

Sommario

MDI_P1P20-043: Manuale dell'installatore	3
1. Informazioni	3
1.1 Release	3
1.1.1 Specificazioni	3
2. Descrizione	4
2.1 Caratteristiche principali	4
2.2 LEGENDA	4
3. Pagina Principale	4
Indice	4
4. Barra di comando	4
4.1 Stati macchina	4
4.2 Tasti utilizzati	5
5. Menu principale	6
5.1 Descrizione dei pulsanti	6
5.2 Livelli di accesso e gestione password	6
5.2.1 LIVELLO OPERATORE	6
5.2.2 LIVELLO INSTALLATORE	7
6. Messa in servizio	8
6.1 Salvataggio ed uscita	8
6.2 Setup generico	9
6.3 Setup	10
6.4 Preset	11
6.4.1 FUNZIONAMENTO PRESET	11
6.5 Settaggio valore per la fasatura	12
ATTENZIONE	12
7. Diagnostica	12
7.1 Diagnostica ingressi digitali	13
7.2 Diagnostica uscite digitali	13
7.3 Diagnostica dei conteggi	13
8. Allarmi	13
ATTENZIONE	13
8.1 Storico allarmi	15
9. Reset di fabbrica	16
10. Info di sistema	17
11. Assistenza	18
Riparazione	18
Spedizione	18

MDI_P1P20-043: Manuale dell'installatore

1. Informazioni

1.1 Release

Il presente documento è valido integralmente salvo errori od omissioni.

			
Documento:	mdi_p1p20f-043		
Descrizione:	Manuale installatore p1p20f-043		
Redattore:	Samuele Marchesini		
Approvatore	Giuliano Tognon		
Link:	https://wiki.qem.it/doku.php/strumenti/qmoveplus/j1p20/p1p20f-043/mdi_p1p20f-043		
Lingua:	Italiano		
Release documento	Descrizione	Note	Data
01	Nuovo manuale		03/10/2025

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

P1P20F - 043 è un applicativo utilizzato per far pendolare un asse da una posizione A (positiva o negativa) a B (B deve essere maggiore di A).

2.1 Caratteristiche principali

- Gestione di più livelli di accesso con password per operatore e installatore
- Funzionalità touchscreen per introduzioni dati e azioni tramite pulsanti
- Messaggistica di supporto all'operatore
- Messaggistica di allarme
- Pagine di diagnostica
- Gestione pendolamenti
- Gestione fine corsa di lavoro

2.2 LEGENDA



3. Pagina Principale



Indice

- **Position** (Posizione): posizione restituita dall'encoder
- **Oscillation time** (Tempo pendolamento): il tempo (in s) che si impiega ad eseguire un pendolamento completo.
- **Last oscillation** (ultimo pendolamento): direzione ultimo pendolamento
- **Cycle** (cicli): numero di pendolamenti che dovranno essere fatti nella lavorazione
- **LS left travel** (FC lavoro sx): fine corsa della lavorazione sinistro
- **LS right travel** (FC lavoro dx): fine corsa della lavorazione destro
- **On cycle .. of ..** (Nel ciclo .. di ..): numero del pendolamento svolto nella lavorazione.

4. Barra di comando

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

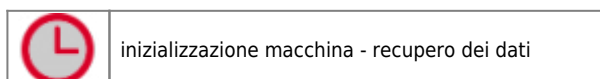


oppure



Stato della macchina
Nome della pagina
Lingua in uso
Eventuali comandi di passaggio di pagina
Tasto di ritorno alla pagina principale
Tasto di ingresso in menu

4.1 Stati macchina



	macchina in manuale
	macchina in setup
	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.

5. Menu principale



5.1 Descrizione dei pulsanti

	pagina di cambio livello di accesso		pagina di preset asse
	sezione di setup generico		pagina di comandi manuali
	sezione di diagnostica I/O		sezione di setup
	pagina degli allarmi		pagina impostazione distanza homing
	pagina di info sistema		sezione di forzatura dati di fabbrica (default)

5.2 Livelli di accesso e gestione password

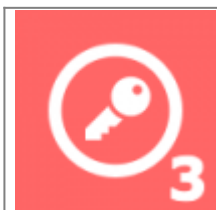
Modifica del livello di accesso e della password:

		Inserimento password per entrare in modalità installatore	
			Modifica password di accesso
Password installatore	440061		

