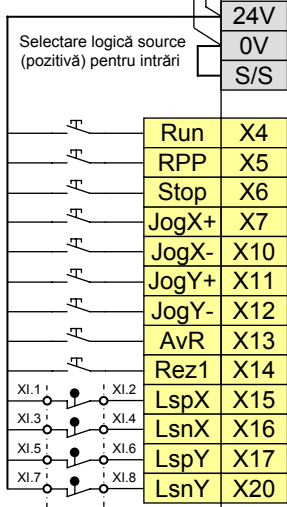


În cazul depășirii capacității sursei de 24Vcc PLC, terminalul HMI trebuie alimentat dintr-o sursă separată.

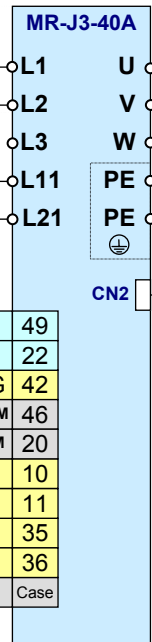
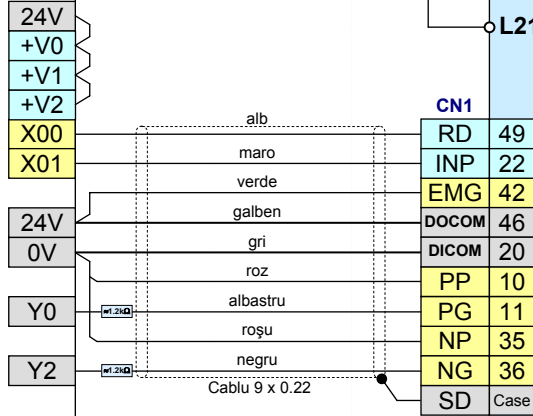


Cablu PLC-HMI GT01-C30R4-8PC



FX1N-40MT-ESS/UL

Capacitatea sursei de 24Vcc PLC, inclusiv I/O, este de 400 mA.

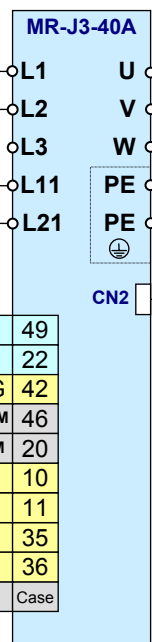
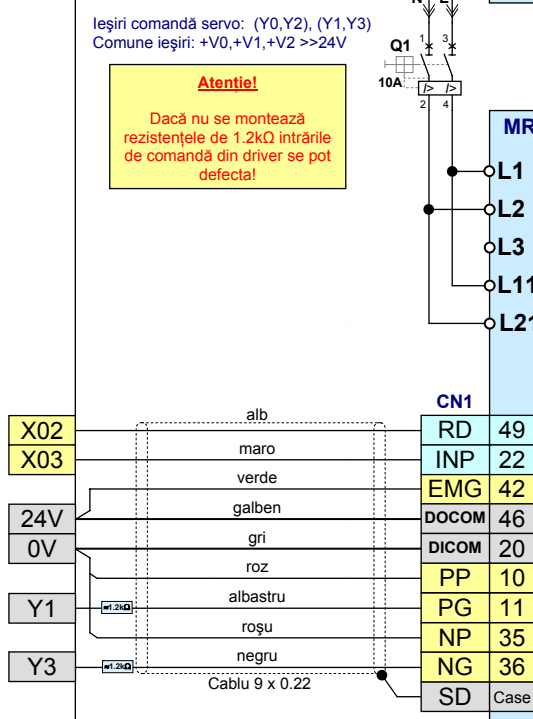


succesiunea fazelor între driver și servomotor trebuie respectată exact! U-roșu, V-alb, W-negru

cablu forță: MR-PWS1CBL10M-A2-L  
cablu encoder: MR-J3ENCBL10M-A2-L

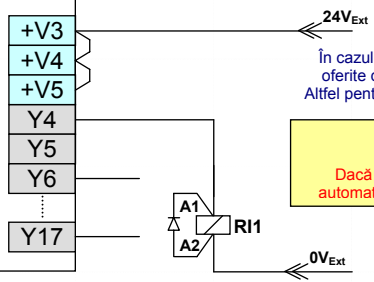
Ieșiri comandă servo: (Y0,Y2), (Y1,Y3)  
Comune ieșiri: +V0,+V1,+V2 >>24V

