

VM15 Guida rapida pannello

Manuale operatore VM15 – Guida rapida pannello

> 9UMIT1513-1200 Release: 220128



Pannello VM15 e Tastiera





Funzioni VM15 HMI Pannello



Accesso alla pagina di Sistema			
Premere finché compare "SISTEMA" nella finestra dei messaggi, poi ril	asciare per acc	edere alla pa	gina di Sistema
Balancer 1 Devices Version Status VM25 HM1 v 10.0 800713 2 BS Multilink1 v 10.0 800716 2 BS Balancer t v 10.0 090425 2 BS Touch Defector 1 v 10.0 090425 2 BS Touch Defector 1 v 10.0 0904425 2 BS		F1	Connetti sistema
System		F2	Disconnetti sistema
0.00 mm/s 0 0		F3	Passa in modalità <u>SERVICE</u>

Accesso alla pagina di setup HMI VM15			
Nella pagina di Sistema premere poi premere per accedere alla utilizzare i comandi diretti	a pagina di setu	ıp dei parame	etri HMI o premere Fx per
	🚏 ABC	F1	Cambio lingua
Devices version status VM25HM1 v 10.0990713 0 BS Multilink1 v 10.0990736 0 BALANCER 1 Balancer 1 v 10.0 091023 0 B Touch Detector 1 v 10.0.081105 0 Hw MuLTILINK 1	****	F2	Cambio login
	2	F3	Backup / Restore / Upgrade
Press [ENTER] to execute the command	☆•	F4	Regola Contrasto/Luminosità (solo per i display monocromatici)
	S REBOOT	F2	Riavvia l'HMI VM15



Cambio lingua				🚏 abc _{or} 🏴 abc
Usando i tasti o o selezionare la lingua e p	premere . L'att	tivazione della	a lingua impo	ostata richiede qualche secondo.
Language Italian English-LK Press [ENTER] to execute the command		→ 🚺	F6	Uscita

Cambio login			*** **
Usando i tasti + Usando i tasti + digitare la password nell'apposito campo e pre	emere	. Nella tabella	a è riportato l'elenco delle
Login level: Balance Systems Digit password ****	▶₿Ø	F1	Salva il livello di accesso impostato e esce dalla pagina
Login level: Installer → 💾 👰 💦 🔪 🚽 → 👰	•	F6	Applica il livello di accesso impostato ed esce senza salvare

Password	Livello di accesso	Descrizione		
Login				
1	Osservatore	Tutti gli strumenti abilitati funzionano in modo automatico senza nessuna possibilità di intervento. Le uniche funzioni attive consentono di visualizzare gli strumenti e di cambiare il livello di accesso		
1294	Operatore	Tutti gli strumenti abilitati funzionano in modo automatico. L'operatore può accedere ai comandi disponibili in modo automatico (per esempio CORREZIONE LIMITI, OFFSET MISURA, ecc.). In funzione delle impostazioni di sistema, l'operatore può utilizzare l'equilibratore in modo manuale.		
1432	Programmatore	Tutti gli strumenti abilitati funzionanano in modo automatico e manuale. L'operatore può accedere ai parametri di lavoro e ad alcuni parametri di setup.		
1221	Installatore	L'operatore ha il controllo completo del sistema.		
Configurazion	e			
13489	Logica uscita	Abilita la modifica della logica (POSITIVA o NEGATIVA) delle uscite digitali degli strumenti.		

Backup / Restore dei parametri e configurazione di sistema			28
	t ∎ sys	F2	Backup di sistema
HMI BALANCER 1 MULTNET 1 TOUCH DETECTOR 1	1 ↑t	F3	Backup file Master (file portabile)
WD Counter 0	₽ st	F4	Ripristino
Press [FNTFR] to execute the command	•	F5	Aggiornamento software
		F6	Visualizzazione file di log



Modifica Parametri

Parametri	Modalità di accesso
PARAMETRI HMI	premere pagina di Sistema
(Parametri di sistema)	premere poi o per selezionare "HMI" e per accedere alla pagina dei
PARAMETRI STRUMENTI - Equilibratore	NOTA: l'accesso ai parametri delle schede funzione è possibile solo in <u>MODO MANUALE</u> premere nella pagina di stato della scheda funzione
 Misuratore Multilink 	premere accedere alla pagina di Sistema premere premere poi

Categoria Parametro	Coma	ndo per accedere	Descrizione
LAVORO	\Rightarrow	F1	Insieme dei parametri relativi al processo sotto controllo. Solitamente sono identificati come PART-PROGRAM.
SETUP	∦ ∻	F2	Insieme dei parametri per configurare gli ingressi e le uscite, i sensori e gli attuatori e per ottimizzare i filtri e gli algoritmi.
OPZIONI	\checkmark	F3	Elenco delle opzioni che possono essere installate per ogni strumento.

