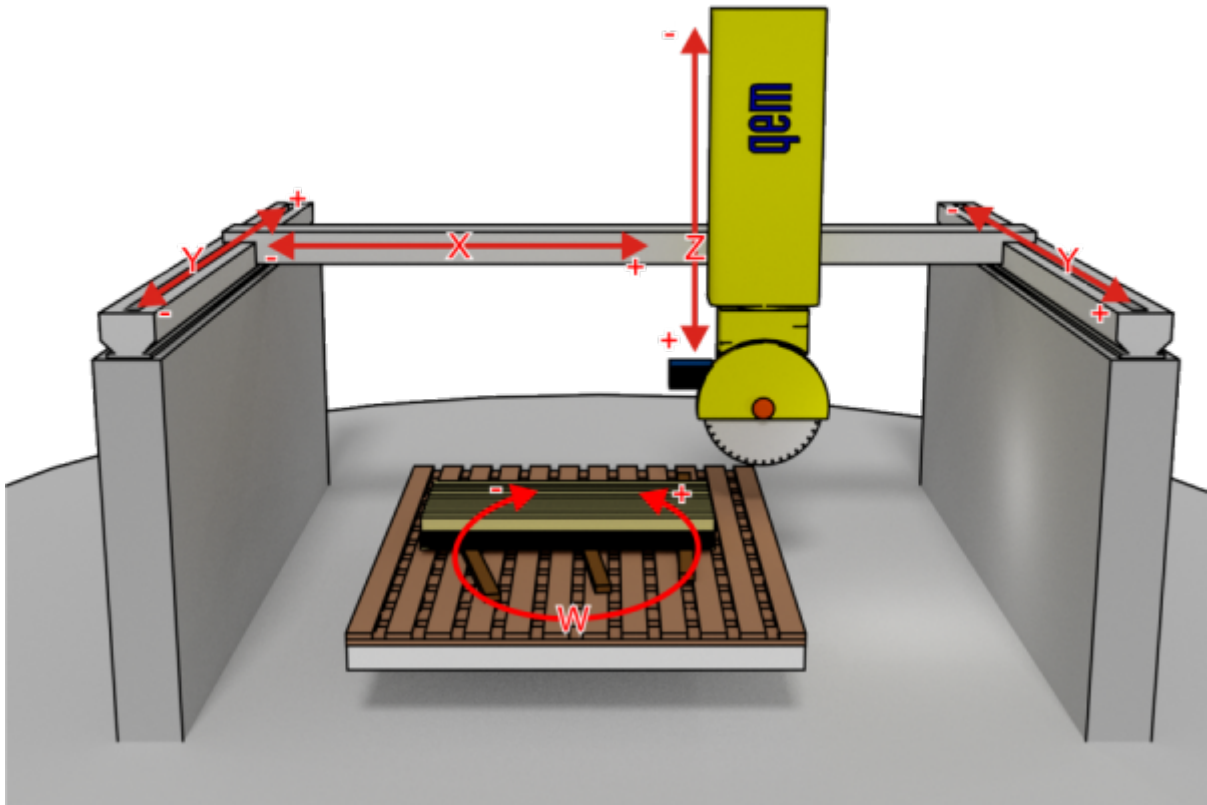


目录

MDI_P1P44F-009: Manuale installatore	3
1. Informazioni	4
1.1 Release	4
Specificazioni	4
2. Hardware	4
2.1 Tasti Funzione e LED	9
2.2 Simboli e tasti	9
2.3 Startup	10
3. SETUP	11
3.1 Carica parametri di default	12
4. Parametri di SETUP	13
4.1 Parametri Generici	14
4.2 Setup asse X	16
4.3 Setup assi Y , Z	18
4.4 Setup asse W	20
4.5 Setup asse H	22
5. Diagnostica	24
5.1 CPU DATA	25
5.2 Ingressi digitali	26
5.3 Uscite digitali	26
5.4 Conteggi encoder	26
5.5 Uscite analogiche	27
5.6 Ingressi analogici	27
5.7 Canbus	27
6. Calibrazione assi	28
6.1 Risoluzione	29
6.2 Linearizzazione	30
7. Tabella RPM disco	31
8. Assistenza	32
Riparazione	32
Spedizione	32

MDI_P1P44F-009: Manuale installatore



- [Informazioni](#)
- [Descrizione](#)
- [Hardware](#)
- [Setup](#)
- [Parametri di setup](#)
- [Diagnostica](#)
- [Calibrazione assi](#)
- [Tabella RPM disco](#)
- [Assistenza](#)

1. Informazioni

1.1 Release

			
Documento:	mdi_p1p44f-009		
Descrizione:	Manuale dell'installatore p1p44f-009		
Redattore:	Michele Sandri		
Approvatore	Gabriele Bazzi		
Link:	http://www.qem.eu/doku/doku.php/strumenti/qmoveplus/j1p44/p1p44f-009/mdi_p1p44f-009		
Lingua:	Italiano		
Release documento	Descrizione	Note	Data
01	Nuovo manuale		24/01/2018
02	Aggiunto asse H		16/07/2019

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.

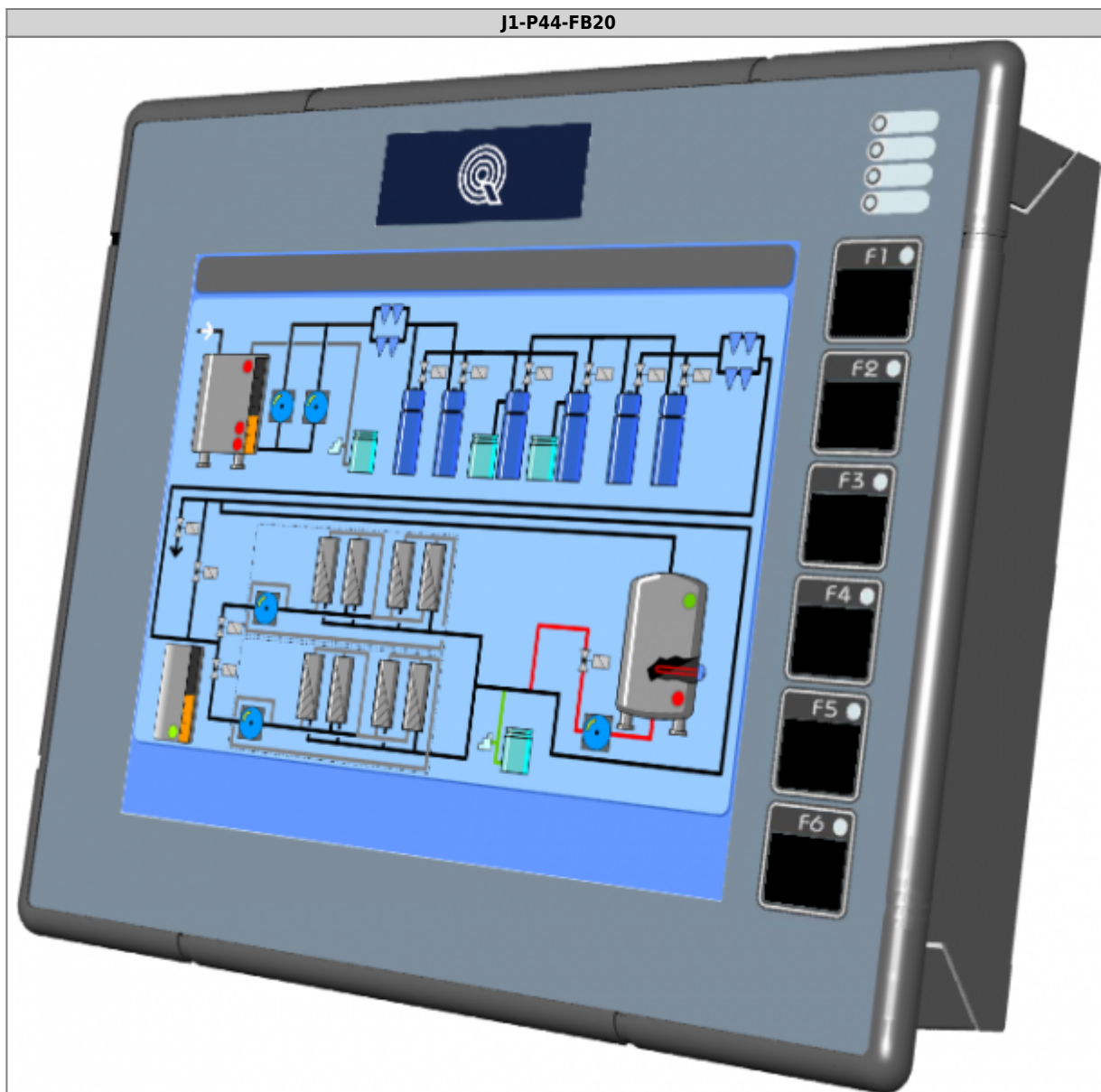
QEM non presenta assicurazioni o garanzie sui contenuti e specificatamente declina ogni responsabilità inerente alle garanzie di idoneità per qualsiasi scopo particolare. Le informazioni in questo documento sono soggette a modifica senza preavviso. QEM non si assume alcuna responsabilità per qualsiasi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

