Sommario

MDI_P1p20F-036 : Manuale Installatore 3
0.1 Release 3
Specificazioni 3
Setup 4
Setup Generico 4
Setup Asse Y (ponte) 5
Setup Asse Z (disco) 6
Setup Risoluzione Y e Z 7
Setup Hmi 8
1. Assistenza 9
Riparazione 9
Spedizione 9

MDI_P1p20F-036 : Manuale Installatore

0.1 Release

Documento:	**mdi_p1p20f-036**
Descrizione:	Manuale di installazione p1p20f-036
Redattore:	Andrea Zarantonello
Approvatore	Denis Dal Ronco
Link:	https://wiki.qem.it/doku.php/strumenti/qmoveplus/j1p20/p1p20f-036/mdi_p1p20f-036
Lingua:	Italiano

Release documento	Descrizione	Note	Data
01	Nuovo manuale		04/02/2025

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.

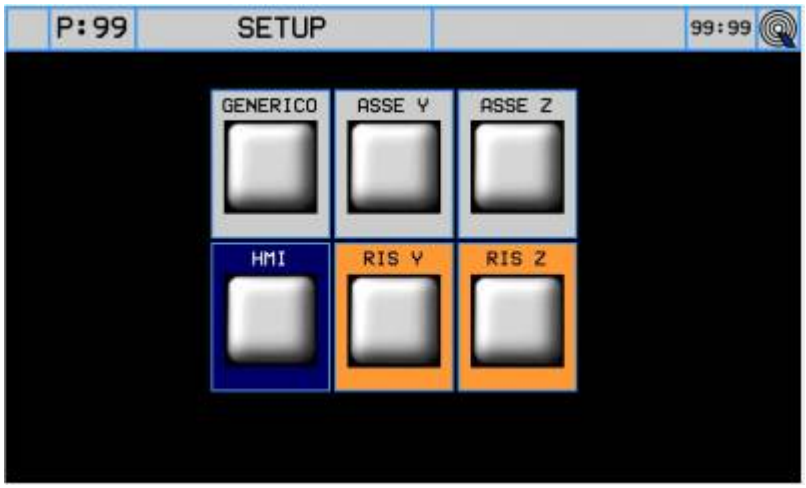
QEM non presenta assicurazioni o garanzie sui contenuti e specificatamente declina ogni responsabilità inerente alle garanzie di idoneità per qualsiasi scopo particolare. Le informazioni in questo documento sono soggette a modifica senza preavviso. QEM non si assume alcuna responsabilità per qualsiasi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

Marchi registrati :

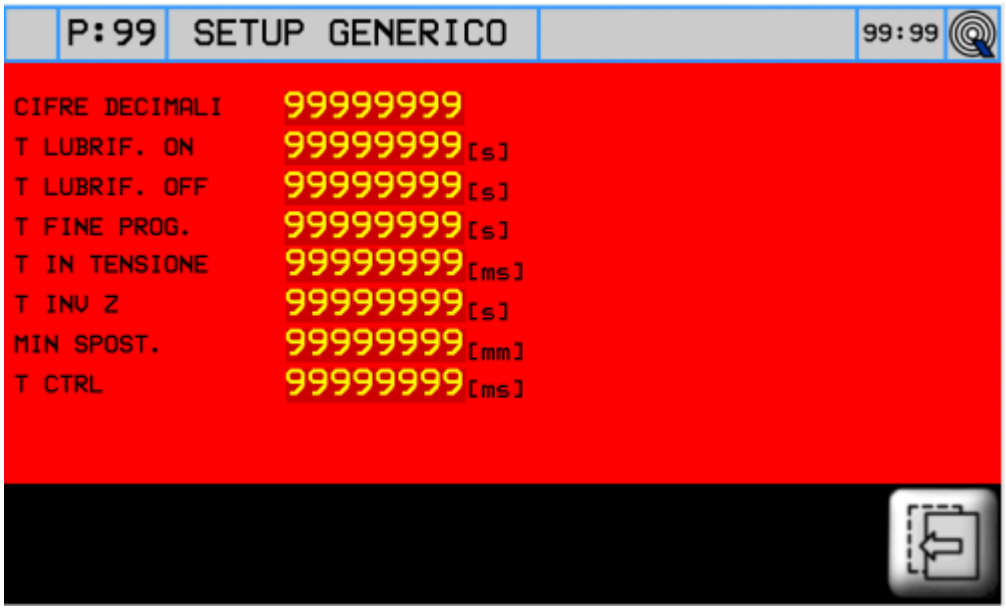
- QEM® è un marchio registrato.