5.2.1 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
--	--

5.2.2 LIVELLO INSTALLATORE

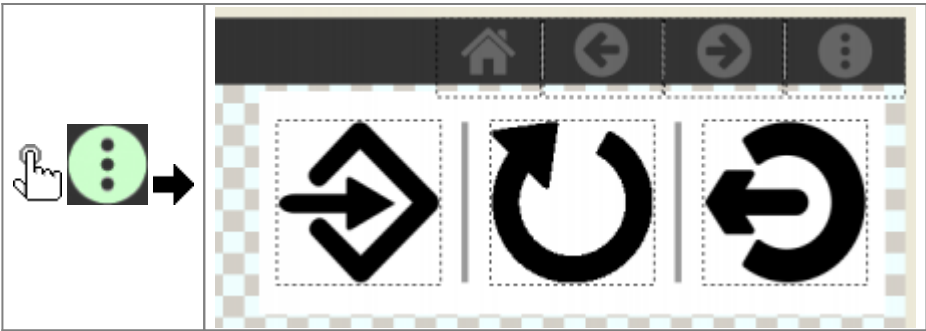


- E' possibile accedere senza restrizioni alle sezioni di menu di programmazione ricette, diagnostica, allarmi, impostazione data e ora e info sistema
- E' possibile accedere senza restrizioni alle sezioni di setup
- E' visibile e permesso l'accesso al reset di fabbrica

6. Messa in servizio

6.1 Salvataggio ed uscita

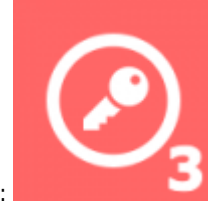
Le pagine di setup sono dotate di un proprio menu:



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

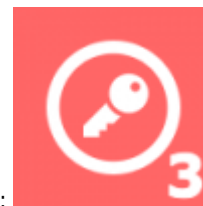


Per poter eseguire questa funzione occorre avere i permessi di livello **INSTALLATORE** :

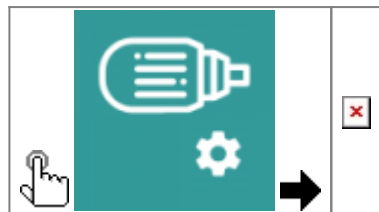


Nome parametro	Unità di misura	Default	Range	Descrizione
Hd - Modo visualizzazione	-	0	0 ÷ 2	0: Visualizzazione normale 1: L'HDR è attivo, nella fascia centrale fra due unità 2: L'HDR è attivo su tutto il range del conteggio
FP - Cifre decimali	-	1	0 ÷ 3	E' la posizione del punto decimale nelle visualizzazioni delle quote.
UM - Unità di misura	-	mm	-	E' l'unità di misura visualizzata. Scelta tra mm : millimetri , inches : pollici , ° : gradi.
tq - Ritardo allo START	s	0	0 ÷ 99	Tempo di ritardo partenza dell'asse dal momento che è stato dato lo start da ingresso; l'uscita di tolleranza si disaccita al comando di start.
Tempo controllo encoder	s	3	0 ÷ 99	Tempo del controllo della rottura dell'encoder.

6.3 Setup



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



Nome parametro	Unità di misura	Default	Range	Descrizione
FE - Misura	UM	400.0	0 ÷ 999999	Indica lo spazio, in unità di misura, percorso dall'encoder dell'asse per ottenere gli impulsi encoder * 4 impostati sul parametro Impulsi .
FE - Impulsi	-	4000	0 ÷ 999999	Indica gli impulsi moltiplicato * 4 forniti dall'encoder dell'asse per ottenere lo spazio impostato nel parametro Misura . Il rapporto tra <i>Misura</i> e <i>Impulsi</i> è la risoluzione dell'encoder e deve avere valori compresi tra 1 e 0.000935.
Ritardo cambio direzione	s	0.500	0 ÷ 99	Tempo da aspettare per il cambio di direzione durante i pendolamenti. Serve per evitare problemi elettrici ai teleruttori.
r - Limite minimo	UM	-9999.0	-999999 ÷ 999999	È la minima quota raggiungibile dall'asse; il valore impostato è da considerarsi anche come limite minimo per l'introduzione delle quote di lavoro, indipendentemente dal tipo di posizionamento impostato e dal funzionamento selezionato.
S - Limite massimo	UM	9999.0	-999999 ÷ 999999	È la massima quota raggiungibile dall'asse; il valore impostato è da considerarsi anche come limite massimo per l'introduzione delle quote di lavoro, indipendentemente dal tipo di posizionamento impostato e dal funzionamento selezionato.

ATTENZIONE

Per l'encoder, se ogni 2,5 giri deve essere eseguito un metro, inserire i dati di default.

6.4 Preset

ATTENZIONE: l'homing è obbligatorio, quindi all'avvio della macchina verrà chiesto di eseguirlo *sempre*.

		 Entrare nelle impostazioni di PRESET
		Premere per comandare il preset dell'asse.
RUN 		Il led indica che il preset è in corso.
OK 		Il led indica che il preset si è concluso con successo.
Posizione attuale		Conteggio assoluto dell'asse.