**Atenție!**  
Dacă nu se montează rezistențele de 1.2kΩ intrările de comandă din driver se pot defecta!



cablu forță: MR-PWS1CBL10M-A2-H  
cablu encoder: MR-J3ENCBL10M-A2-H (flexibile, long life)

**Atenție!**  
(resetarea în cazuri de suprasarcină)  
Dacă acționarea se oprește cu semnalizare de suprasarcină (overcurent) nu repetați la intervale scurte de timp manevra de resetare prin scoaterea de sub tensiune. În astfel de cazuri modulul de forță din driver se poate defecta!



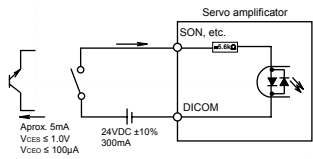
În cazul în care nu se depășește capacitate sursei oferite de automat se poate utiliza această sursă. Altfel pentru sarcinile Y6...Y17 folosiți o sursă externă.

**Atenție!**  
Dacă se inversează polaritatea diodei, ieșirea automatului va fi oușă în scurt și se poate defecta!

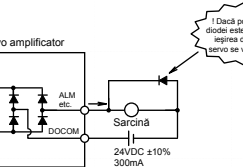
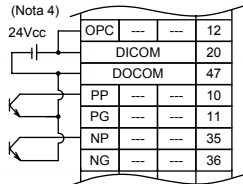
**Parametrii sistem:**

PS01. Viteza bias instrucțiune DRV [p/sec]	0
PS02. Viteza maximă instrucțiune DRV [p/sec]	100000
PS03. Timp accelerație/decelerare instrucțiune DRV [ms]	50
PS05. Viteza Jog low [cm/min]	200
PS06. Viteza Jog rapid [cm/min]	400

<p><b>SIRIUS</b> Sirius Trading &amp; Services</p>		<p><b>Istalație sudură în puncte XY</b> Schema electrică de conexiuni-logică source</p>			
		Proiectat: DPAl.LI	Data: 20.05.2010	Aprobat: ---	Revizie: - / --,--,-----