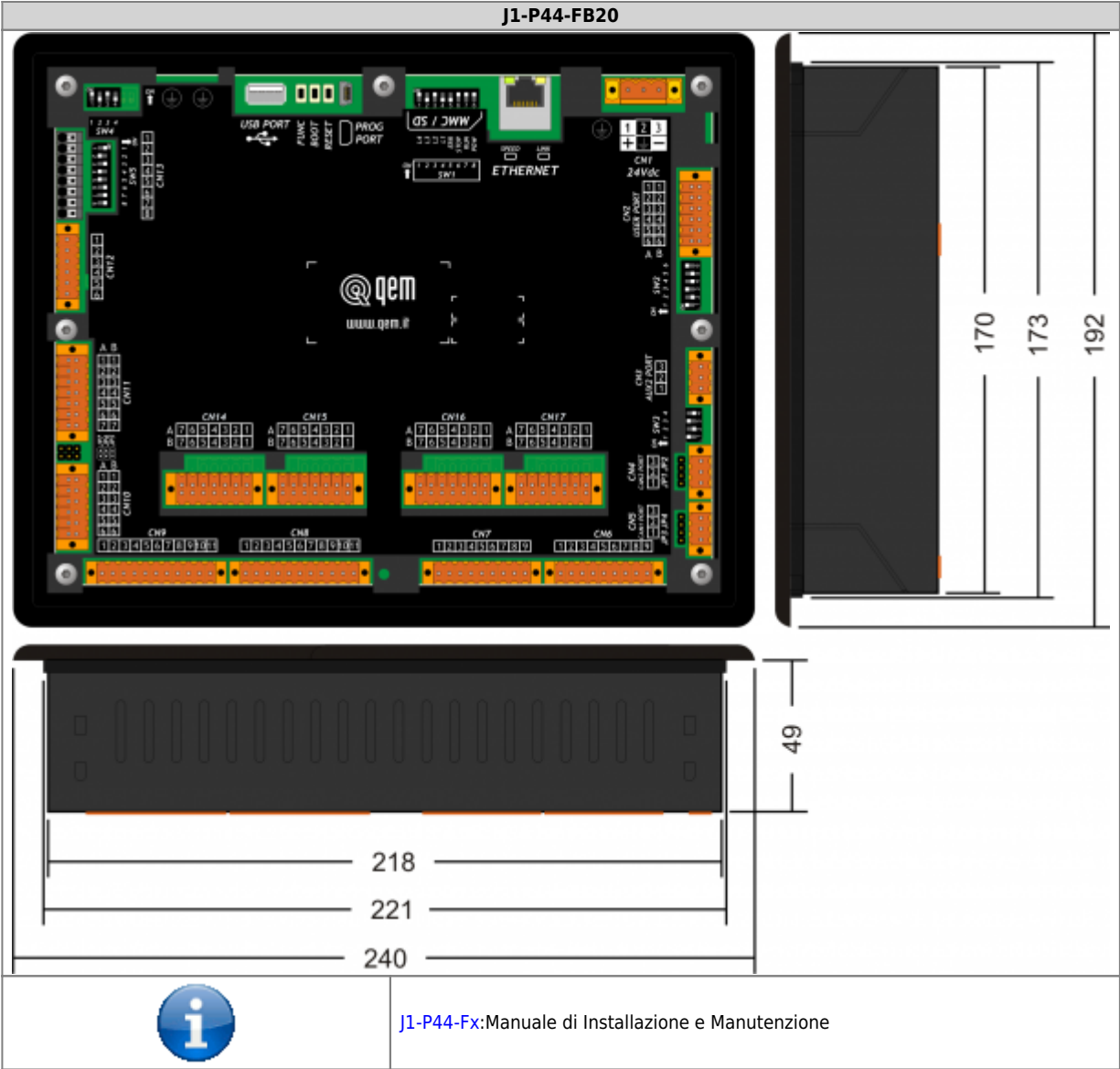
Marchi registrati :

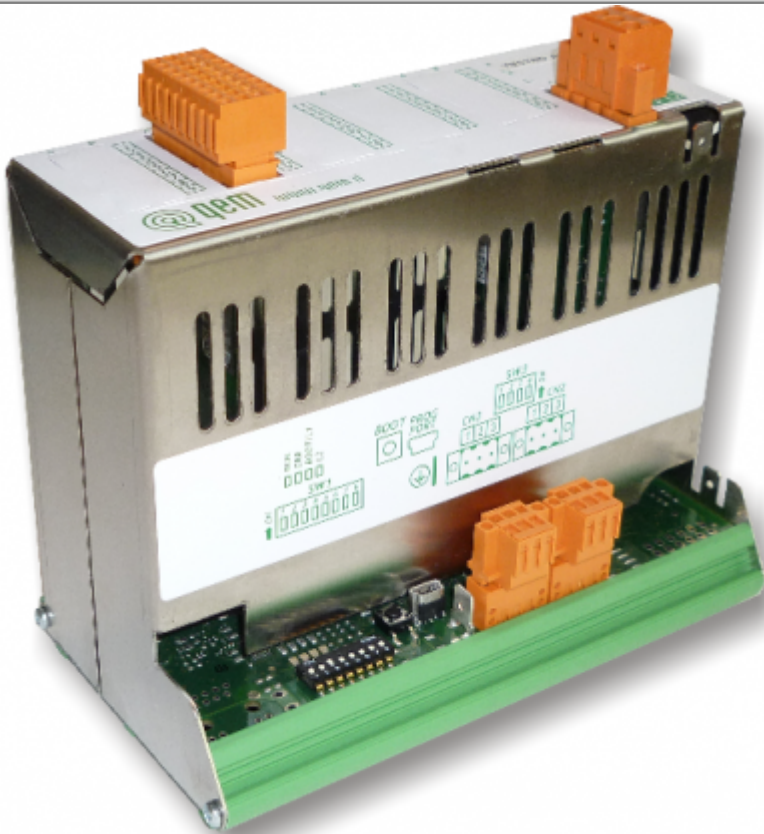
- QEM® è un marchio registrato.

2. Hardware

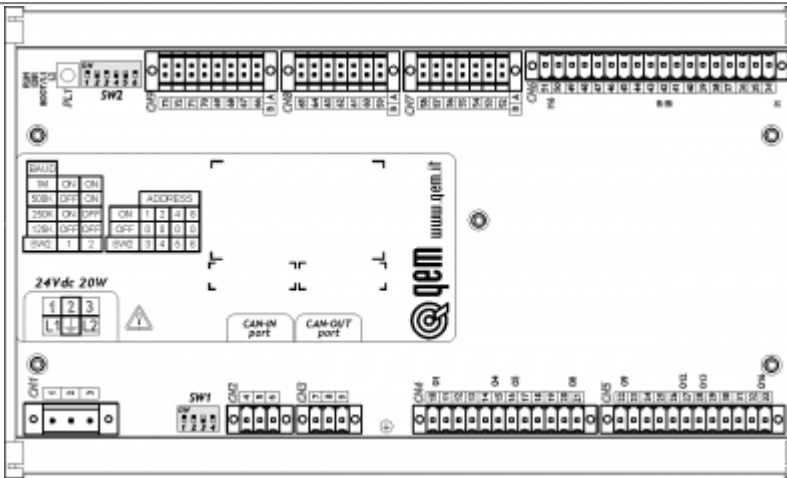
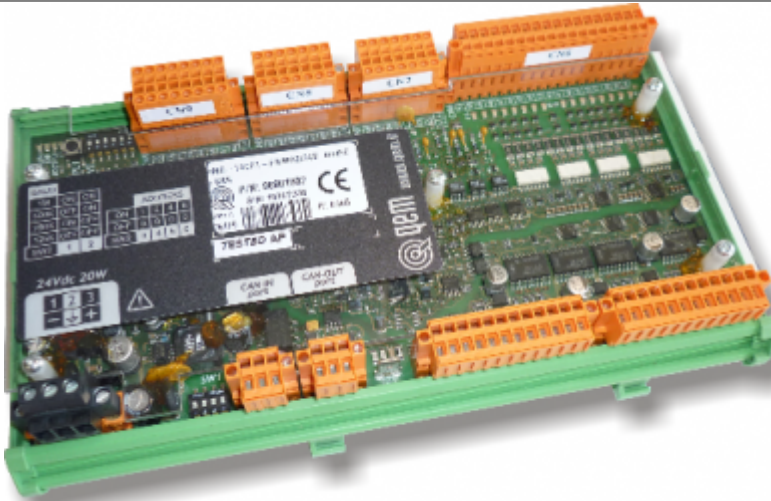
J1-P44-FB20





RMC-3MB01-C8

[RMC-3MB01:Manuale di Installazione e Manutenzione](#)

RMC-1SC01E1/DPI/24Vdc - OPZIONE

[RMC-1SC01](#):Manuale di Installazione e Manutenzione

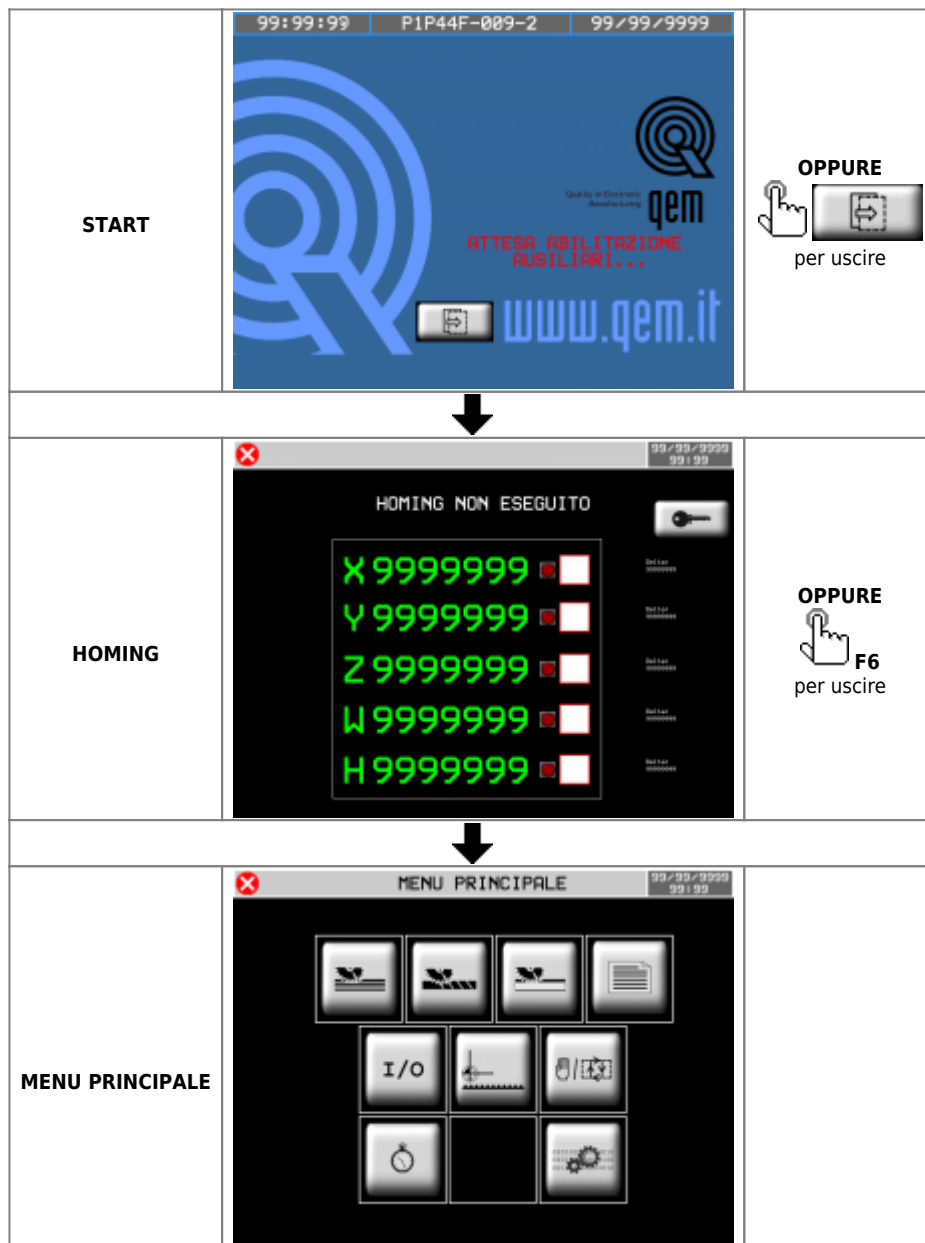
2.1 Tasti Funzione e LED

Tasto	Icona	Funzione	Led	Tasto	Icona	Funzione	Led
F1		Start ciclo	-	F4		Semiautomatico = ON	Semiautomatico attivo
F2		Stop ciclo	-	F5		Alarm = ON	Presenza allarme
F3		Restart	-	F6		Uscita	-
----	----	----	----	----	----	----	----