Tipo Parametro	Proprietà	Procedura per modificare il valore
		• SHIFT + per digitare il valore
	VALORE DI DEFAULT: impostazione di fabbrica	 il valore
Numerico	<u>RANGE</u> : MinMax <u>UNITA' DI MISURA</u> (se applicabile)	per impostare il valore di DEFAULT
		per salvare il valore impostato
		<u>NOTA</u>: I valori fuori range non vengono accettati
	VALORE DI DEFAULT: impostazione di	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •
Lista di valori	fabbrica ELENCO DEI VALORI	• per impostare il valore di DEFAULT
		per salvare il valore impostato







Lista dei comandi di Sistema

Comandi pr	incipali					
	F1	Connetti sistema				
	F2	Disconnetti comunicazione	Disconnetti comunicazione col sistema			
	F3	Passa in modalità <u>SERVICE</u>				
📲 ABC	F1	Cambio lingua				
****	F2	Cambio login				
2	F3	Backup / Ripristino / Aggio	rnamento soft	ware		
sys 💾	F2	Backup parametri sistema				
Mst 💾	F3	Backup file Master (file por	Backup file Master (file portabile)			
Rst 💾	F4	Ripristino Parametri	Ripristino Parametri			
	F5	Aggiornamento software				
	F6	Visualizzazione file di log				
-ờ: •	F4	Regola Contrasto / Luminosità (solo per i display monocromatici)				
S REBOOT	F2	Riavvia l'HMI VM15				
Comandi ge	nerali disp	onibili nelle procedure				
\checkmark	-	Conferma / Applica	×	-	Cancella	
\bigcirc	-	Start	\bigcirc	-	Stop	
	F6	Menu / step successivo	-	F1	Menu / step precedente	
	-	Cancella file				
▶₿∅	F1	Save & Exit	◆ 💋	F6	Uscita	



Riconoscimento degli strumenti







EQUILIBRATORE A 1 PIANO [BN]

Comandi

Icone di stato

	Squilibrio
∔⊷	Squilibrio entro tolleranza inferiore
→	Squilibrio entro tolleranza inferiore
+	Squilibrio fuori tolleranza
(@)	ALLARME: Max vibrazione
	Controllo rotazione
	Mandrino fermo
	Velocità di rotazione a regime
	Velocità di rotazione non a regime
	ALLARME: Velocità di rotazione oltre il limite max
	ALLARME: Sensore rotazione non pronto

	Testa equilibrante
Ø	Posizione neutra raggiunta
1	ALLERTA: Posizione neutra impossibile
	ALLARME: Ciclo masse neutre in errore
MAX	ALLARME: Max compensazione raggiunta
(<mark>)</mark> 2	ALLARME: Guasto motori testa equilibrante > eseguire ciclo masse neutre
Ac	ccelerometro (pick-up)
PICKUP	ALLARME: Pickup non pronto
	Ciclo di equilibratura
- ,	ALLERTA: Equilibratura automatica impossibile
₽.	ALLERTA: Timeout equilibratura
	Generale
A	ALLARME (Generico)

Collettore No-Link						
1 2	ALLERTA: Collettore non pronto					
	Connessione hardware in corso (icona animata)					
	Connessione wireless in corso (icona animata)					
1)	Collettore connesso					
₽ <mark>₽</mark> ₽	ALLERTA: Verificare distanza collettore					
D €	ALLERTA: Protezione parte fissa collettore					
ALLERTA: Protezione parte ro collettore						
ALLARME: Temperatura su par fissa						
₽ <mark>₽</mark>	ALLARME: Temperatura su parte rotante					
L E	ALLARME: Parte fissa collettore					
₽ <mark>╦</mark>	ALLARME: Parte rotante collettore					
	Collettore a spazzole					
	Collettore a spazzole: Acceso					
ON	Collettore per anelli: Elettrovalvola attivata					