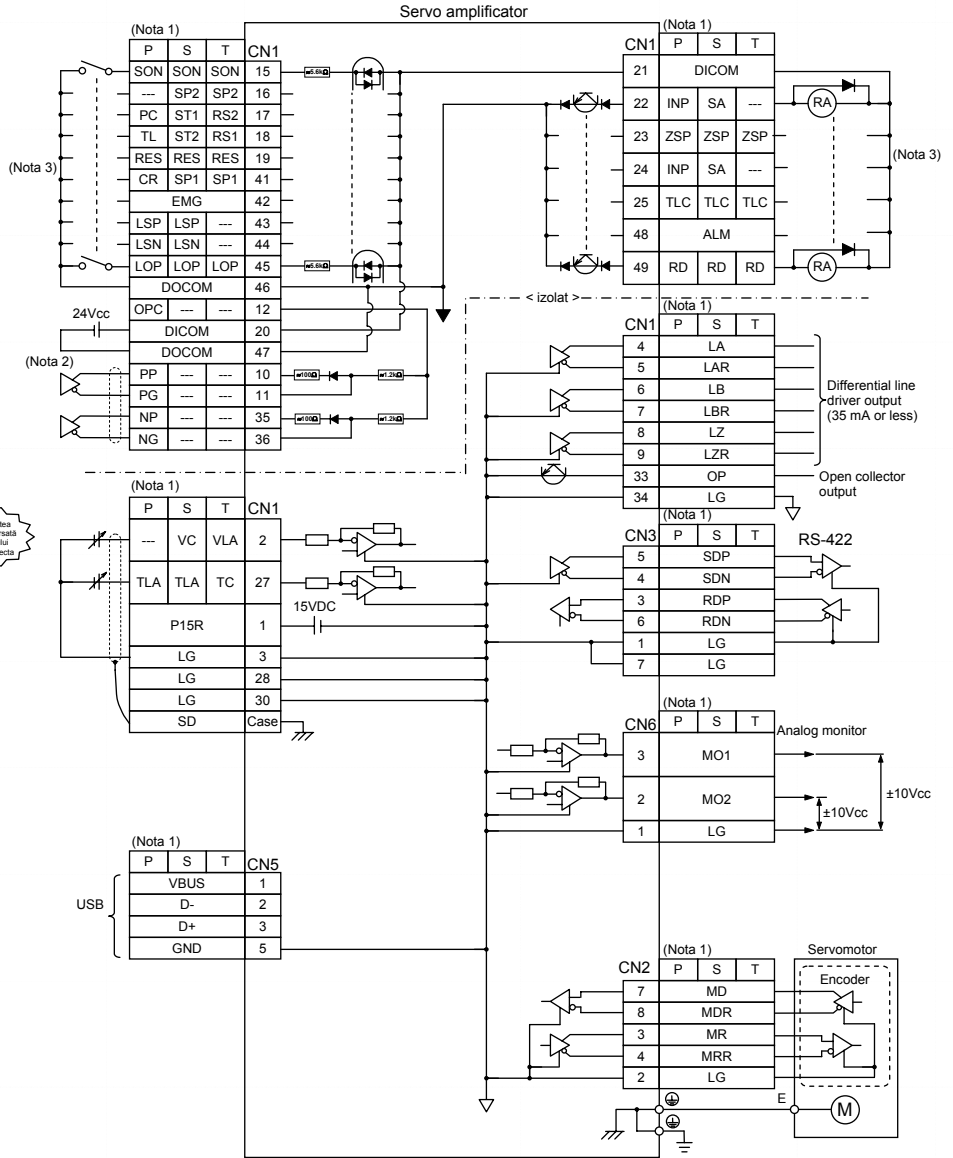


Exemplu de utilizare a intrărilor în logica source (pozitivă)



Exemplu de utilizare a ieșirilor în logică source (pozitivă)

! Dacă polaritatea diodei este reversată ieșirea driverului servo se va defecta



- Nota 1: P:Control poziție, S: Control viteză, T: Control cuplu
- Nota 2: Exemplificare pentru comanda cu pulsuri sistem diferențial
- Nota 3: Exemplificare pentru logica de comandă sink (negativă)
- Nota 4: Exemplificare pentru comanda cu pulsuri sistem open collector

**Parametri acționare servo: control de poziție (P)**

Parametri:

- PA01 (\*STY) 0000 control de poziție
- PA05 (\*FBP) 5000 nr. de pulsuri/unități comandă pt. o rotație completă motor (exemplu: unitatea de comandă cu care se lucrează este 0.001 mm și o rotație completă a motorului se traduce într-o deplasare a axei cu 5 mm)
- PA08 (ATU) 0001 auto tuning
- PA09 (RSP) 0012 timp de răspuns
- PA10 (INP) 5 confirmare poziție – +/-0.005 mm
- PA13 (\*PLSS) 0011 selectare mod comandă - sens și tren impulsuri; pentru schimbarea de sens se setează 0001
- PA19 (\*BLK) 000C pentru a avea acces la toți parametri (după setare este necesară scoaterea și repunerea sub tensiune pentru acces la grupele de parametri PB, PC și PD)
- PC36 (\*DMD) 0002 afișare implicită abaterea față de valoarea prescrisă în pulsuri motor
- PD01 (\*DIA1) 0C04 capetele de cursa LSP, LSN și SON sunt setate intern în driver – nu mai trebuie făcute ștrăpuri

\* prin funcția de autotuning online se setează automat toți ceilalți parametri legați de buclele de reglaj. Funcția de autotuning este selectată implicit din fabricație și nu necesită o altă procedură specială

\* (\*---) parametri care necesită scoaterea și repunerea sub tensiune pentru ca valorile setate să devină efective.