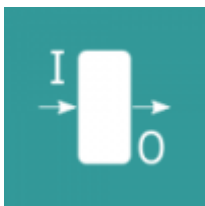
7. Diagnostica

Per accedere alla sezione della diagnostica:

1. premere il tasto **MENU** sulla barra in alto



2. accedere alla diagnostica con



Da questa schermata è possibile accedere alle varie sezioni di diagnostica presenti:

- Ingressi digitali
- Uscite digitali
- Conteggi
- Uscite analogiche
- Ingressi analogici

7.0.1 Diagnostica ingressi digitali

Premendo il tasto relativo agli **ingressi digitali** si accede alla pagina dov'è visualizzato lo stato di ciascun ingresso.



Per scorrere le pagine, utilizzare i tasti  e  sulla barra in alto.



Per tornare al menu di diagnostica premere .

7.0.2 Diagnostica uscite digitali

Premendo il tasto relativo alle **uscite digitali** si accede alla pagina dov'è visualizzato lo stato di ciascuna uscita.



Per scorrere le pagine, utilizzare i tasti  e  sulla barra in alto.

7.0.2.1 Forzatura delle uscite

Per accedere alla funzione di **forzatura delle uscite**:

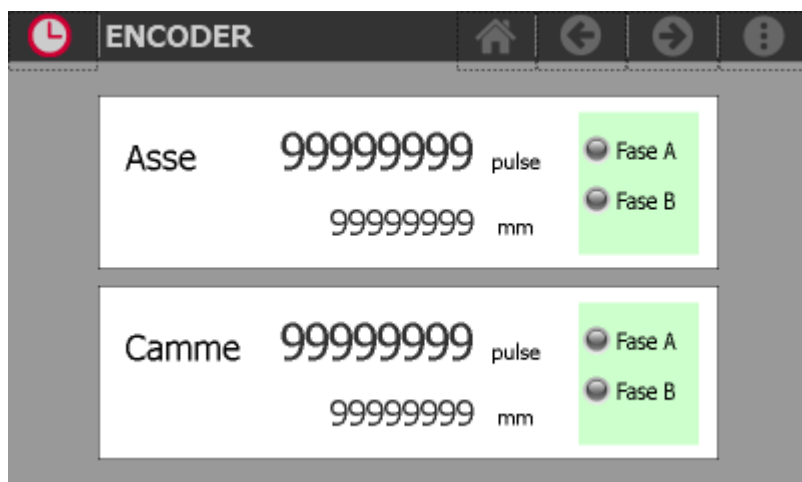
1. Premere sul titolo **USCITE DIGITALI** sulla barra superiore
2. Il titolo cambia in **FORZATURA ATTIVA** e inizia a lampeggiare → Funzione attiva
3. Premere sull'uscita per attivarla. Ripremere per disattivarla.
4. Premere nuovamente sul titolo lampeggiante **FORZATURA ATTIVA**, per disattivare la funzione.
5. All'uscita dalla pagina la funzione si disattiva automaticamente.



Per tornare al menu di diagnostica premere sul tasto .

7.0.3 Diagnostica dei conteggi

Premendo il tasto relativo ai **conteggi** si accede alla pagina.



Per tornare al menu di diagnostica premere

7.0.4 Diagnostica delle uscite analogiche

Premendo il tasto relativo alle **uscite analogiche** si accede alla pagina.



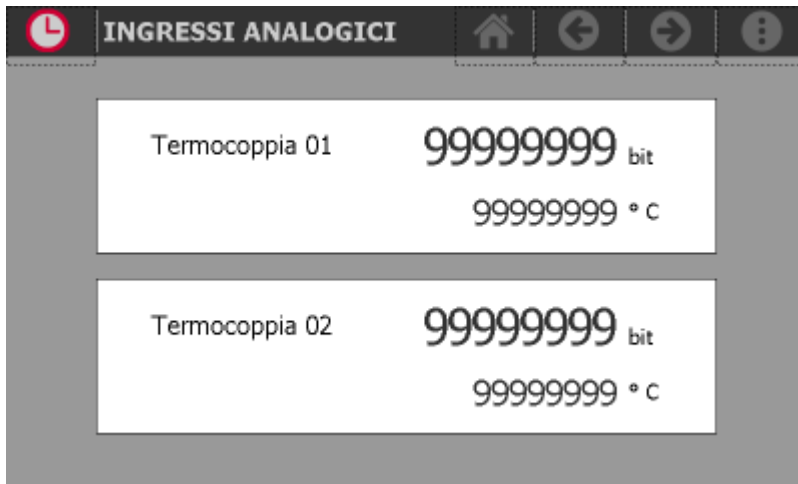
L'uscita analogica è espressa in Volt.



Per tornare al menu di diagnostica premere

Diagnostica ingressi digitali

Premendo il tasto relativo agli ingressi digitali si accede alla seguente schermata.