6.4.1 FUNZIONAMENTO PRESET

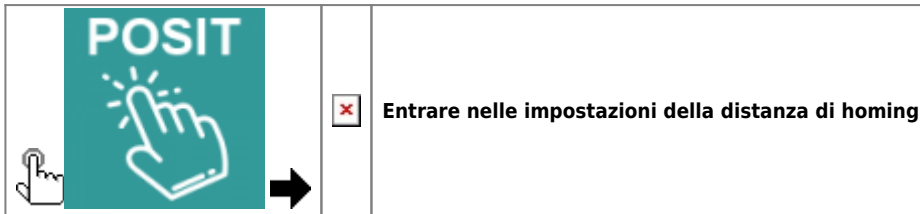
Quando viene avviato l'homing, l'asse inizierà una movimentazione verso il FINE CORSA fisico di HOMING. Appena incontrerà il fine corsa, verrà inserito nel conteggio il valore di **distanza homing**.

L'homing avviene sempre verso sx. Se viene avviato l'homing con l'asse tra FCH (fine corsa fisico di homing) e FCS (fine corsa fisico sinistro), l'asse andrà verso destra ed appena supera FCH, tornerà indietro (verso sx) prima di caricare il valore sul conteggio.

6.5 Settaggio valore per la fasatura



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



ATTENZIONE

Dato che il FCH è a sx dello zero, il valore da inserire in questa schermata deve essere la differenza tra FCH e 0, con il segno - (**meno**) davanti.

Il valore inserito deve quindi essere **negativo**.

7. Diagnostica



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

- Ingressi digitali
- Uscite digitali
- Conteggi
- Uscite analogiche

7.1 Diagnostica ingressi digitali



7.2 Diagnostica uscite digitali



7.3 Diagnostica dei conteggi



8. Allarmi



Messaggio	Causa
EMRG - emergenza	Uscita delle emergenze attivato. Errore generico.
FC - posizione oltre FC Sx	Uscita del fine corsa fisico sinistro attivata. Asse oltre il fine corsa.
FC - posizione oltre FC Dx	Uscita del fine corsa fisico destro attivata. Asse oltre il fine corsa.
TRMC - Guasto ai termici	Uscita dei termici attivata. Guasto ai termici.
ENC - Encoder rotto	Rilevato un errore nell'encoder. La posizione non viene aggiornata.
ENC - Fasi invertite	Rileva quando le fasi dell'encoder sono invertite. La posizione, al posto di aumentare, diminuisce e viceversa.

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 di storico allarmi.

ATTENZIONE

Se la macchina viene avviata con degli allarmi, essi verranno mostrati e l'operatore è obbligato a cancellarli prima di passare alla pagina di preset.

Se ci sono degli allarmi, le movimentazioni non verranno effettuate fino a quando non saranno cancellati (ad **eccezione degli allarmi con i fine corsa**).

Spiegazione dettagliata: per eseguire qualsiasi movimentazione in jog / homing, devono essere cancellati tutti gli allarmi

non necessari.

Gli unici allarmi concessi sono quelli dei fine corsa fisici.

Attenzione: dato che c'è una distinzione tra fine corsa sinistro e destro, nei **jog** (non in homing), è necessario cancellare, se presenti tutti e 2 gli errori di fine corsa, l'errore che non serve.

ESEMPIO: se devo eseguire un jog in avanti, l'errore del fine corsa destro deve essere cancellato. Viene concesso **SOLO** l'allarme di fine corsa sinistro.

8.1 Storico allarmi





ALARMS HISTORY



N.	Code	Alarm Description	Param
999	999	??	99
999	999	??	99
999	999	??	99
999	999	??	99
999	999	??	99
999	999	??	99
999	999	??	99
999	999	??	99
999	999	??	99
999	999	??	99

999



Storico degli ultimi 200 allarmi



Scorre lo storico allarmi verso l'alto.



Scorre lo storico allarmi verso il basso.



Comando di cancellazione storico allarmi.



Passaggio alla pagina degli allarmi.

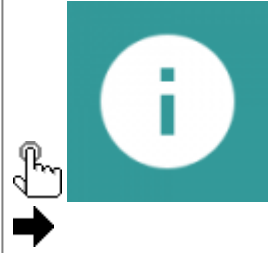
9. Reset di fabbrica



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

	Press the Button Below if You Want to Reset to Factory State Factory Reset	Entrare nelle impostazioni di RESET
Reset di fabbrica	Attiva la funzione di reset dei dati dello strumento ai valori di fabbrica (DEFAULT).	

10. Info di sistema





QEM s.r.l. - Technologies and motion controllers -

P1P20F - 043

release 1



CPU firmware name

CPU firmware checksum

CPU serial number

CPU part number

CPU hardware release

AAAAA - 99.9.99

AAAAAAAA

99999999

99999999

AAAA

Contacts

© 2015 Q.E.M. s.r.l. - Tutti i diritti riservati. All rights reserved.
s.s. 11 Signolo n.36, 36054 Montebello Vicino (VI) - ITALY - C.F. e P.IVA IT 02106120245
Tel. +39 0444 440061 - Fax +39 0444 440229

Entrare nelle impostazioni di INFO

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.