Comandi

	Comandi prir	ncipali	e e e e e e e e e e e e e e e e e e e
	•	F1	Avvia il ciclo automatico di equilibratura [1 piano]
	(Ø)	F2	Avvia il ciclo automatico di masse neutre [masse a 180°]
-	🤲 🔶 D	F3	Avvia la movimentazione manuale delle masse di compensazione
_	₽ 🖗 ₽	F4	SE ABILITATO, avvia la procedura guidata di equilibratura su 1 piano (Equilibratura Manuale o Pre-Equilibratura 1 piano)

		>	Procedura equilibratura manuale [1 piano]					
		-	(+)=?	F2	Calibrazione			
	F2 Avvia acquisizione pesi		8 <mark>0</mark> 3	-	Fine acquisizione pesi			
\square	-	Cambio	1 (+) 2	F3	Correzione			
•	-	Salva calibrazione	<mark>}}→</mark>	-	Ignora / Salta			

→ [

Movimentazione manuale delle masse di compensazione								
	Modo C	OMBINATO	Modo INDIPENDENTE					
1(+)2	F1	Incrocio avanti	1(+) F1		Motore 1 avanti			
1(+)2	F2	Incrocio indietro	1(+) F2		Motore 1 indietro			
1(+)2	F3	Parallelo avanti	(İ +) 2	F3	Motore 2 avanti			
1 (+)2	F4	Parallelo indietro	(į́+)2	F4	Motore 2 indietro			
(+) _{1/2}	F6	Modo indipendente	(+) ₁₊₂	F6	Modo combinato			

Comandi in S	Setup Para	metri 🦯 🤣
E TEST	F4	Accesso alla funzione di test I/O per il controllo del cablaggio dei segnali di ingresso / uscita dell'interfaccia digitale dello strumento [Connettore B1]



TAGLIO IN ARIA [TD]



Icone di stato

Uscite				
<mark>1</mark> 3	Limiti attivi			
1 2 3 4	Limiti non attivi			

Sensori							
(E1 //	ATTENZIONE: Sensore AE1 non pronto						
(E2 //	ATTENZIONE: Sensore AE2 non pronto						
(E3 //	ATTENZIONE: Sensore AE3 non pronto						
ωx //===	ATTENZIONE: Sensore Aux non pronto						
, ,, ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	ATTENZIONE: Sensore di Potenza non pronto						

Analisi FFT						
FFT **	FFT in modo continuo					
FFT MAX	FFT in modo massimi (peak detection)					
FFT Ø	Zero FFT					

<u>Glossario</u>

AE = Emissione Acustica Aux = Sorgente Ausiliaria P = Potenza V = Variabile



MASTER	Durata processo non
	memorizzata
MASTER	Acquisizione durata processo in
<u></u>	corso
MASTER	Errore durante l'acquisizione della
	durata del processo
MASTER	Acquisiizone durata processo
<u>e</u>	eseguita correttamente
MASTER	
	Master non salvato
MASTER	
<u> / / </u>	Acquisizione master in corso
MASTER	Errore durante l'acquisizione del
<u>/ v</u>	master
MASTER	Acquisizione master andata a
$\mathcal{I}_{\mathcal{N}}$	buon fine
L #	Processo eseguito senza alcuna
	ricezione del segnale di STOP
L 📲	Nessun trigger ricevuto dopo
	segnale di START
L-60	Confronto in correc (Envolore)
	Contronto in corso (Envelope)
La	Dracasa atomad
Ľ۵	Process stopped

Envelope - Status signalling

	0
	Zona oltre la tolleranza
ф	Zona al di sotto della tolleranza
	Zone fuori tolleranza
	lp max – segnale istantaneo oltre il limite massimo
	Ip min – segnale istantaneo al di sotto del limite minimo
	Ip crash - segnale istantaneo oltre il limite di crash
	Ip max – min – segnale istantaneo oltre i limiti max e min
E E E E E E	Confronto terminato (Envelope)
GOOD	Confronto andato a buon fine (Envelope)
	Processo corrente oltre la tolleranza
۲ ^{μμ}	Processo corrente al di sotto della tolleranza
	Processo corrente fuori tolleranze max e min