2.2 Simboli e tasti

Botтone	Descrizione	-----	Simboli barra superiore	Descrizione
	Premere per confermare			In inizializzazione
	Selezione			Emergenza
	Pagina precedente			Manuale
	Pagina successiva			Homing attivo
	Area riservata			Semiautomatico
	Apri file da USB			Automatico - ciclo OFF
	Salva			Automatico - ciclo ON
	Anteprima lavorazione			Modalità taratura
				Setup Protetto/Sprotetto
	I dati in giallo sono modificabili			
----	----	----	----	----

2.3 Startup

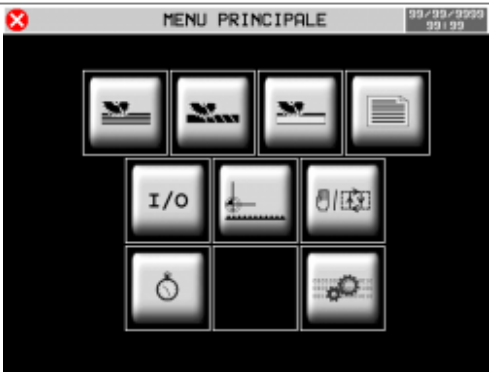


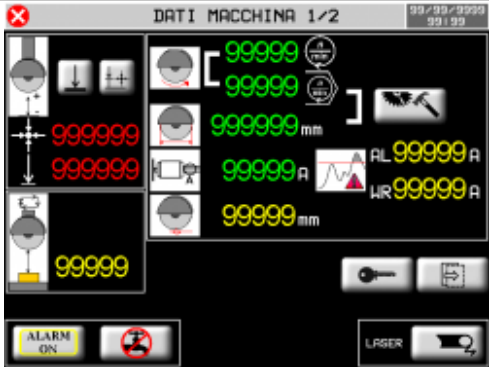
3. SETUP


F6

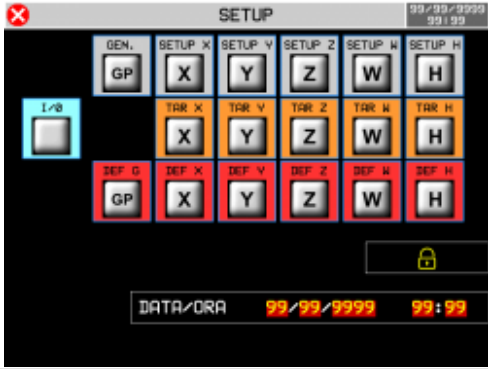








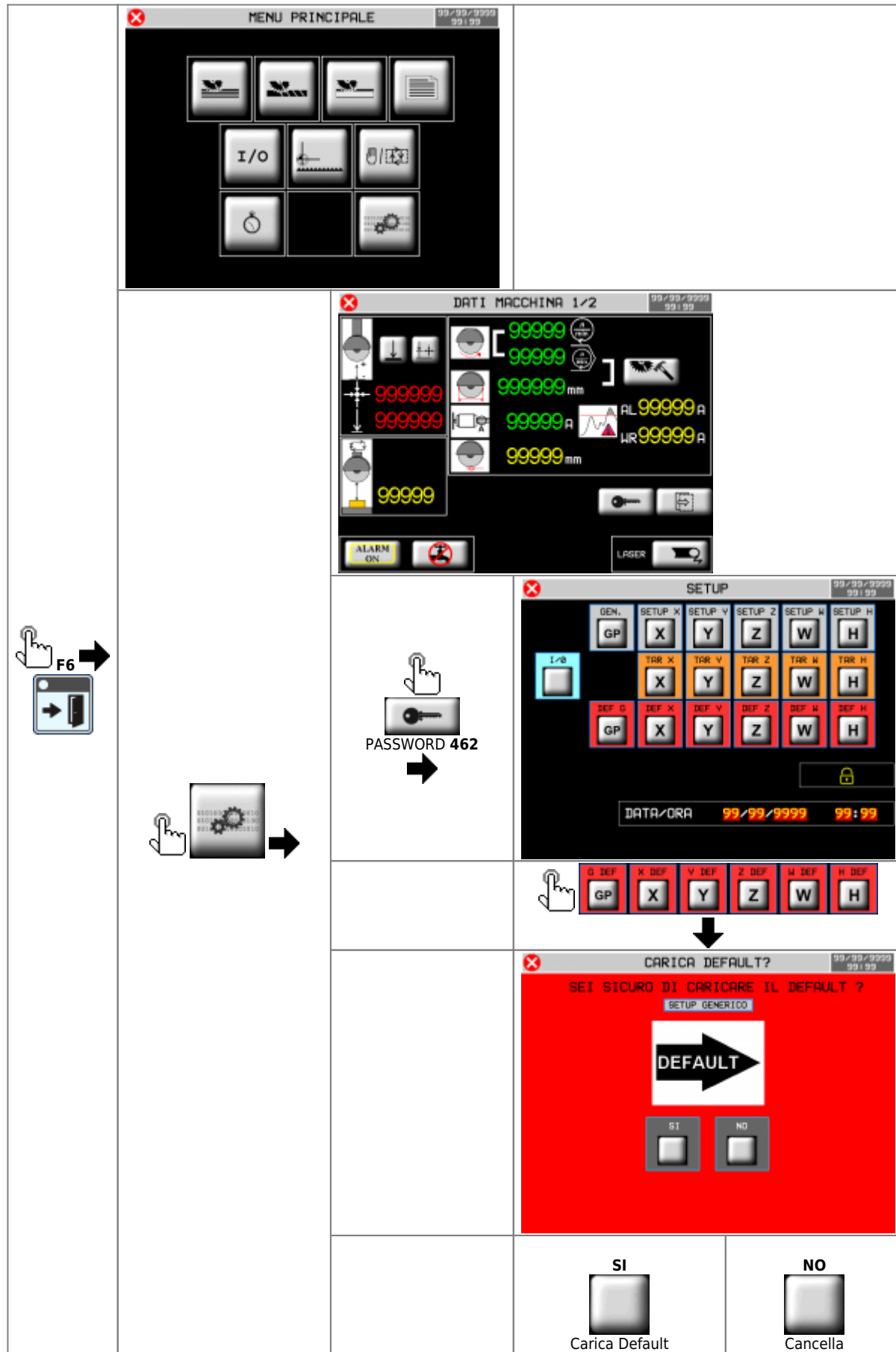

PASSWORD 462

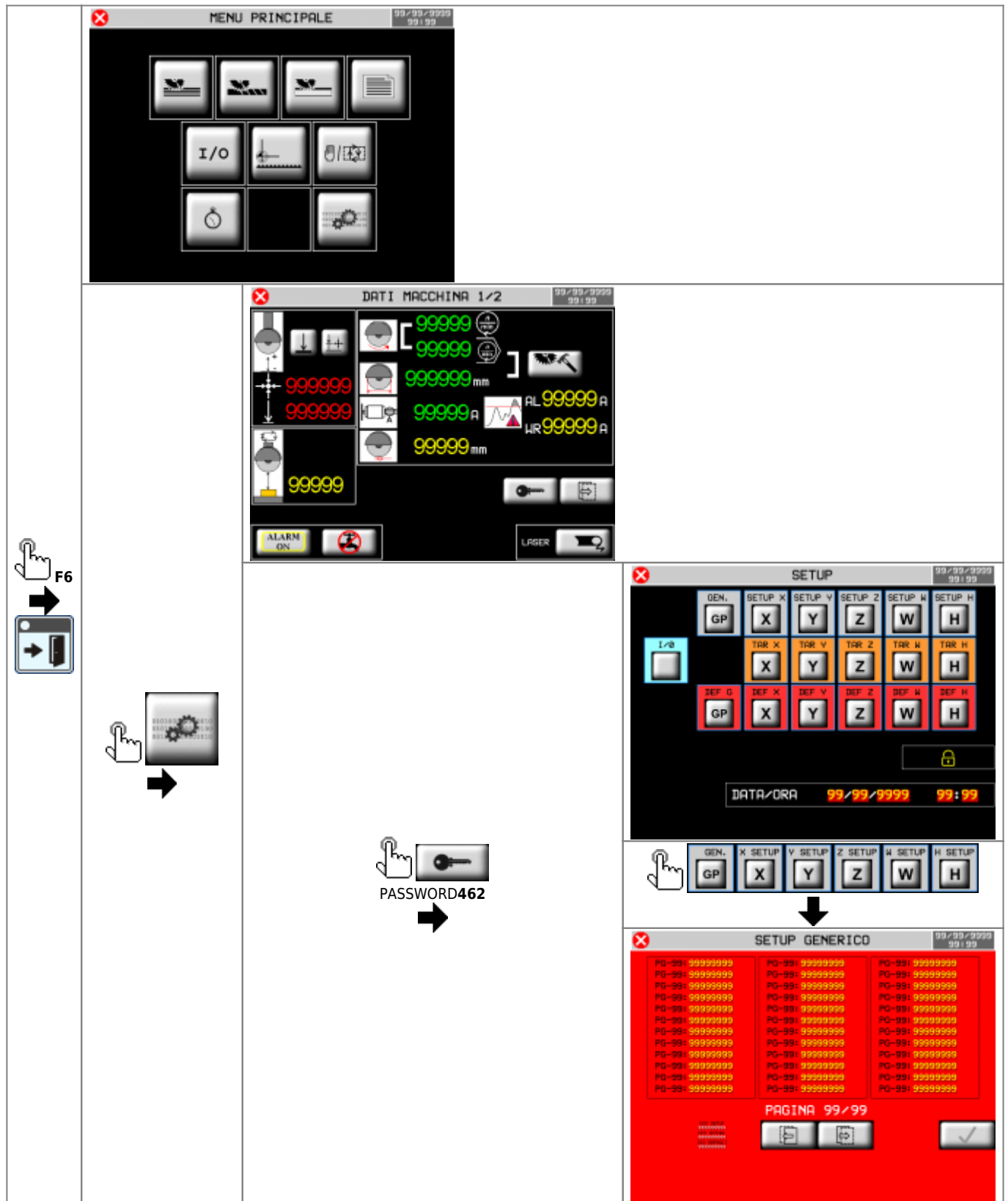
						Parametri di SETUP				
						Calibrazione assi				
						Carica i parametri di default				
	Diagnostica					Ricerca centro del banco				
	Sblocca area di setup Disabilita la password fino al riavvio					Blocca area di setup Accesso solo con password				
						Imposta data e ora del sistema				
----						----				

