

VM15

Albero parametri

Manuale installatore
VM15 – Albero parametri

9UMIT1504-1200
Versione: 160429

VM15 Albero parametri

1. VM15 Pannello	1-3
2. Equilibratore [tipo BN]	2-4
3. Taglio in aria [tipo TD].....	3-6
4. Misuratore [tipo GA]	4-7

1. VM15 Pannello



SETUP

CONFIGURAZIONE DI SISTEMA

- Equilibratore
- Taglio in aria
- Misuratore

CONNESSIONI

RETE VM15

Nodo HMI	
Locale	Remoto
Identificativo HMI	Identificativo HMI
Porta di controllo TCP	Connessione automatica
Porta seriale	Indirizzo IP
Baudrate	Porta di controllo TCP

ETHERNET

- Indirizzo ethernet ([sola lettura](#))
- Configurazione
- Indirizzo IP
- Subnet mask
- Indirizzo del Gateway

PAGINE CUSTOM

PAGINA CUSTOM 1

Tipo

[Equilibratore+Taglio in Aria](#)
Scheda Taglio in Aria No.
Sezione
Sorgente
Scheda Equilibratore No.
Modalità equilibratura

PAGINA CUSTOM 2

...

PAGINA CUSTOM 8

CONFIGURAZIONE

- Modo OPERATORE
- ID Pagine e Parametri

2. Equilibratore [tipo BN]



OPZIONI

Modalita' di funzionamento
Disabilita Extra Power



LAVORO

PART PROGRAM 1..4

Filtro di squilibrio
Tolleranza minima
Tolleranza massima
Vibrazione massima
Equilibratura a regime
Controllo tolleranza

PARAMETRI DI LAVORO PER PRE-EQUILIBRATURA

EQUILIBRATURA MANUALE 1 PIANO (PRE-EQUILIBRATURA)

Metodo di compensazione

COMPENSAZIONE

se AGGIUNTA

Ampiezza angolare peso

se SPOSTAMENTO

Ampiezza angolare peso

Spostamento angolare peso

se PESI

Numero di fori di correzione

Posizione angolare primo foro

Correzione fine

Diametro di applicazione

Tipo di pesi

se DEFINITO

Set di pesi

peso 1 .. 10

se ACQUISITO

--- seguire la procedura---

Tolleranza

Correzione errori di posizione

Controllo compensazione insufficiente

Velocità di rotazione a regime

Senso di rotazione

Senso di graduazione

Ciclo masse neutre


SETUP
RIGA COMANDI:TEST I/O

INGRESSI-USCITE

Gestione handshake

CONNETTORE B1

Uscita B1 pin 13

Uscita B1 pin 14

Uscita B1 pin 15

LOGICA USCITE (*accesso con password*)

Logica uscite digitali

USCITA ANALOGICA [Connettore B2]

U.A.: Sorgente

U.A.: Fondoscala

TESTA EQUILIBRANTE [Connettore B4]

Testa equilibrante

TESTA EQUILIBRANTE CUSTOM (*STD, HP*)

Tensione azionamento [V]

Tensione massima [%]

Tensione minima [%]

Tmin movimento neutre [s]

DRIVER

Corrente massima [mA]

Limitazione corrente [mA]

Prescaler corrente massima

Durata spunto [ms]

Durata rampa [ms]

Correzione corrente massima [%]

COLLETTORE [Connettore B4]

Regolazione No-Link

Tipo di collettore No-Link

COLLETTORE NO-LINK (AE) CUSTOM

F nominale

F max

F min

F step ±

Tempo di assestamento

Vf nominale

Vf max

Vf step ±

If max

If filtro RMS

Vr nominale

Ritardo start-up parte rotante

SINTONIA CANALE RF

Canale RF

Memorizzazione nuova sintonia

Cambio canale RF


SETUP (...continua)

PICK-UP 1 [Connettore B5]

Sensibilità [mV/g]

Alimentazione

EQUILIBRATURA (*Algo TRY & ERROR*)

Condizione per start equilibratura

Segnalazione tolleranza

Equilibratura manuale

Equilibratura al power-up

Contatore numero di cicli

Timeout ciclo equilibratura

Aggiustamento fine

Rigidità macchina

RIGIDITA' CUSTOM

Tensione incrocio [%]

Min impulso incrocio [s]

Max impulso incrocio [s]

Tensione parallelo [%]

Min impulso parallelo [s]

Max impulso parallelo [s]

CONTROLLO ROTAZIONE

Soglia di sincronismo per diagnostica [n/min]

Velocità di rotazione minima [n/min]

Velocità di rotazione massima [n/min]

Velocità di rotazione a regime [n/min]

Filtro RMS

Barra grafica

GRAFICI E VISUALIZZAZIONI

Squilibrio: unità di misura

DIAGNOSTICA

Dati per diagnostica (A)

Controllo Pickup 1 pronto

3. Taglio in aria [tipo TD]



OPZIONI

Modalità di funzionamento
Part Program
FEA 1
FEA 4
Versione FPGA *(sola lettura)*
FFT n-shift



SETUP

INGRESSI-USCITE

Gestione handshake
Modo di reset
Reset all'accensione
Reset al passaggio Manuale <> Automatico
Minimo tempo di attivazione uscite

CONNETTORE D2

D2.Pin1 ingresso
D2.Pin2 ingresso
D2.Pin3 uscita
D2.Pin4 uscita
D2.Pin5 uscita
D2.Pin6 uscita