Comandi

	Commandi in Modo Automatico							
/	F1 Correzione Limite 1							
	‡ 2	F2	Correzione Lir	nite 2				
	‡ 3	F3	Correzione Limite 3					
	‡ 4	F4	Correzione Limite 4					
	Commandi in M	lodo Manualo	•		٥			
	F1 Reset							
		F2	Modifica le FC	RMULE dei Part Pro	gram per la definizione dei limiti			
		F3	Accesso veloc	e alla correzione de	i Limiti			
,	n	F4	SE ABILITATO), cambio Part-Prog	ıram			
	ZOOM 🕀	F5	Zoom + dei d	iagrammi				
	ZOOM 🔍	F5	Zoom – dei di	agrammi				
		F2	Accesso alla pagina di setup della Variabile V1					
	11 V2	F3	Accesso alla p	agina di setup della	a Variabile V2			
	<u>// 11//3</u>	F4	Accesso alla p	agina di setup della	a Variabile V3			
	يەتىلەر 🏏	F5	Accesso alla p	agina di setup della	a Variabile V4			
	🥢 P	F2	Accesso alla p	agina di setup del c	anale di Potenza [Connettore D4]			
			Zoom	10				
		-			ON/OFF diagramma V1			
					ON/OFF diagramma V2			
					ON/OFF diagramma V3			
					ON/OFF diagramma V4			
	Corr	ezione Limit	1					
	NOT	A: il contenut	o del menu dipen	de dalla formula del	part program impostato			
	a	√ x	aP x		Correzione limite <u>Assoluta</u>			
	i۱	/ x	iP x		Correzione limite Incrementale			
	d	√ x	dP x		Correzione limite Delta			





Modifica Part Program: FORMULA								
	Termine							
Uscita	Segnalazione di uscita	Elaborazione sorgente	Sorgente	Canale	Comparazione	Soglia	Operatore	
Limit 1 = Limit 2 = Limit 3 = Limit 4 =	[N] = Normale [L] = Latch [E] = Edge	XXX	V P	18	> <	XXX	+ = OR logico con il termine successivo . = fine	
	Protezione Soglia Protezione Soglia							
Esempio: Il processo usa contemporaneamente un sensore AE e un trasduttore di potenza Limit 1 = N iV 1 > 30.0 + N iP 1 > 15 Il Limite 1 è usato come <u>GAP ELIMINATION</u> basato sul valore incrementale della Variabile V1 (variazione attesa del 30%) OPPURE sul valore incrementale del canale di potenza P1 (variazione attesa del 15%). Il segnale digitale in uscita è NORMALE (dinamico rispetto alle soglie impostate)								
Limit 2 = L	.a > 0.0	10						
l imit 2 - I								
	Il Limite 3 è usato nominale del motore	come segnale di e). Il segnale digita	<u>ANTI-CRASH</u> ba ale in uscita è LAT	asato sul valore FCHED, cioè attiv	assoluto istantaneo de o fino al successivo res	el canale di poter set.	nza P1 (80% della potenza	
Limit 4 = L	a > 0.0							
	Il Limite 4 non è usa	ito						
NOTA: i Termini o le Soglie che appaiono in modalità "reverse" sono protetti dall'installatore di sistema.								
Esempio: Limit 1 = N iAE 1 > 30.0 + <u>N iP 1 ></u> 15								
Ilt	ermine "N iP 1" è p	protetto e può es	sere modificat	o solo dall'inst	allatore di sistema.			