11/32

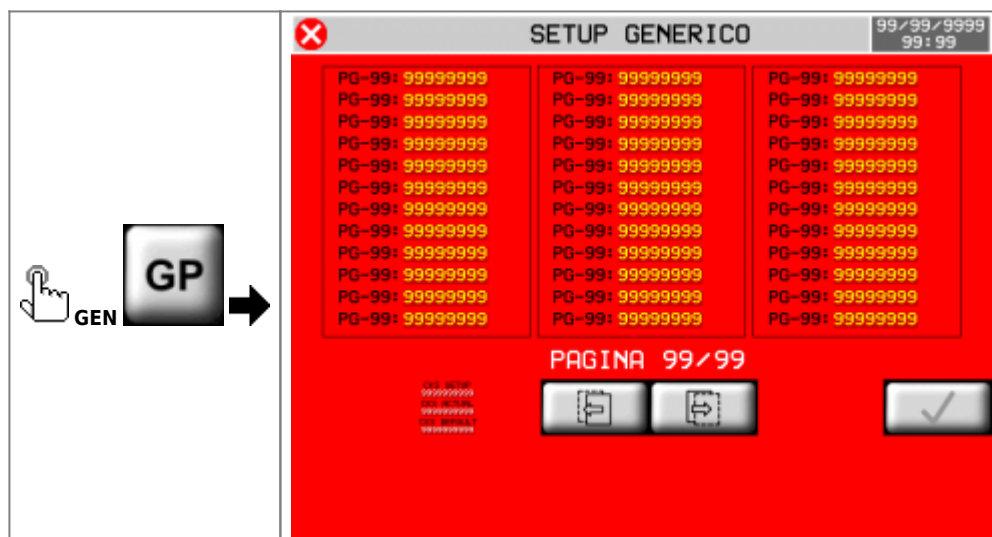
3.1 Carica parametri di default



4. Parametri di SETUP



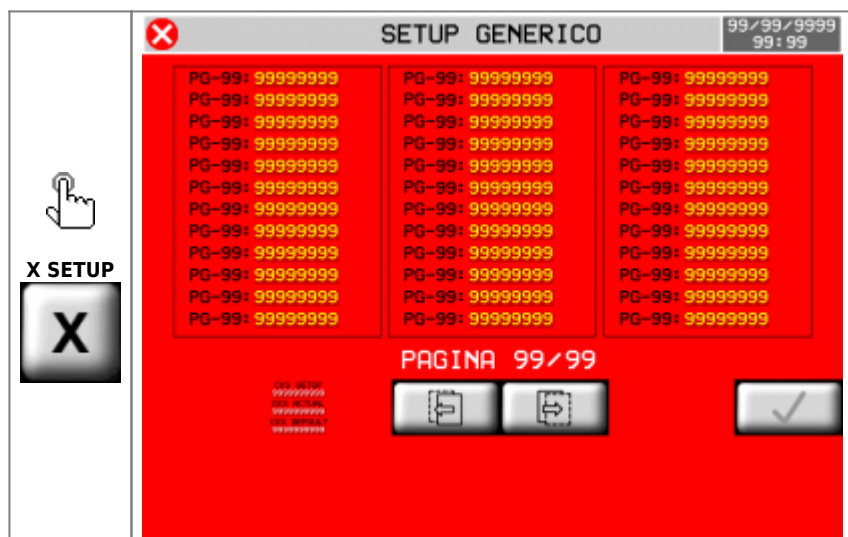
4.1 Parametri Generici



Parametro	U.M.	Default	Range	Descrizione
PG-01 : PUNTI DECIMALI X/Y/Z	-	1	0 - 2	Numero di punti decimali per le posizioni degli assi X, Y e Z <i>Per i pollici le posizioni sono visualizzate con "PUNTI DECIMALI + 1".</i>
PG-02 : PUNTI DECIMALI W	-	2	0 - 2	Numero di punti decimali per la posizione dell'asse W
PG-03 :	-	-	-	Parametro non utilizzato
PG-04 : LINGUA	-	1	1 - 2	1: Inglese 2: Italiano
PG-05 : UNITA' DI MISURA	-	0	0 - 1	0: mm 1: pollici <i>Tutti i parametri di setup sono espressi in mm.</i>
PG-06 : MAX RPM DISCO	rpm	2480	0 - 3000	RPM del disco quando viene comandato alla massima velocità.
PG-07 : TIMER LASER	s	30	0 - 9999	E' il tempo di accensione del laser quando viene attivato con il tasto touch o l'ingresso dedicato.
PG-08 : TIMER FLUSSOSTATO 1	s	5	0 - 9999	In caso di mancanza acqua, se il ciclo automatico è attivo, dopo questo tempo si passa in uno stato di stand-by di attesa ripristino pressione. In manuale si passa nello stato di allarme.
PG-09 : TIMER FLUSSOSTATO 2	s	60	0 - 9999	Se la macchina è in stand-by ripristino pressione, dopo questo tempo si passa nello stato di allarme.
PG-10 : TIMER PRESSOSTATO	s	5	0 - 9999	In caso di mancanza aria, dopo questo tempo si passa nello stato di allarme.
PG-11 : TIMER PRESSIONE OLIO	s	5	0 - 9999	In caso di mancanza pressione dell'olio, dopo questo tempo si passa nello stato di allarme.
PG-12 : TIMER ASSORBIMENTO CORRENTE	s	1	0 - 9999	In caso di superamento della soglia di corrente, dopo questo tempo si passa nello stato di allarme.
PG-13 : BUZZER HMI	-	0	0 - 1	0: buzzer abilitato 1: buzzer disabilitato.
PG-14 : TIMER SIRENA	s	10	0 - 999	Durata della segnalazione di allarme.
PG-15 : MODO HOMING	-	1	0 - 3	0: Homing necessario per abilitare tutte le altre operazioni; 1: Homing non necessario, tutte le funzioni sono abilitate; 2: Homing necessario per abilitare il ciclo automatico, altrimenti sono abilitati solo i movimenti in manuale, 3: Homing disabilitato.
PG-16 : SEQUENZA DI HOMING	-	0	0 - 1	0: homing di un asse alla volta; 1: dopo l'homing dell'asse Z, X, Y e W partono contemporaneamente.
PG-17 : HDR	-	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.
PG-18 : MINIMO VALORE DEGLI INGRESSI ANALOGICI	bit	5	0 - 1000	Sotto tale valore gli ingressi analogici sono forzati a 0.
PG-19 : MASSIMA CORRENTE	A	100.0	0 - 999.9	Massimo assorbimento del disco quando l'ingresso analogico è a fondo scala.
PG-20 : VISUALIZZAZIONE RPM	-	0	0 - 1	0: RPM visualizzati da stima della tensione fornita; 1: RPM visualizzati da lettura dell'ingresso analogico
PG-21 : MODO ATTIVAZIONE DISCO	-	0	0 - 1	0: Consenso. L'uscita O15 rimane attiva se la macchina non è in emergenza ; 1: ON/OFF. l'uscita O15 viene comandata dallo start e stop disco (I12 e I13)
PG-22 : TIMER DISCO A REGIME	s	0	0 - 9999	Timer di attesa disco a regime all'attivazione del ciclo automatico con O15 disattiva. Usato se PG-21 = 1

Parametro	U.M.	Default	Range	Descrizione
PG-23 : TIMER CAMBIO VELOCITA' DISCO	s	3	0 - 9999	Timer di attesa tra un incremento/decremento e l'altro in caso di cambio velocità di rotazione del disco.
PG-24 : SPINE BANCO	-	0	0 - 1	Abilitazione dell'inserimento delle spine coniche a fine movimento del banco.
PG-25 : TIMER SPINE	s	2	0 - 9999	Tempo di attesa, alla disattivazione delle spine, prima di qualsiasi movimento dell'asse W.
PG-26 : JOG ASSE X	-	0	0 - 1	Modalità di azionamento del jog asse X. 0 : Il jog si attiva sul fronte di salita dell'ingresso e si disattiva sul fronte di discesa; 1 : Il jog si attiva all'attivazione dell'ingresso e si disattiva con il successivo fronte di salita
PG-27 : STOP 0 JOG ASSE Z	-	0	0 - 1	Abilitazione della fermata a quota 0 relativa, durante il jog dell'asse Z.
PG-28 : TIMER FINE CICLO	min	20	0 - 9999	Parte alla fine di un ciclo automatico.
PG-29 : TIMER ATTIVAZIONE AUSILIARI	s	2	0 - 9999	Timer di attesa attivazione degli ausiliari all'accensione della macchina.
PG-30 : MODO VELOCE ASSI	-	0	0 - 1	0 : gli assi Y, Z e W commutano in veloce dopo 3 s dall'attivazione del jog ; 1 : gli assi Y, Z e W commutano in veloce all'attivazione dell'ingresso I14
PG-31 : TIMER LUBRIFICAZIONE ON	s	0	0 - 9999	Timer di attivazione uscita di lubrificazione O14.
PG-32 : TIMER LUBRIFICAZIONE OFF	min	0	0 - 9999	Timer di attesa tra un'attivazione e l'altra dell'uscita di lubrificazione O14.
PG-33 : UTILIZZO POTENZIOMETRI ASSE X	-	0	0 - 1	0 : i potenziometri sono sempre attivi ; 1 : i potenziometri sono utilizzati solamente quando l'asse X sta tagliando
PG-34 : ABILITA SECONDA ESPANSIONE	-	0	0 - 1	Abilita la seconda espansione. Servirà per futuri sviluppi dell'applicativo.
PG-35 : HARDWARE BIT	-	1	0 - 1	0 : 16 bit (release hardware 01 e 02) 1 : 12 bit (release hardware 03 in poi)