Per tornare al menu di diagnostica premere sul tasto

8. Allarmi

Per accedere alla sezione degli allarmi:

1. premere il tasto **MENU** sulla barra in alto



2. accedere agli allarmi con il tasto apposito



ALLARMI					
N.	Cod.	Descrizione allarme	P	Date	Time
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99: 99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99: 99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99: 99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99: 99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99: 99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99: 99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99: 99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99: 99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99: 99

Messaggio	Causa
EMRG - emergenza	Pressione del fungo di emergenza oppure interruzione del circuito degli ausiliari (I01 = OFF).
FOLL - errore di inseguimento	Rilevato un errore di inseguimento superiore alla soglia permessa.
DATA - errore dati asse	Uno o più parametri generano errore. Il numero del parametro è indicato nella colonna P Fare riferimento al manuale del device ANPOS2.
TOLL - Asse fuori tolleranza	Posizionamento concluso fuori tolleranza.
FLT1 - Fault drive WEB	Drive dell'asse WEB in errore (I08 = OFF). Controllare con il relativo manuale.
FLT2 - Fault drive Camme	Drive dell'asse Camme in errore (I09 = OFF). Controllare con il relativo manuale.
THR1 - Termico motore WEB	Intervento del termico di protezione del motore WEB (I10 = OFF).
THR2 - Termico motore Camme	Intervento del termico di protezione del motore Camme (I11 = OFF).
BRK - Allarme freno asse Camme	Problema al freno asse Camme (I12 = ON).
STB - Allarme barre antistatiche	Problema alle barre antistatiche (I13 = ON).
JAM - Allarme anti jam	Problema all'anti jam (I14 = ON).
COIL - Sensore fine bobina	Terminata la bobina di materiale (I07 = OFF).

Sulla barra laterale viene indicato il numero degli allarmi attivi.

	Scorre gli allarmi attivi verso l'alto.
	Scorre gli allarmi attivi verso il basso.
	Comando di cancellazione allarmi.
	Passaggio alla pagina dello storico allarmi.

8.1 Storico allarmi

In questa pagina è visualizzato lo storico degli ultimi 200 allarmi intervenuti. Per ogni allarme è indicata la data e l'ora.

 **STORICO ALLARMI**



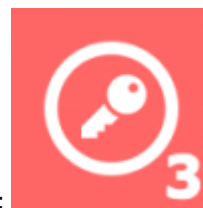
N.	Cod.	Descrizione allarme	P	Date	Time
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99
999	999	????????????????????????????????	99	99/99/9999	99:99

999



	Scorre lo storico allarmi verso l'alto.
	Scorre lo storico allarmi verso il basso.
	Comando di cancellazione storico allarmi.
	Passaggio alla pagina degli allarmi.

9. Reset di fabbrica



Per poter eseguire questa funzione occorre avere i permessi di livello **INSTALLATORE** :

Per accedere alla funzione:



- premere il tasto **MENU** sulla barra in alto



- accedere alla funzione con il tasto apposito



Reset di fabbrica	Attiva la funzione di reset dei dati dello strumento ai valori di fabbrica (DEFAULT).
-------------------	---

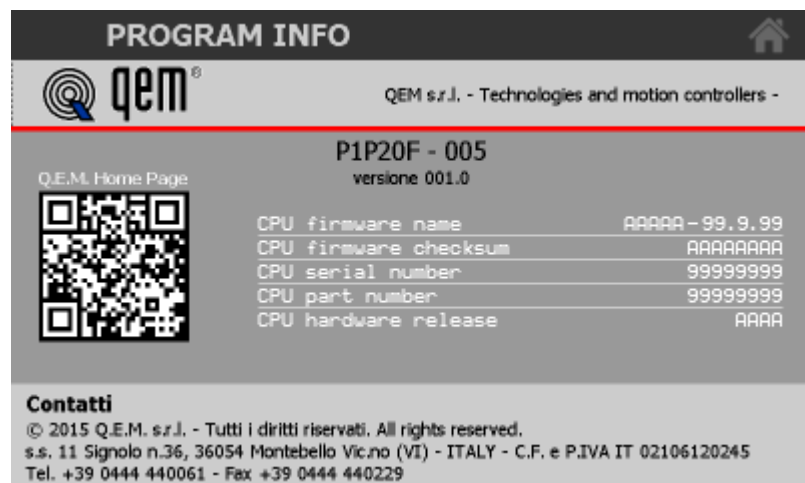
10. Info di sistema

Per accedere alla sezione delle info di sistema:

- premere il tasto **MENU** sulla barra in alto



- accedere alla funzione con il tasto apposito



In questa pagina sono elencate le info di diagnostica delle CPU più altre informazioni utili ad identificare lo strumento, il software installato e come contattare la casa produttrice.

CPU firmware name	Versione del firmware
CPU firmware checksum	Checksum del firmware
CPU serial number	Serial number della CPU installata
CPU part number	Part number della CPU installata
CPU hardware release	Release hardware della CPU installata

11. 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.