Comandi in FORMULA					
F	F1	Protegge in scrittura il termine o la soglia			
e e e e e e e e e e e e e e e e e e e	F1	Toglie la protezione in scrittura al termine o alla soglia			

Commands in Power input Setup				
	F1		Assegna gli indirizzi di rete ai trasduttori di Potenza	
^{KW} 100%	F2		Setup potenza dei motori [100% = Potenza Max]	
RMS	F3		Setup filtro RMS	



Comandi di configurazione Variabile Vx					
// RESET				F1	Azzera lo stato
adada. 🌠	iiliilia MAX			F2	Commuta FFT in modo continuo -> FFT in modo massimi
ļuluu * ∯↑	uhu FFT			F3	Commuta Zero FFT -> Reset Zero FFT
- <mark>B</mark> +				F4	Setup amplificazione segnale di ingresso
				F5	Setup filtri digitali
		F2		F1	Setup filtro digitale passa banda n.1
	ON L	F2	OFF	F2	ON/OFF filtro digitale passa banda n.1
				F3	Sposta in basso il filtro digitale passa alto
				F4	Sposta in alto il filtro digitale passa alto
			┥─╨╦╌╨╌	F5	Sposta in basso il filtro digitale passa basso
			Lu _k ut.	F6	Sposta in alto il filtro digitale passa basso
	111.	F3		F1	Setup filtro digitale passa banda n.2
	ONL	F2	OFF	F2	ON/OFF filtro digitale passa banda n.2
				F3	Sposta in basso il filtro digitale passa alto
				F4	Sposta in alto il filtro digitale passa alto
				F5	Sposta in basso il filtro digitale passa basso
				F6	Sposta in alto il filtro digitale passa basso
<u> </u>				F2	Setup Variabile: filtro RMS / Fondoscala
				F4	Selezione finestra di lavoro
				F3	Sposta in basso finestra di lavoro
				F4	Sposta in alto finestra di lavoro
	Å			F5	Diminuisci guadagno nella finestra di lavoro
	Å+			F6	Aumenta guadagno nella finestra di lavoro
•-//->-1				F5	Setup diagnostica sensore

Comandi di Se	etup	🗡 🔶
E TEST	F4	Accesso alla funzione di test I/O per il controllo del cablaggio dei segnali di ingresso / uscita dell'interfaccia digitale dello strumento [connettori D1 e D2]



Envelope commands in Manual Mode							
// RESET	F1	Reset / Abilita					
⊗ <u>≪</u> ⊘ <u>≪</u>	F2	Start processo Stop processo					
©⊻ ©⊻	F3	Start acquisizione Stop acquisizione					
西 💢	F4	Cancella master					
<u>人</u>	F7	Modalità editing master					
Commands in e	dit mode p	age 🧪 🛄					
< 🗗	F1	Seleziona zona a sinistra					
	F2	Seleziona zona a destra					
₽ +	F3	Aumenta tolleranza superiore della zona selezionata					
<u>–</u>	F4	Diminuisce tolleranza superiore della zona selezionata					
<u>+</u>	F5 Aumenta tolleranza inferiore della zona selezionata						
<u>–</u>	F6	Diminuisce tolleranza inferiore della zona selezionata					
	F7	Disabilita zona selezionata					
он 🏥		Abilita zona selezionata					
- 📠	F1	Diminuisce tolleranza superiore di tutte le zone					
+	F2	Aumenta tolleranza superiore di tutte le zone					
— 🖽	F3	Diminuisce tolleranza inferiore di tutte le zone					
+	F4	Aumenta tolleranza inferiore di tutte le zone					
西日	F6	Salva master					



MISURATORE [GA - NG]

Misura In-Process e Misura In-Process con Analisi di Rotondità





Misura Pre/Post-Process



Analisi di rotondità e di forma Post-Process





Icone di stato

	Outputs
1 2 3 4 0 <mark>8</mark>	Comandi di salto in-process attivati
1 2 3 4 0 A	Comandi di salto in-process reimpostati
1 2	Componenti di misura e rotondità post-process fuori tolleranza.
12	Componenti di misura o rotondità post-process nei limiti di tolleranza
τ	Ritardo ciclo di avvio scaduto
τ	Ritardo inizio ciclo non scaduto
D	Spegni fiamma scaduto
D	Spegni fiamma inattivo
0	Rotondità fuori tolleranza
	Rotondità in tolleranza
\bigcirc	Rotondità non attiva
	Roundness & Shape
\bigcirc	Errore di rotondità
\bigcirc	Scostamento esterno
Q	Scostamento interno
\bigcirc	Eccentricità
\diamond	Ovalità
\bigcirc	Triangolarità
	Quadrangolarità
\bigcirc	Pentagonalità
Ç,	Residuo