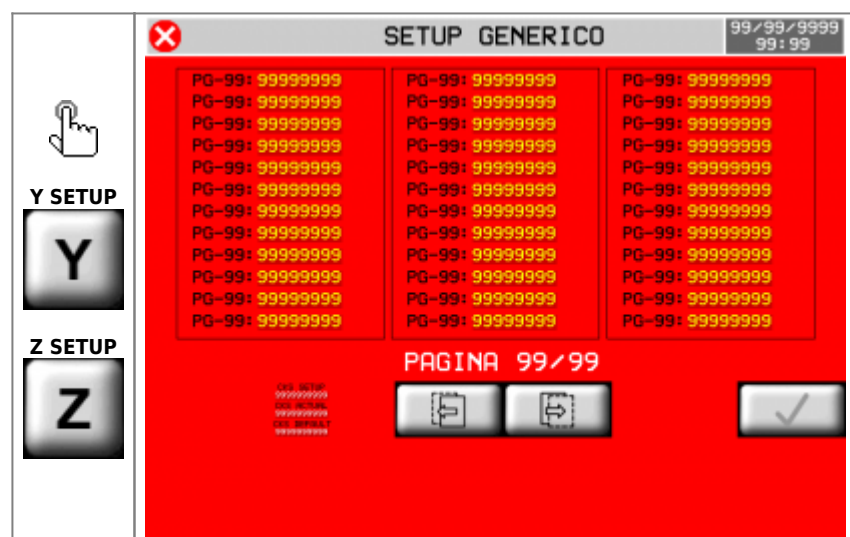
4.2 Setup asse X



Parametro	U.M.	Default	Range	Descrizione
PX-01 : MEASURE	mm	0.1	0 - 99999.9	Distanza, in unità di misura, percorsa dell'asse per ottenere gli impulsi impostati in PX-02.
PX-02 : PULSE	-	1	0 - 999999	Impulsi encoder per muovere l'asse della distanza impostata in PX-01. <i>PX-01/PX-02 è la risoluzione dell'asse. Deve essere compresa tra 1 ~ 0.000935.</i>
PX-03 : TOLLERANZA	mm	0.50	0 - 999.99	Massimo scostamento tra la posizione attuale e la posizione target. Se l'asse si ferma all'interno di questa finestra, il posizionamento è considerato corretto.
PX-04 : TIMER ABILITAZIONE	s	0.200	0 - 9.999	Tempo di attesa tra l'abilitazione dell'asse e lo start al movimento.
PX-05 : TIMER DISABILITAZIONE	s	0.200	0 - 9.999	Tempo di attesa dopo la fermata dell'asse.
PX-06 : RALLENTAMENTO	mm	50.0	0 - 99999.9	Spazio prima della posizione target dove entra la velocità di lento.
PX-07 : INERZIA AVANTI	mm	0	0 - 999.99	Spazio di inerzia alla fine del movimento avanti.
PX-08 : INERZIA INDIETRO	mm	0	0 - 999.99	Spazio di inerzia alla fine del movimento indietro.
PX-09 : MODO INERZIA	-	0	0 - 2	Alla fine del posizionamento: 0 : inerzia non ricalcolata 1 : ricalcolo se l'asse finisce fuori tolleranza 2 : ricalcolo sempre eseguito
PX-10 : TIMER ATTESA TOLLERANZA	s	1.000	0 - 9.999	Tempo tra la fermata dell'asse e il controllo della tolleranza.
PX-11 : RECUPERO GIOCHI	-	0	0 - 4	0 : disabilitato 1 : recupero avanti 2 : recupero indietro 3 : recupero avanti sempre in rapido 4 : recupero indietro sempre in rapido
PX-12 : OLTREQUOTA	mm	0	0 - 9999.9	Oltrequota per il recupero giochi.
PX-13 : VELOCITA' MASSIMA	m/min	15.0	5.0 - 20.0	Massima velocità dell'asse.
PX-14 : VELOCITA' MINIMA	m/min	0.1	1.0 - 10.0	Minima velocità dell'asse quando i potenziometri sono sotto la soglia minima.
PX-15 : VELOCITA' RAPIDA IN AUTOMATICO	m/min	10.0	0 - 20.0	Velocità rapida dell'asse durante il ciclo automatico.
PX-16 : VELOCITA' LENTA IN AUTOMATICO	m/min	5.0	0 - 20.0	Velocità lenta dell'asse durante il ciclo automatico.
PX-17 : VELOCITA' RAPIDA IN MANUALE	m/min	10.0	0 - 20.0	Velocità rapida dell'asse durante il jog.
PX-18 : VELOCITA' LENTA IN MANUALE	m/min	5.0	0 - 20.0	Velocità lenta dell'asse durante il jog.
PX-19 : VELOCITA' RAPIDA IN HOMING	m/min	10.0	0 - 20.0	Velocità rapida dell'asse durante la ricerca di homing.
PX-20 : VELOCITA' LENTA IN HOMING	m/min	1.0	0 - 20.0	Velocità lenta dell'asse dopo l'inversione in homing.
PX-21 : SEQUENZA HOMING	-	1	0 - 1	0 : L'asse non è incluso automaticamente nella sequenza di homing 1 : L'asse è incluso automaticamente nella sequenza di homing
PX-22 : OFFSET HOMING	mm	0	-99999.9 - 99999.9	Posizione forzata alla fine della procedura di homing.

Parametro	U.M.	Default	Range	Descrizione
PX-23 : TIPO HOMING	-	0	0 - 3	0 : L'asse impegna il sensore di homing, inverte il movimento e carica la posizione PX-22 1 : L'asse impegna il sensore di homing, inverte il movimento e carica la posizione PX-22 sul segnale di zero encoder 2 : L'asse esegue l'homing senza muoversi. Carica la quota PX-22 al segnale del sensore di homing 3 : Homing disabilitato.
PX-24 : DIREZIONE HOMING	-	1	0 - 1	0 :avanti 1 :indietro
PX-25 : MASSIMA POSIZIONE	mm	99999.9	-99999.9 - 99999.9	Massima quota raggiungibile dall'asse. Finecorsa software.
PX-26 : MINIMA POSIZIONE	mm	-99999.9	-99999.9 - 99999.9	Minima quota raggiungibile dall'asse. Finecorsa software.
PX-27 : MINIMO SPOSTAMENTO	mm	1	0 - 999.9	Controllo rottura encoder: minimo spostamento eseguito dall'asse.
PX-28 : TEMPO MINIMO	s	2.000	0 - 9.999	Controllo rottura encoder: tempodi controllo del minimo spostamento PX-27.
PX-29 : LOGICA FRENO	-	1	0 - 1	0 : Uscita freno N.O. 1 : Uscita freno N.C.
PX-30 : TEMPO FRENO	s	1.000	0 - 9.999	Tempo di attesa rilascio freno prima dello start movimento e chiusura dopo lo stop.
PX-31 : ACCELERAZIONE	V/s	20.00	0 - 99.99	Valore di accelerazione.
PX-32 : DECELERAZIONE	V/s	20.00	0 - 99.99	Valore di decelerazione.
Modalità posizionamento ad impulsi				
PX-33 : ABILITAZIONE IMPULSI	-	0	0 - 1	0 : Posizionamento ad impulsi disabilitato 1 : Posizionamento ad impulsi abilitato
PX-34 : QUOTA DI AVVICINAMENTO	mm	0.30	0 - 9999.9	Spazio prima della quota target dove inizia il ciclo ad impulsi.
PX-35 : DURATA IMPULSO	s	0.100	0 - 9.999	Durata di un singolo impulso di tensione.
PX-36 : INTERVALLO IMPULSI	s	0.100	0 - 9.999	Tempo tra due impulsi.
PX-37 : NUMERO IMPULSI	-	40	0 - 9999	Massimo numero di impulsi.
PX-38 : AMPIEZZA IMPULSO	V	0.1	0 - 10.0	Ampiezza impulso in volt.
Varie				
PX-39 : PARCHEGGIO FINE CICLO	-	0	0 - 1	Abilita la posizione di parcheggio a fine ciclo automatico: 0 : disabilitata 1 : abilitata
PX-40 : TIPO RALLENTAMENTO	-	0	0 - 2	Calcolo del rallentamento: 0 : fisso con parametro PX-06 1 : proporzionale alla velocità rilevata 2 : proporzionale al quadrato della velocità rilevata
PX-41 : RALLENTAMENTO MASSIMO	mm	0	0 - 9999.9	Massimo rallentamento alla massima velocità PX-13.
PX-42 : RALLENTAMENTO MINIMO	mm	0	0 - 9999.9	Minimo rallentamento che può essere utilizzato.
PX-43 : TEMPO INVERSIONE	s	0.50	0 - 99.99	Ritardo durante l'inversione del movimento.
PX-44 : TIPO USCITA ANALOGICA	-	0	0 - 1	0 : uscita analogica associata +/-10Vdc 1 : uscita analogica associata 0-10Vdc
PX-45 : ABILITA ALLARME TOLLERANZA	-	0	0 - 1	0 : fuori tolleranza solo visualizzato 1 : allarme abilitato

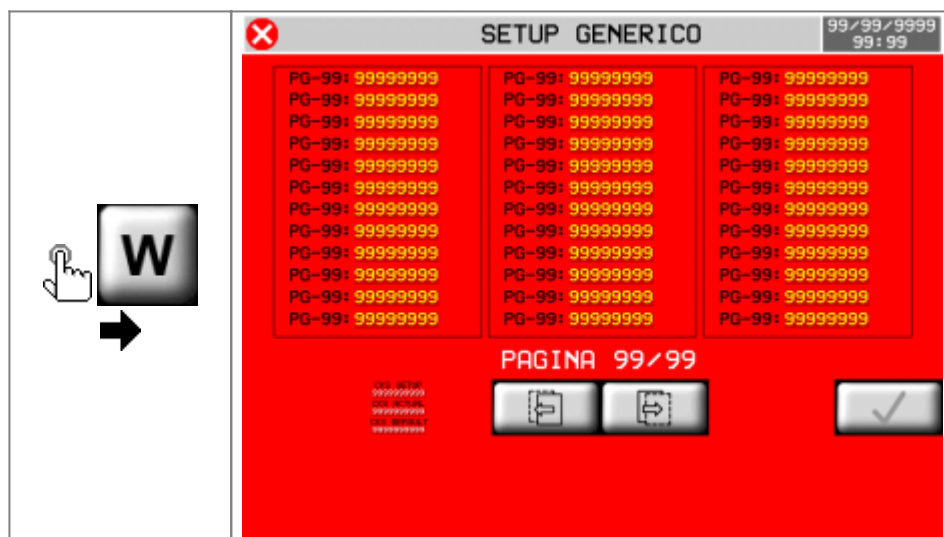
4.3 Setup assi Y , Z



Parametro	U.M.	Default	Range	Descrizione
PY-01 : MEASURE	mm	0.1	0 - 99999.9	Distanza, in unità di misura, percorsa dell'asse per ottenere gli impulsi impostati in PY-02.
PY-02 : PULSE	-	1	0 - 999999	Impulsi encoder per muovere l'asse della distanza impostata in PY-01. <i>PY-01/PY-02 è la risoluzione dell'asse. Deve essere compresa tra 1 ~ 0.000935.</i>
PY-03 : TOLLERANZA	mm	0.50	0 - 999.99	Massimo scostamento tra la posizione attuale e la posizione target. Se l'asse si ferma all'interno di questa finestra, il posizionamento è considerato corretto.
PY-04 : TIMER ABILITAZIONE	s	0.200	0 - 9.999	Tempo di attesa tra l'abilitazione dell'asse e lo start al movimento.
PY-05 : TIMER DISABILITAZIONE	s	0.200	0 - 9.999	Tempo di attesa dopo la fermata dell'asse.
PY-06 : RALLENTAMENTO	mm	50.0	0 - 99999.9	Spazio prima della posizione target dove entra la velocità di lento.
PY-07 : INERZIA AVANTI	mm	0	0 - 999.99	Spazio di inerzia alla fine del movimento avanti.
PY-08 : INERZIA INDIETRO	mm	0	0 - 999.99	Spazio di inerzia alla fine del movimento indietro.
PY-09 : MODO INERZIA	-	0	0 - 2	Alla fine del posizionamento: 0 : inerzia non ricalcolata 1 : ricalcolo se l'asse finisce fuori tolleranza 2 : ricalcolo sempre eseguito
PY-10 : TIMER ATTESA TOLLERANZA	s	1.000	0 - 9.999	Tempo tra la fermata dell'asse e il controllo della tolleranza.
PY-11 : RECUPERO GIOCHI	-	0	0 - 4	0 : disabilitato 1 : recupero avanti 2 : recupero indietro 3 : recupero avanti sempre in rapido 4 : recupero indietro sempre in rapido
PY-12 : OLTREQUOTA	mm	0	0 - 9999.9	Oltrequota per il recupero giochi.
PY-13 : VELOCITA' MASSIMA	-	0	0 - 99999	Massima velocità dell'asse.
PY-14 : VELOCITA' MINIMA	-	0	0 - 99999	Minima velocità dell'asse.
PY-15 : VELOCITA' RAPIDA IN AUTOMATICO	%	10.0	0 - 100.0	Velocità rapida dell'asse durante il ciclo automatico. In % dei 10 Vdc.
PY-16 : VELOCITA' LENTA IN AUTOMATICO	%	5.0	0 - 100.0	Velocità lenta dell'asse durante il ciclo automatico. In % dei 10 Vdc.
PY-17 : VELOCITA' RAPIDA IN MANUALE	%	10.0	0 - 100.0	Velocità rapida dell'asse durante il jog. In % dei 10 Vdc.
PY-18 : VELOCITA' LENTA IN MANUALE	%	5.0	0 - 100.0	Velocità lenta dell'asse durante il jog. In % dei 10 Vdc.
PY-19 : VELOCITA' RAPIDA IN HOMING	%	10.0	0 - 100.0	Velocità rapida dell'asse durante la ricerca di homing. In % dei 10 Vdc.
PY-20 : VELOCITA' LENTA IN HOMING	%	1.0	0 - 100.0	Velocità lenta dell'asse dopo l'inversione in homing. In % dei 10 Vdc.
PY-21 : SEQUENZA HOMING	-	1	0 - 1	0 : L'asse non è incluso automaticamente nella sequenza di homing 1 : L'asse è incluso automaticamente nella sequenza di homing
PY-22 : OFFSET HOMING	mm	0	-99999.9 - 99999.9	Posizione forzata alla fine della procedura di homing.