LOGICA USCITE *(accesso con password)*

Logica uscite digitali

TRASDUTTORI POTENZA [Connettore D4]

Trasduttore di potenza 1: Fondoscala
Trasduttore di potenza 1: Filtro RMS

INGRESSO AE1 [D8]

ICP
Controllo sensore pronto
Soglia sensore pronto

INGRESSO AE4 / AUX [D5]

ICP
Tensione di eccitazione
Controllo sensore pronto
Soglia sensore pronto

GRAFICI E VISUALIZZAZIONI

Tempo mantenimento picco
Valore Picco
Grafico a scorrimento
Pixel da scorrere



LAVORO – Sezioni A e B

Part Program #

PART PROGRAM

FORMULE: Definizione uscite

L1 = N aV1 > 20 + ...
L2 = ...
L3 = ...
L4 = ...

SINCRONIZZAZIONI

Ritardo reset
L1: Ritardo di attivazione
L2: Ritardo di attivazione
L3: Ritardo di attivazione
L4: Ritardo di attivazione

GRAFICI E VISUALIZZAZIONI

GRAFICO V1

GRAFICO V2

GRAFICO V3

GRAFICO V4

Modalità di rappresentazione
Grafico: valore massimo
Grafico: valore minimo

GRAFICO POTENZA

Modalità di rappresentazione
Grafico: valore massimo
Grafico: valore minimo

Grafico: durata
Posizione di trigger
Trigger grafico su Limite 1
Trigger grafico su Limite 2
Trigger grafico su Limite 3
Trigger grafico su Limite 4

FFT: Setup variabile Vx

Sorgente
Filtro RMS
Fondo scala
Bypass filtro analogico

4. Misuratore [tipo GA]



OPZIONI

Part program



SETUP

- # INGRESSI-USCITE
 - Modo di reset
 - # LOGICA USCITE ([accesso con password](#))
 - Logica uscite digitali
 - LINEA DI COMANDO:
 - TEST I/O
- # TRASDUTTORE [G2]..[G4]
 - Tipo di trasduttore
 - Tensione di eccitazione
 - Sensibilità trasduttore
 - Filtro rms per misura
 - Filtro RMS per rotondità
 - Quota minima
 - Quota massima
 - Overrange superiore
 - Overrange inferiore
 - Controllo ricarica
- # INGRESSI SINCRONISMO [G6]
 - SINCRONISMO 1
 - Numero di impulsi per giro
 - Velocità minima portapezzo [n/min]
- # GRAFICI e VISUALIZZAZIONI
 - Decimali per visualizzazione quote
 - # SEZIONE A
 - Memorizza ultima quota
 - Diagramma quota: Fondoscala
 - Diagramma quota: Durata
 - Diagramma quota: Trigger
 - Diagramma quota: Posizione trigger



✚ LAVORO

(MISURA IN-PROCESS)

Step incremento offset

✚ PART PROGRAM 1

...

✚ PART PROGRAM 8

Modalità di funzionamento

Analisi di rotondità

Ritardo inizio ciclo

✚ MISURA

✚ FORMULA

$$D = Kq (K2 G2 + .. + K4 G4)$$

Sincronismo

Tipo di misura

Ritardo meccanico

Ritardo elettrico

Durata campionamento

Azzeramento sincronizzato

Scostamento master dallo zero

Tempo di sosta (spegnifiama)

Tempo di passata

✚ COMANDI

Tipo Soglia

Soglia 4

Soglia 3

Soglia 2

Soglia 1

Soglia 0

Soglia A

✚ ROTONDITA'

✚ FORMULA DI ROTONDITA'

$$Rnd = K Gx$$

Sincronismo

Centro per calcolo scostamenti

Componente per calcolo del residuo

✚ SOGLIE

$$L1 = \text{Comp } 1 > \text{Val} + \text{Comp } 2 < \text{Val}$$

$$L2 = \text{Comp } 3 > \text{Val}$$

$$L3 = \text{Comp } 4 > \text{Val}$$

✚ GRAFICI E VISUALIZZAZIONI

Risoluzione

Spessore della linea



✚ LAVORO – Sezione A e B

(MISURA PRE / POST-PROCESS)

Step incremento offset

✚ PART PROGRAM 1

...

✚ PART PROGRAM 8

Modalità di funzionamento

Analisi di rotondità

Ritardo inizio ciclo

✚ MISURA

✚ FORMULA

$$D = Kq (K2 G2 + .. + K4 G4)$$

Sincronismo

Tipo di misura

Ritardo meccanico

Ritardo elettrico

Durata campionamento

Azzeramento sincronizzato

Scostamento master dallo zero

Tempo assestamento quota

Tolleranza quota valida

✚ LIMITI

Limite Tolleranza superiore

Limite compensazione superiore +

Limite compensazione inferiore -

Limite Tolleranza inferiore

✚ ROTONDITA'

✚ FORMULA DI ROTONDITA'

$$Rnd = K Gx$$

Sincronismo

Centro per calcolo scostamenti

Componente per calcolo del residuo

✚ SOGLIE

$$L1 = \text{Comp } 1 > \text{Val} + \text{Comp } 2 < \text{Val}$$

$$L2 = \text{Comp } 3 > \text{Val}$$

$$L3 = \text{Comp } 4 > \text{Val}$$

✚ GRAFICI E VISUALIZZAZIONI

Risoluzione

Spessore della linea