Setup

Per accedere alla pagina di setup premere F1 per andare alla pagina menu poi premere il pulsante “SETUP” oppure dalla pagina di lavorazione manuale o automatica, premere il pulsante “menu” in basso a destra e successivamente premere il pulsante “SETUP”. Inserire la password **4624**

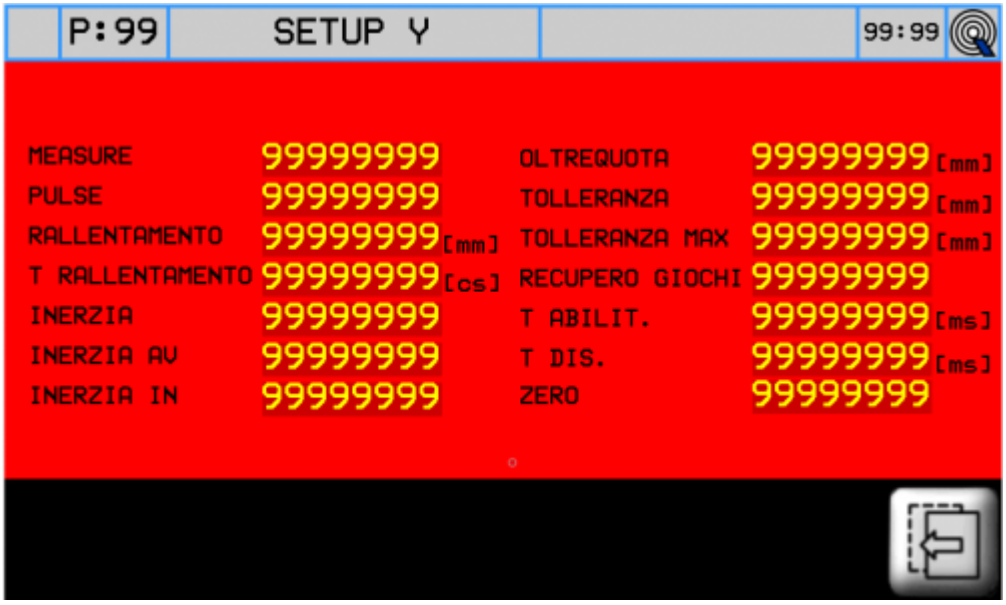


Setup Generico



Nome parametro	*Unità di misura*	*Default*	*Range*	*Descrizione*
PG01 : CIFRE DECIMALI	-	1	-	Indica il numero di cifre decimali
PG02 : T LUBRIF. ON	s	0	-	Tempo per attivazione uscita di lubrificazione
PG03 : T LUBRIF. OFF	s	0	-	Tempo per disattivazione uscita di lubrificazione
PG04 : T FINE PROG	s	3	-	Timer di attivazione uscita di fine programma
PG05 : T IN TENSIONE	ms	0	0 - X	Timer riabilitazione movimento
PG06 : T INV Z	s	1	0 - X	Timer inversione asse Z disco
PG07 : MIN SPOST	mm	0	0 - X	Minimo spostamento encoder
PG08 : T CTRL	ms	0	0 - X	Timer controllo minimo spostamento encoder

Setup Asse Y (ponte)



Nome parametro	***Unità di misura***	***Default***	***Range***	***Descrizione***
PY01 : MEASURE	-	1	0 ÷ 99999.9	Indica lo spazio, in unità di misura, percorso dal nastro per ottenere gli impulsi encoder impostati sul parametro pulse.
PY02 : PULSE	-	1	0 ÷ 99999.9	Indica gli impulsi moltiplicato 4 forniti dall'encoder per ottenere lo spazio impostato nel parametro measure.
PY03 : RALLENTAMENTO	mm	0	-	È la distanza dalla quota di posizionamento alla quale è eccitata l'uscita di rallentamento per concludere il posizionamento alla velocità lenta.
PY04 : T RALLENTAMENTO	cs	0	-	Timer di ritardo uscita di rallentamento
PY05 : INERZIA	-	0	0 ÷ 2	Indica il tipo di ricalcolo inerzia eseguito dal device al termine del posizionamento: 0 = ricalcolo inerzie disabilitato 1 = ricalcolo inerzie eseguito solo se il posizionamento si conclude fuori tolleranza 2 = ricalcolo inerzie eseguito ad ogni posizionamento.
PY06 : INERZIA AV	-	-	-	Inerzia Avanti Fascia
PY07 : INERZIA IN	-	-	-	Inerzia Indietro Fascia
PY08 : OLTREQUOTA	mm	0	0 ÷ 32767	Oltrequota per il recupero giochi e/o delta minimo di posizionamento. Se impostato a zero non è eseguito il recupero giochi.
PY09 : TOLLERANZA	mm	1	-	È il limite di tolleranza positivo consentito al posizionamento (massimo errore per eccesso).
PY10 : TOLLERANZA MAX	mm	0	-	Tolleranza massima
PY11 : RECUPERO GIOCHI	-	0	0 ÷ 4	Seleziona il tipo di recupero giochi: 0 = posizionamento senza recupero giochi, 1 = posizionamento con recupero giochi avanti, 2 = posizionamento con recupero giochi indietro, 3 = posizionamento con recupero giochi avanti senza rallentamento, 4 = posizionamento con recupero giochi indietro senza rallentamento. Se il parametro è fuori dai limiti ammessi, utilizza per default il modo 0.
PY12 : T ABILIT	ms	0	0 - X	Tempo per abilitazione asse Y
PY13 : T DISABILIT	ms	0	0 - X	Tempo per disabilitazione asse Y