Parametro	U.M.	Default	Range	Descrizione
PY-23 : TIPO HOMING	-	0	0 - 3	0 : L'asse impegna il sensore di homing, inverte il movimento e carica la posizione PY-22 1 : L'asse impegna il sensore di homing, inverte il movimento e carica la posizione PY-22 sul segnale di zero encoder 2 : L'asse esegue l'homing senza muoversi. Carica la quota PY-22 al segnale del sensore di homing 3 : Homing disabilitato.
PY-24 : DIREZIONE HOMING	-	1	0 - 1	0 : avanti 1 : indietro
PY-25 : MASSIMA POSIZIONE	mm	99999.9	-99999.9 - 99999.9	Massima quota raggiungibile dall'asse. Finecorsa software.
PY-26 : MINIMA POSIZIONE	mm	-99999.9	-99999.9 - 99999.9	Minima quota raggiungibile dall'asse. Finecorsa software.
PY-27 : MINIMO SPOSTAMENTO	mm	1	0 - 999.9	Controllo rottura encoder: minimo spostamento eseguito dall'asse.
PY-28 : TEMPO MINIMO	s	2.000	0 - 9.999	Controllo rottura encoder: tempodi controllo del minimo spostamento PY-27.
PY-29 : LOGICA FRENO	-	1	0 - 1	0 : Uscita freno N.O. 1 : Uscita freno N.C.
PY-30 : TEMPO FRENO	s	1.000	0 - 9.999	Tempo di attesa rilascio freno prima dello start movimento e chiusura dopo lo stop.
PY-31 : ACCELERAZIONE	V/s	20.00	0 - 99.99	Valore di accelerazione.
PY-32 : DECELERAZIONE	V/s	20.00	0 - 99.99	Valore di decelerazione.
Modalità posizionamento ad impulsi				
PY-33 : ABILITAZIONE IMPULSI	-	0	0 - 1	0 : Posizionamento ad impulsi disabilitato 1 : Posizionamento ad impulsi abilitato
PY-34 : QUOTA DI AVVICINAMENTO	mm	0.30	0 - 9999.9	Spazio prima della quota target dove inizia il ciclo ad impulsi.
PY-35 : DURATA IMPULSO	s	0.100	0 - 9.999	Durata di un singolo impulso di tensione.
PY-36 : INTERVALLO IMPULSI	s	0.100	0 - 9.999	Tempo tra due impulsi.
PY-37 : NUMERO IMPULSI	-	40	0 - 9999	Massimo numero di impulsi.
PY-38 : AMPIEZZA IMPULSO	V	0.1	0 - 10.0	Ampiezza impulso in volt.
Varie				
PY-39 : PARCHEGGIO FINE CICLO	-	0	0 - 1	Abilita la posizione di parcheggio a fine ciclo automatico: 0 : disabilitata 1 : abilitata
PY-40 : TIPO RALLENTAMENTO	-	0	0 - 2	Calcolo del rallentamento: 0 : fisso con parametro PY-06 1 : proporzionale alla velocità rilevata 2 : proporzionale al quadrato della velocità rilevata
PY-41 : RALLENTAMENTO MASSIMO	mm	0	0 - 9999.9	Massimo rallentamento alla massima velocità PY-13.
PY-42 : RALLENTAMENTO MINIMO	mm	0	0 - 9999.9	Minimo rallentamento che può essere utilizzato.
PY-43 : TEMPO INVERSIONE	s	0.50	0 - 99.99	Ritardo durante l'inversione del movimento.
PY-44 : TIPO USCITA ANALOGICA	-	0	0 - 1	0 : uscita analogica associata +/-10Vdc 1 : uscita analogica associata 0-10Vdc
PY-45 : ABILITA ALLARME TOLLERANZA	-	0	0 - 1	0 : fuori tolleranza solo visualizzato 1 : allarme abilitato

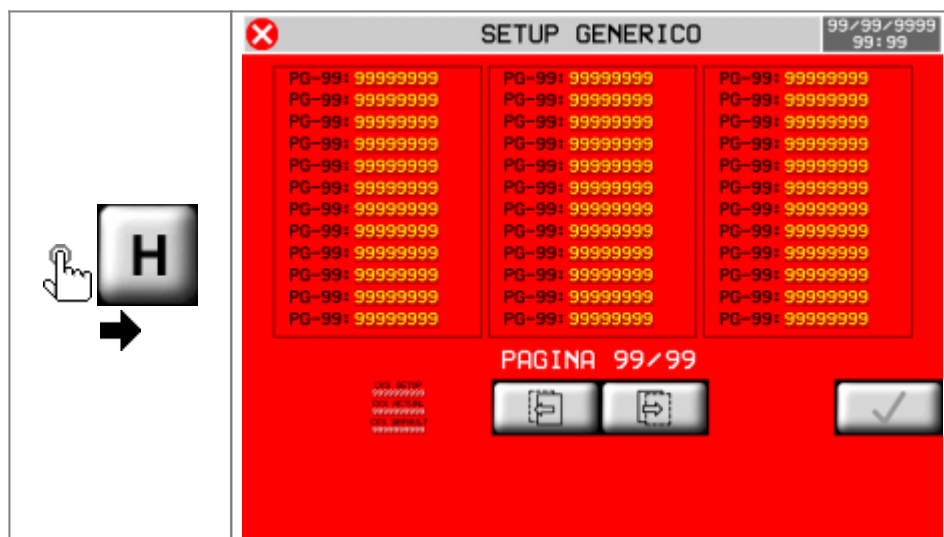
4.4 Setup asse W



Parametri	U.M.	Default	Range	Descrizione
PW-01 : ABILITAZIONE ASSE	-	0	0 - 1	0 : asse disabilitato 1 : asse abilitato
PW-02 : MEASURE	°	0.01	0 - 99999.9	Distanza, in unità di misura, percorsa dell'asse per ottenere gli impulsi impostati in PW-03.
PW-03 : PULSE	-	1	0 - 9999999	Impulsi encoder per muovere l'asse della distanza impostata in PW-02. <i>PW-02/PW-03 è la risoluzione dell'asse. Deve essere compresa tra 1 ~ 0.000935.</i>
PW-04 : TOLLERANZA	°	0.050	0 - 99.999	Massimo scostamento tra la posizione attuale e la posizione target. Se l'asse si ferma all'interno di questa finestra, il posizionamento è considerato corretto.
PW-05 : TIMER ABILITAZIONE	s	0.200	0 - 9.999	Tempo di attesa tra l'abilitazione dell'asse e lo start al movimento.
PW-06 : TIMER DISABILITAZIONE	s	0.200	0 - 9.999	Tempo di attesa dopo la fermata dell'asse.
PW-07 : RALLENTAMENTO	°	5.00	0 - 9999.99	Spazio prima della posizione target dove entra la velocità di lento.
PW-08 : INERZIA AVANTI	°	0	0 - 99.999	Spazio di inerzia alla fine del movimento avanti.
PW-09 : INERZIA INDIETRO	°	0	0 - 99.999	Spazio di inerzia alla fine del movimento indietro.
PW-10 : MODO INERZIA	-	0	0 - 2	Alla fine del posizionamento: 0 : inerzia non ricalcolata 1 : ricalcolo se l'asse finisce fuori tolleranza 2 : ricalcolo sempre eseguito
PW-11 : TIMER ATTESA TOLLERANZA	s	1.000	0 - 9.999	Tempo tra la fermata dell'asse e il controllo della tolleranza.
PW-12 : RECUPERO GIOCHI	-	0	0 - 4	0 : disabilitato 1 : recupero avanti 2 : recupero indietro 3 : recupero avanti sempre in rapido 4 : recupero indietro sempre in rapido
PW-13 : OLTREQUOTA	°	0	0 - 999.99	Oltrequota per il recupero giochi.
PW-14 : VELOCITA' RAPIDA IN AUTOMATICO	%	10.0	0 - 100.0	Velocità rapida dell'asse durante il ciclo automatico. In % dei 10 Vdc.
PW-15 : VELOCITA' LENTA IN AUTOMATICO	%	5.0	0 - 100.0	Velocità lenta dell'asse durante il ciclo automatico. In % dei 10 Vdc.
PW-16 : VELOCITA' RAPIDA IN MANUALE	%	10.0	0 - 100.0	Velocità rapida dell'asse durante il jog. In % dei 10 Vdc.
PW-17 : VELOCITA' LENTA IN MANUALE	%	5.0	0 - 100.0	Velocità lenta dell'asse durante il jog. In % dei 10 Vdc.
PW-18 : VELOCITA' RAPIDA IN HOMING	%	10.0	0 - 100.0	Velocità rapida dell'asse durante la ricerca di homing. In % dei 10 Vdc.
PW-19 : VELOCITA' LENTA IN HOMING	%	1.0	0 - 100.0	Velocità lenta dell'asse dopo l'inversione in homing. In % dei 10 Vdc.
PW-20 : SEQUENZA HOMING	-	1	0 - 1	0 : L'asse non è incluso automaticamente nella sequenza di homing 1 : L'asse è incluso automaticamente nella sequenza di homing
PW-21 : OFFSET HOMING	°	0	-9999.99 - 9999.99	Posizione forzata alla fine della procedura di homing.