Transducers				
₽Ţ	Overrange			
łē	Quota massima			
OK	In posizione di misura			
OK 1	In posizione di ricarica			
	ALLARME: Ricarica non eseguita			
	ALLARME: Ricarica con interruzione flusso dati non eseguita			
OK 📕	Ricarica con interruzione flusso dati eseguita			

	Gauging				
₽)⊘	Misura in process				
O	Misura pre / post-process				
	Posizionamento	D			
٢	Rotondità e analisi di forma				
μm mils	Unità di misura				
ر	Correzione del valore di offset				
	Dimension				
+	OVR	Overrange			
-	MAX	Limite massimo			



Commandi

	Comandi in mo	do Automatic	:0	
	Ø	F1	Incremento Offset	
	Ø	F2	Decremento Offset	
	Ø	F3	Azzeramento Offset	
	Comandi in mo	do Manuale		•
		F1	Reset delle segnalazioni e st	art ciclo
	Ø	F2	Accesso veloce alla correzior	e dell'offset
	Ø	F3	Accesso al menu di azzeram	ento
	n	F5	Cambio Part program	
	\bigcirc	F6	Accesso all'analisi di rotondit	à e di forma
		>	Rotondità	
			F1	Reset delle segnalazioni e start ciclo
			∅ ⊃= F2	Accesso alla schermata di azzeramento meccanico
			Azzeramento	
			Ø 2 F1	Accesso alla schermata di azzeramento meccanico
			→ Ø ← F2	Azzeramento elettrico
			→ ← F3	Reset dell'azzeramento elettrico
			-Ø+ MASTER F4	Impostazione dello scostamento di zero dal pezzo master
Ļ				







I quattro trasduttori gestibili hanno i seguenti nomi associati agli ingressi della scheda: G2, G3, G4, G5

Coefficiente del trasduttore

Il ruolo dei coefficienti K2..K5 é quello di eseguire una pesatura delle letture effettuate dai trasduttori. Il valore di tali coefficienti dipende dalla sensibilità e dalla costruzione meccanica del trasduttore.

Solitamente il valore di questi coefficienti é impostato a 1.0, ma é possibile determinarli con la procedura seguente:

- Azzerare la quota del misuratore su un piano di riferimento
- inserire uno spessore campione noto, ad esempio 0.2 mm, tra il tastatore ed il pezzo;
- leggere la quota indicata dal VM25, ad esempio 0.22 mm;
- calcolare il K (relativo al trasduttore che si sta verificando: G2..G5) = quota campione / quota letta = 0.2 / 0.22 = 0.9091;
- ripetere le stesse operazioni per gli altri trasduttori.

Operatore

Identifica il tipo di legame tra i vari trasduttori:

"+" = La lettura del trasduttore che segue viene sommata;

"-" = La lettura del trasduttore che segue viene sottratta;

")" = Terminatore di formula.

Coefficiente di guadagno (rapporto bracci)

Il coefficiente Kq determina un'equalizzazione della quota in funzione del rapporto bracci, cioé del rapporto tra le distanze tastatore-fulcro della testina e trasduttore-fulcro della testina (figura seguente).

Essendo una relazione geometrica, il coefficiente Kq viene determinato nel modo seguente.



Kq = (Lb + 22) / 57

dove Lb è la lunghezza del braccetto di misura.



Nella tabella seguente sono riportati i valori dei coefficienti calcolati per i braccetti standard

Rapporto bracci geometrico					
Lunghezza braccetto Lb [mm]	Kq per Top Gauge 200				
56	1.368				
70	1.614				
100	2.140				
120	2.491				





Comandi di Setup dei Trasduttori Gx			
	F1	Connessione e riconoscimento delle testine di misura TG200 Ogni volta che una testina di misura di tipo TG200-LG viene collegata "a caldo", è necessario eseguire il comando affinché venga riconosciuta la sua configurazione. Nel caso in cui a seguito del comando non vengano visualizzati i parametri di configurazione, significa che la testina di misura non è collegata correttamente oppure è guasta	

Commands in Parameter Setup					
E TEST	F4	Accesso alla funzione di test I/O per il controllo del cablaggio dei segnali di ingresso / uscita dell'interfaccia digitale dello strumento [Connettore G1]			



Note:	