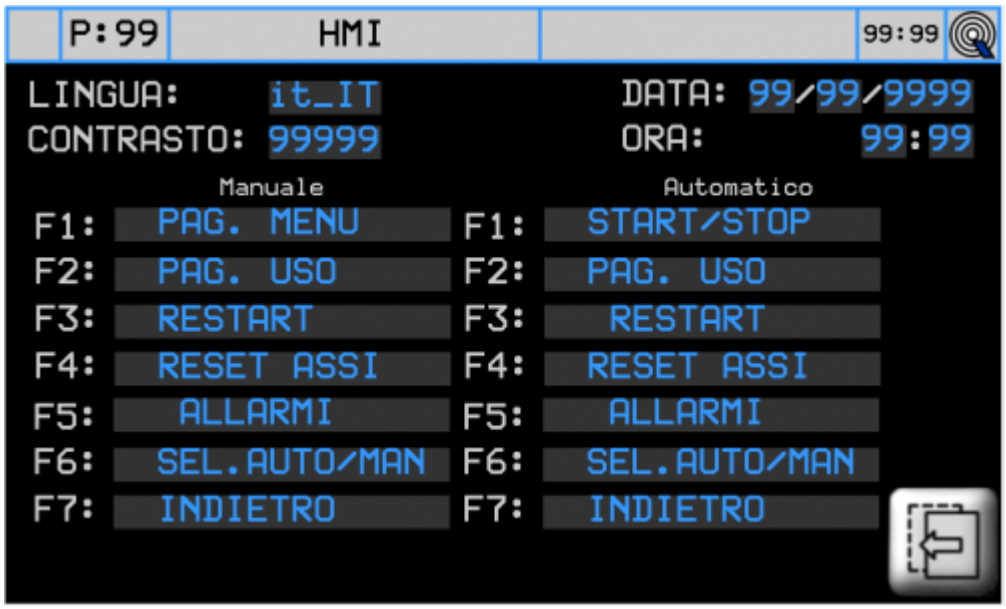
Setup Asse Z (disco)

Nome parametro	***Unità di misura***	***Default***	***Range***	***Descrizione***
PY01 : MEASURE	-	1	0 ÷ 99999.9	Indica lo spazio, in unità di misura, percorso dal nastro per ottenere gli impulsi encoder impostati sul parametro pulse.
PY02 : PULSE	-	1	0 ÷ 99999.9	Indica gli impulsi moltiplicato 4 forniti dall'encoder per ottenere lo spazio impostato nel parametro measure.
PY03 : RALLENTAMENTO	mm	0	-	È la distanza dalla quota di posizionamento alla quale è eccitata l'uscita di rallentamento per concludere il posizionamento alla velocità lenta.
PY04 : T RALLENTAMENTO	cs	0	-	Timer di ritardo uscita di rallentamento
PY05 : INERZIA	-	0	0 ÷ 2	Indica il tipo di ricalcolo inerzia eseguito dal device al termine del posizionamento: 0 = ricalcolo inerzie disabilitato 1 = ricalcolo inerzie eseguito solo se il posizionamento si conclude fuori tolleranza 2 = ricalcolo inerzie eseguito ad ogni posizionamento.
PY06 : INERZIA AV	-	-	-	Inerzia Avanti Fascia
PY07 : INERZIA IN	-	-	-	Inerzia Indietro Fascia
PY08 : OLTREQUOTA	mm	0	0 ÷ 32767	Oltrequota per il recupero giochi e/o delta minimo di posizionamento. Se impostato a zero non è eseguito il recupero giochi.
PY09 : TOLLERANZA	mm	1	-	È il limite di tolleranza positivo consentito al posizionamento (massimo errore per eccesso).
PY10 : TOLLERANZA MAX	mm	0	-	Tolleranza massima
PY11 : RECUPERO GIOCHI	-	0	0 ÷ 4	Seleziona il tipo di recupero giochi: 0 = posizionamento senza recupero giochi, 1 = posizionamento con recupero giochi avanti, 2 = posizionamento con recupero giochi indietro, 3 = posizionamento con recupero giochi avanti senza rallentamento, 4 = posizionamento con recupero giochi indietro senza rallentamento. Se il parametro è fuori dai limiti ammessi, utilizza per default il modo 0.
PY12 : T DISABILIT	ms	0	0 - X	Tempo per disabilitazione asse Z

Setup Risoluzione Y e Z

Nome parametro	***Unità di misura***	***Default***	***Range***	***Descrizione***
MEASURE	mm	0.1	0 ÷ 99999.9	Indica lo spazio, in unità di misura, percorso dal nastro per ottenere gli impulsi encoder impostati sul parametro *pulse*.
PULSE	-	1	0 ÷ 999999	Indica gli impulsi moltiplicato 4 forniti dall'encoder per ottenere lo spazio impostato nel parametro measure. Il rapporto tra measure e pulse è la risoluzione dell'encoder e deve avere valori compresi tra 1 e 0.000935.

Setup Hmi



In questa pagina è possibile cambiare la lingua, la data e l'ora. Inoltre si possono verificare i comandi utilizzati premendo i tasti del dispositivo

1. 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 efficente, 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.