Parametri	U.M.	Default	Range	Descrizione
PW-22 : TIPO HOMING	-	0	0 - 3	0 : L'asse impegna il sensore di homing, inverte il movimento e carica la posizione PW-21 1 : L'asse impegna il sensore di homing, inverte il movimento e carica la posizione PW-21 sul segnale di zero encoder 2 : L'asse esegue l'homing senza muoversi. Carica la quota PW-21 al segnale del sensore di homing 3 : Homing disabilitato.
PW-23 : DIREZIONE HOMING	-	1	0 - 1	0 : avanti 1 : indietro
PW-24 : MASSIMA POSIZIONE	°	9999.99	-9999.99 - 9999.99	Massima quota raggiungibile dall'asse. Finecorsa software.
PW-25 : MINIMA POSIZIONE	°	-9999.99	-9999.99 - 9999.99	Minima quota raggiungibile dall'asse. Finecorsa software.
PW-26 : MINIMO SPOSTAMENTO	°	0.10	0 - 99.99	Controllo rottura encoder: minimo spostamento eseguito dall'asse.
PW-27 : TEMPO MINIMO	s	2.000	0 - 9.999	Controllo rottura encoder: tempodi controllo del minimo spostamento PW-26.
PW-28 : LOGICA FRENO	-	1	0 - 1	0 : Uscita freno N.O. 1 : Uscita freno N.C.
PW-29 : TEMPO FRENO	s	1.000	0 - 9.999	Tempo di attesa rilascio freno prima dello start movimento e chiusura dopo lo stop.
PW-30 : ACCELERAZIONE	V/s	20.00	0 - 99.99	Valore di accelerazione.
PW-31 : DECELERAZIONE	V/s	20.00	0 - 99.99	Valore di decelerazione.
Modalità posizionamento ad impulsi				
PW-32 : ABILITAZIONE IMPULSI	-	0	0 - 1	0 : Posizionamento ad impulsi disabilitato 1 : Posizionamento ad impulsi abilitato
PW-33 : QUOTA DI AVVICINAMENTO	°	0.30	0 - 999.99	Spazio prima della quota target dove inizia il ciclo ad impulsi.
PW-34 : DURATA IMPULSO	s	0.100	0 - 9.999	Durata di un singolo impulso di tensione.
PW-35 : INTERVALLO IMPULSI	s	0.100	0 - 9.999	Tempo tra due impulsi.
PW-36 : NUMERO IMPULSI	-	40	0 - 9999	Massimo numero di impulsi.
PW-37 : AMPIEZZA IMPULSO	V	0.1	0 - 10.0	Ampiezza impulso in volt.
Linearizzazione				
PW-38 : ABILITA CONVERSIONE	-	0	0 - 1	0 : conversione lineare della posizione disabilitata 1 : conversione lineare della posizione abilitata
PW-39 : POSIZIONE REALE 2	°	45.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 2.
PW-40 : POSIZIONE CONVERTITA 2	°	45.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 2.
PW-41 : POSIZIONE REALE 3	°	90.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 3.
PW-42 : POSIZIONE CONVERTITA 3	°	90.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 3.
PW-43 : POSIZIONE REALE 4	°	135.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 4.
PW-44 : POSIZIONE CONVERTITA 4	°	135.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 4.
PW-45 : POSIZIONE REALE 5	°	180.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 5.
PW-46 : POSIZIONE CONVERTITA 5	°	180.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 5.
PW-47 : POSIZIONE REALE 6	°	225.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 6.
PW-48 : POSIZIONE CONVERTITA 6	°	225.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 6.
PW-49 : POSIZIONE REALE 7	°	270.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 7.
PW-50 : POSIZIONE CONVERTITA 7	°	270.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 7.
PW-51 : POSIZIONE REALE 8	°	315.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 8.
PW-52 : POSIZIONE CONVERTITA 8	°	315.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 8.
PW-53 : TIPO USCITA ANALOGICA	-	0	0 - 1	0 : uscita analogica associata +/-10Vdc 1 : uscita analogica associata 0-10Vdc
PW-54 : PARCHEGGIO FINE CICLO	-	0	0 - 1	Abilita la posizione di parcheggio a fine ciclo automatico: 0 : disabilitata 1 : abilitata
PW-55 : ABILITA ALLARME TOLLERANZA	-	0	0 - 1	0 : fuori tolleranza solo visualizzato 1 : allarme abilitato

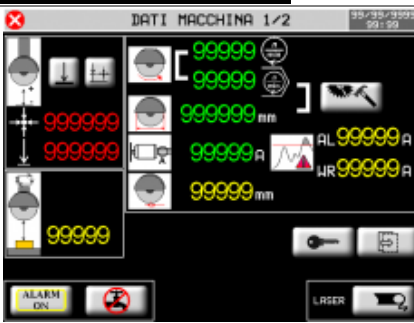
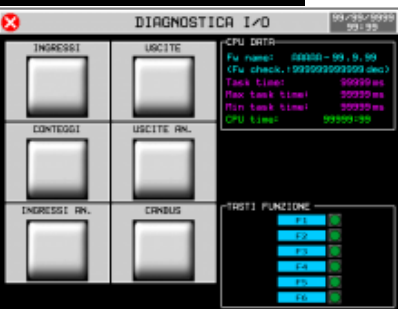
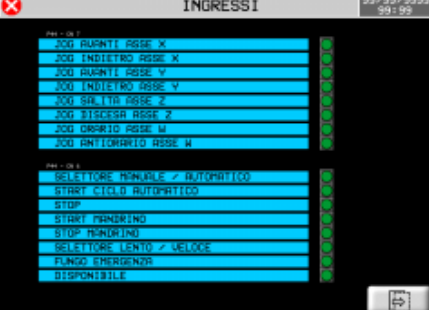
4.5 Setup asse H



Parametri	U.M.	Default	Range	Descrizione
PH-01 : MODO INCLINAZIONE	-	0	0 - 1	0 : si inclina tutta la trave 1 : si inclina solo la testa
PH-02 : ABILITAZIONE ASSE	-	0	0 - 2	0 : asse disabilitato 1 : asse con solo encoder 2 : asse con encoder e motore
PH-03 : MEASURE	°	0.01	0 - 99999.9	Distanza, in unità di misura, percorsa dell'asse per ottenere gli impulsi impostati in PH-04.
PH-04 : PULSE	-	1	0 - 9999999	Impulsi encoder per muovere l'asse della distanza impostata in PH-03. <i>PH-03/PH-04 è la risoluzione dell'asse. Deve essere compresa tra 1 ~ 0.000935.</i>
PH-05 : TOLLERANZA	°	0.050	0 - 99.999	Massimo scostamento tra la posizione attuale e la posizione target. Se l'asse si ferma all'interno di questa finestra, il posizionamento è considerato corretto.
PH-06 : TIMER ABILITAZIONE	s	0.200	0 - 9.999	Tempo di attesa tra l'abilitazione dell'asse e lo start al movimento.
PH-07 : TIMER DISABILITAZIONE	s	0.200	0 - 9.999	Tempo di attesa dopo la fermata dell'asse.
PH-08 : RALLENTAMENTO	°	5.00	0 - 9999.99	Spazio prima della posizione target dove entra la velocità di lento.
PH-09 : INERZIA AVANTI	°	0	0 - 99.999	Spazio di inerzia alla fine del movimento avanti.
PH-10 : INERZIA INDIETRO	°	0	0 - 99.999	Spazio di inerzia alla fine del movimento indietro.
PH-11 : MODO INERZIA	-	0	0 - 2	Alla fine del posizionamento: 0 : inerzia non ricalcolata 1 : ricalcolo se l'asse finisce fuori tolleranza 2 : ricalcolo sempre eseguito
PH-12 : TIMER ATTESA TOLLERANZA	s	1.000	0 - 9.999	Tempo tra la fermata dell'asse e il controllo della tolleranza.
PH-13 : RECUPERO GIOCHI	-	0	0 - 4	0 : disabilitato 1 : recupero avanti 2 : recupero indietro 3 : recupero avanti sempre in rapido 4 : recupero indietro sempre in rapido
PH-14 : OLTREQUOTA	°	0	0 - 999.99	Oltrequota per il recupero giochi.
PH-15 : VELOCITA' RAPIDA IN AUTOMATICO	%	10.0	0 - 100.0	Velocità rapida dell'asse durante il ciclo automatico. In % dei 10 Vdc.
PH-16 : VELOCITA' LENTA IN AUTOMATICO	%	5.0	0 - 100.0	Velocità lenta dell'asse durante il ciclo automatico. In % dei 10 Vdc.
PH-17 : VELOCITA' RAPIDA IN MANUALE	%	10.0	0 - 100.0	Velocità rapida dell'asse durante il jog. In % dei 10 Vdc.
PH-18 : VELOCITA' LENTA IN MANUALE	%	5.0	0 - 100.0	Velocità lenta dell'asse durante il jog. In % dei 10 Vdc.
PH-19 : VELOCITA' RAPIDA IN HOMING	%	10.0	0 - 100.0	Velocità rapida dell'asse durante la ricerca di homing. In % dei 10 Vdc.
PH-20 : VELOCITA' LENTA IN HOMING	%	1.0	0 - 100.0	Velocità lenta dell'asse dopo l'inversione in homing. In % dei 10 Vdc.
PH-21 : SEQUENZA HOMING	-	1	0 - 1	0 : L'asse non è incluso automaticamente nella sequenza di homing 1 : L'asse è incluso automaticamente nella sequenza di homing

Parametri	U.M.	Default	Range	Descrizione
PH-22 : OFFSET HOMING	°	0	-9999.99 - 9999.99	Posizione forzata alla fine della procedura di homing.
PH-23 : TIPO HOMING	-	0	0 - 3	0 : L'asse impegna il sensore di homing, inverte il movimento e carica la posizione PH-22 1 : L'asse impegna il sensore di homing, inverte il movimento e carica la posizione PH-22 sul segnale di zero encoder 2 : L'asse esegue l'homing senza muoversi. Carica la quota PH-22 al segnale del sensore di homing 3 : Homing disabilitato.
PH-24 : DIREZIONE HOMING	-	1	0 - 1	0 :avanti 1 :indietro
PH-25 : MASSIMA POSIZIONE	°	9999.99	-9999.99 - 9999.99	Massima quota raggiungibile dall'asse. Finecorsa software.
PH-26 : MINIMA POSIZIONE	°	-9999.99	-9999.99 - 9999.99	Minima quota raggiungibile dall'asse. Finecorsa software.
PH-27 : MINIMO SPOSTAMENTO	°	0.10	0 - 99.99	Controllo rottura encoder: minimo spostamento eseguito dall'asse.
PH-28 : TEMPO MINIMO	s	2.000	0 - 9.999	Controllo rottura encoder: tempodi controllo del minimo spostamento PW-26.
PH-29 : LOGICA FRENO	-	1	0 - 1	0 : Uscita freno N.O. 1 : Uscita freno N.C.
PH-30 : TEMPO FRENO	s	1.000	0 - 9.999	Tempo di attesa rilascio freno prima dello start movimento e chiusura dopo lo stop.
PH-31 : ACCELERAZIONE	V/s	20.00	0 - 99.99	Valore di accelerazione.
PH-32 : DECELERAZIONE	V/s	20.00	0 - 99.99	Valore di decelerazione.
Modalità posizionamento ad impulsi				
PH-33 : ABILITAZIONE IMPULSI	-	0	0 - 1	0 : Posizionamento ad impulsi disabilitato 1 : Posizionamento ad impulsi abilitato
PH-34 : QUOTA DI AVVICINAMENTO	°	0.30	0 - 999.99	Spazio prima della quota target dove inizia il ciclo ad impulsi.
PH-35 : DURATA IMPULSO	s	0.100	0 - 9.999	Durata di un singolo impulso di tensione.
PH-36 : INTERVALLO IMPULSI	s	0.100	0 - 9.999	Tempo tra due impulsi.
PH-37 : NUMERO IMPULSI	-	40	0 - 9999	Massimo numero di impulsi.
PH-38 : AMPIEZZA IMPULSO	V	0.1	0 - 10.0	Ampiezza impulso in volt.
Linearizzazione				
PH-39 : ABILITA CONVERSIONE	-	0	0 - 1	0 : conversione lineare della posizione disabilitata 1 : conversione lineare della posizione abilitata
PH-40 : POSIZIONE REALE 2	°	22.50	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 2.
PH-41 : POSIZIONE CONVERTITA 2	°	22.50	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 2.
PH-42 : POSIZIONE REALE 3	°	45.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 3.
PH-43 : POSIZIONE CONVERTITA 3	°	45.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 3.
PH-44 : POSIZIONE REALE 4	°	67.50	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 4.
PH-45 : POSIZIONE CONVERTITA 4	°	67.50	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 4.
PH-46 : POSIZIONE REALE 5	°	90.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 5.
PH-47 : POSIZIONE CONVERTITA 5	°	90.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 5.
PH-48 : POSIZIONE REALE 6	°	0.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 6.
PH-49 : POSIZIONE CONVERTITA 6	°	0.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 6.
PH-50 : POSIZIONE REALE 7	°	0.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 7.
PH-51 : POSIZIONE CONVERTITA 7	°	0.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 7.
PH-52 : POSIZIONE REALE 8	°	0.00	0 - 9999.99	Posizione reale dell'asse nel settore 8.
PH-53 : POSIZIONE CONVERTITA 8	°	0.00	0 - 9999.99	Posizione convertita dell'asse nel settore 8.
PH-54 : TIPO USCITA ANALOGICA	-	0	0 - 1	0 : uscita analogica associata +/-10Vdc 1 : uscita analogica associata 0-10Vdc
PH-55 : PARCHEGGIO FINE CICLO	-	0	0 - 1	Abilita la posizione di parcheggio a fine ciclo automatico: 0 : disabilitata 1 : abilitata
PH-56 : ABILITA ALLARME TOLLERANZA	-	0	0 - 1	0 : fuori tolleranza solo visualizzato 1 : allarme abilitato

5. Diagnostica

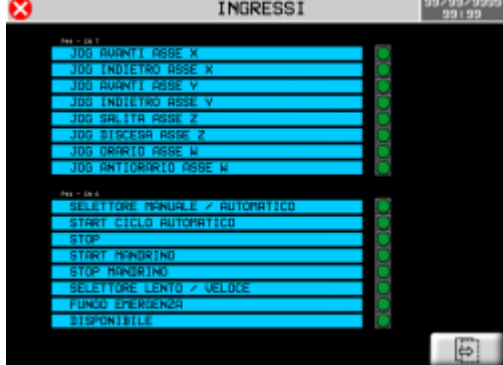
 F6 		
 		
 PASSWORD:462 		
 I/O 	 I/O 	
		
	INGRESSI  INGRESSI  	USCITE  USCITE  

				CONTEGGI  CONTEGGI 99/99/9999 99:99 X 9999999 [pulse] A Z B Y 9999999 [pulse] A Z B Z 9999999 [pulse] A Z B W 9999999 [pulse] A Z B H 9999999 [pulse] A Z B <td> USCITE ANALOGICHE  USCITE ANALOGICHE 99/99/9999 99:99 X 999999 U W 999999 U Y 999999 U H 999999 U Z 999999 U M 999999 U </td>	USCITE ANALOGICHE  USCITE ANALOGICHE 99/99/9999 99:99 X 999999 U W 999999 U Y 999999 U H 999999 U Z 999999 U M 999999 U															
				INGRESSI ANALOGICI  INGRESSI 99/99/9999 99:99 VELOCITA' SARTI MOTO (RPM X) [999999X] VELOCITA' INDETRO (RPM X) [999999X] ASSORBIMENTO (WATT X) [999999W] VELOCITA' RENDINO [999999RPM] <td> CANBUS  CANBUS 99/99/9999 99:99 <table><thead><tr><th>Canopen</th><th>Manufacturer</th><th>Hardware</th><th>Software</th><th>Status</th></tr></thead><tbody><tr><td>ID 1</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>NO LINK</td></tr><tr><td>ID 2</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>NO LINK</td></tr></tbody></table> Maxerr 99999999 Maxerr 99999999 Maxbusload X 99999999 Busload X 99999999 RESET </td>	CANBUS  CANBUS 99/99/9999 99:99 <table><thead><tr><th>Canopen</th><th>Manufacturer</th><th>Hardware</th><th>Software</th><th>Status</th></tr></thead><tbody><tr><td>ID 1</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>NO LINK</td></tr><tr><td>ID 2</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>aaaaaaaaaa</td><td>NO LINK</td></tr></tbody></table> Maxerr 99999999 Maxerr 99999999 Maxbusload X 99999999 Busload X 99999999 RESET	Canopen	Manufacturer	Hardware	Software	Status	ID 1	aaaaaaaaaa	aaaaaaaaaa	aaaaaaaaaa	NO LINK	ID 2	aaaaaaaaaa	aaaaaaaaaa	aaaaaaaaaa	NO LINK
Canopen	Manufacturer	Hardware	Software	Status																
ID 1	aaaaaaaaaa	aaaaaaaaaa	aaaaaaaaaa	NO LINK																
ID 2	aaaaaaaaaa	aaaaaaaaaa	aaaaaaaaaa	NO LINK																

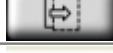
5.1 CPU DATA

CPU DATA Fw name: AAAAA-99.9.99 (Fw check.:999999999999 dec) Task time: 99999ms Max task time: 99999ms Min task time: 99999ms CPU time: 99999:99	Fw name : codice firmware e relativo checksum Task time : tempo medio del ciclo CPU Maximum Time e Minimum Time limiti registrati CPU time : tempo totale della CPU nello stato di RUN (hh:mm)
---	--

5.2 Ingressi digitali

 INGRESSI		Stato degli ingressi digitali  = OFF  = ON
		Pagina precedente
		Pagina successiva

5.3 Uscite digitali

 USCITE		Stato delle uscite digitali  = OFF  = ON
		Pagina precedente
		Pagina successiva
		Premere per passare alla modalità di forzatura uscite Premere sull'uscita che si intende attivare.

5.4 Conteggi encoder

 CONTEGGI		Posizione assi  = OFF  = ON
--	---	---

5.5 Uscite analogiche



USCITE AN.



USCITE ANALOGICHE

99/99/9999

99:99

X 999999 U

W 999999 U

Y 999999 U

H 999999 U

Z 999999 U

M 999999 U

Voltaggio uscite analogiche

5.6 Ingressi analogici



INGRESSI AN.



INGRESSI

99/99/9999

99:99

VELOCITA' RUOTI TAGLIO (ASSE X)

[999999x]

VELOCITA' INGIETTO TAGLIO (ASSE X)

[999999x]

RESORBITAMENTO MANI/INO

[999999n]

VELOCITA' MANI/INO

[999999rpm]

Letture ingressi analogici

5.7 Canbus



CANBUS



CANBUS

99/99/9999

99:99

Canopen	Manufacturer	Hardware	Software	Status
ID 1	AAAAAAAAAA	AAAAAAAAAA	AAAAAAAAAA	NO LINK
ID 2	AAAAAAAAAA	AAAAAAAAAA	AAAAAAAAAA	NO LINK

Maxxerr: 99999999

Maxtxerr: 99999999

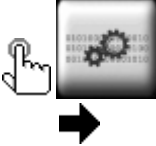
Maxbusload %: 99999999

Busload %: 99999999

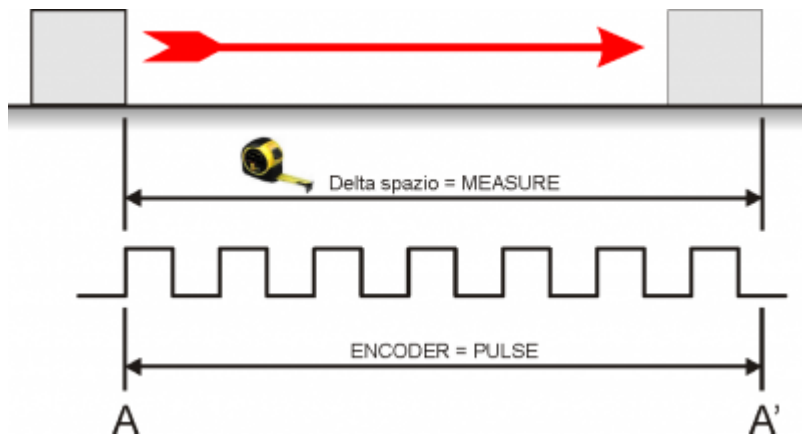
RESET

Stato della comunicazione con il modulo remoto.

6. Calibrazione assi

			
			
	 PASSWORD:462		
		 	
			
	 RISOLUZIONE 		
	 LINEARIZZAZIONE 		

6.1 Risoluzione



- Premere il tasto  (Out analogica +1 Volt), controllare che il valore del campo **ENCODER** aumenti
- Premere il tasto  (Out analogica -1 Volt), controllare che il valore del campo **ENCODER** diminuisca
- A - A' = Spazio più lungo possibile
- Segnare la posizione di partenza (A)
- Azzerare il valore **ENCODER**: 
- Eseguire il movimento da A ad A'
- Trascrivere nel campo **PULSE**, il valore visualizzato nel campo **ENCODER**
- Misurare il **delta spazio** A - A'
- Scrivere il valore di **delta spazio** A - A' nel campo **MEASURE**

Importante:

- Il valore di **PULSE** dovrà sempre essere superiore al valore di **MEASURE** (il valore ottimale è "MEASURE x 10 = PULSE")
- Introdurre il valore **MEASURE** nell'**unità di misura** scelta. Esempio: se l'unità di misura scelta è 1/10mm e la misura di **delta spazio** è 133.5mm, introdurre il valore 1335 nel campo **MEASURE**
- I valori di **Pulse** e **Misure** qui inseriti , verranno trascritti automaticamente nei parametri **GP-XX**

6.2 Linearizzazione



Se la meccanica non è lineare, in questa pagina è possibile inserire una tabella di linearizzazione tra la posizione letta dal trasduttore (reale) e la posizione linearizzata.

8. 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.