



VM15

Interfaccia segnali

Installer manual
VM15 – Signals interface

9UMIT1521-1200
Release: 160601

VM15 Interfaccia segnali

1. Sistema	1-3
1.1. Introduzione.....	1-3
2. Equilibratore [Tipo BN]	2-4
2.1. Preliminare	2-4
2.1.1. Diagramma di stato ciclo masse neutre	2-4
2.1.2. Diagramma di stato ciclo equilibratura automatica	2-5
2.2. Logica segnali su connettore B1	2-6
2.2.1. Senza sincronizzazione (senza handshake) (default).....	2-6
2.2.1.1. Modo automatico.....	2-6
2.2.1.2. Ciclo masse neutre	2-6
2.2.1.3. Ciclo equilibratura automatica.....	2-7
2.2.2. Con sincronizzazione (con handshake)	2-8
2.2.2.1. Modo automatico.....	2-8
2.2.2.2. Ciclo masse neutre	2-8
2.2.2.3. Ciclo equilibratura automatica.....	2-9
3. Taglio in aria [Tipo TD].....	3-10
3.1. Logica segnali su connettori D1 e D2	3-10
3.1.1. Senza sincronizzazione (senza handshake) (default).....	3-10
3.1.1.1. Modo automatico.....	3-10
3.1.1.2. Segnalazione Limiti 1, 2, 3 e 4.....	3-10
3.1.1.3. Reset.....	3-11
3.1.1.4. Cambio Part-Program (Select 0, 1) – Esempio PP1 > PP2	3-13
3.1.2. Con sincronizzazione (con handshake)	3-14
3.1.2.1. Modo automatico.....	3-14
3.1.2.2. Segnalazione Limiti 1, 2, 3 e 4.....	3-14
3.1.2.3. Reset.....	3-15
3.1.2.4. Cambio Part-Program (Select 0, 1) – Esempio PP1 > PP2	3-17
4. Misuratore [Tipo GA]	4-18
4.1. Logica segnali su connettore G1.....	4-18
4.1.1. Senza sincronizzazione (senza handshake) (default).....	4-18
4.1.1.1. Modo automatico.....	4-18
4.1.1.2. Cambio Part-Program (Select 0, 1, 2) – Esempio PP2	4-19
4.1.1.3. Ciclo Auto-zero.....	4-20
4.1.1.4. Correzione Offset	4-20
4.1.1.5. Ciclo misura In-Process - Esempio.....	4-21
4.1.1.6. Posizionamento Pre-process (flagging) - Esempio	4-22

1. Sistema

1.1. Introduzione

Il controllo delle condizioni preliminari ai comandi è effettuato internamente dal sistema e dipende da come è stato parametrizzato dall'installatore. Alcune delle condizioni preliminary possono essere associate a segnalazioni sull'interfaccia digitale (I/O o Profibus DP / ProfiNET).

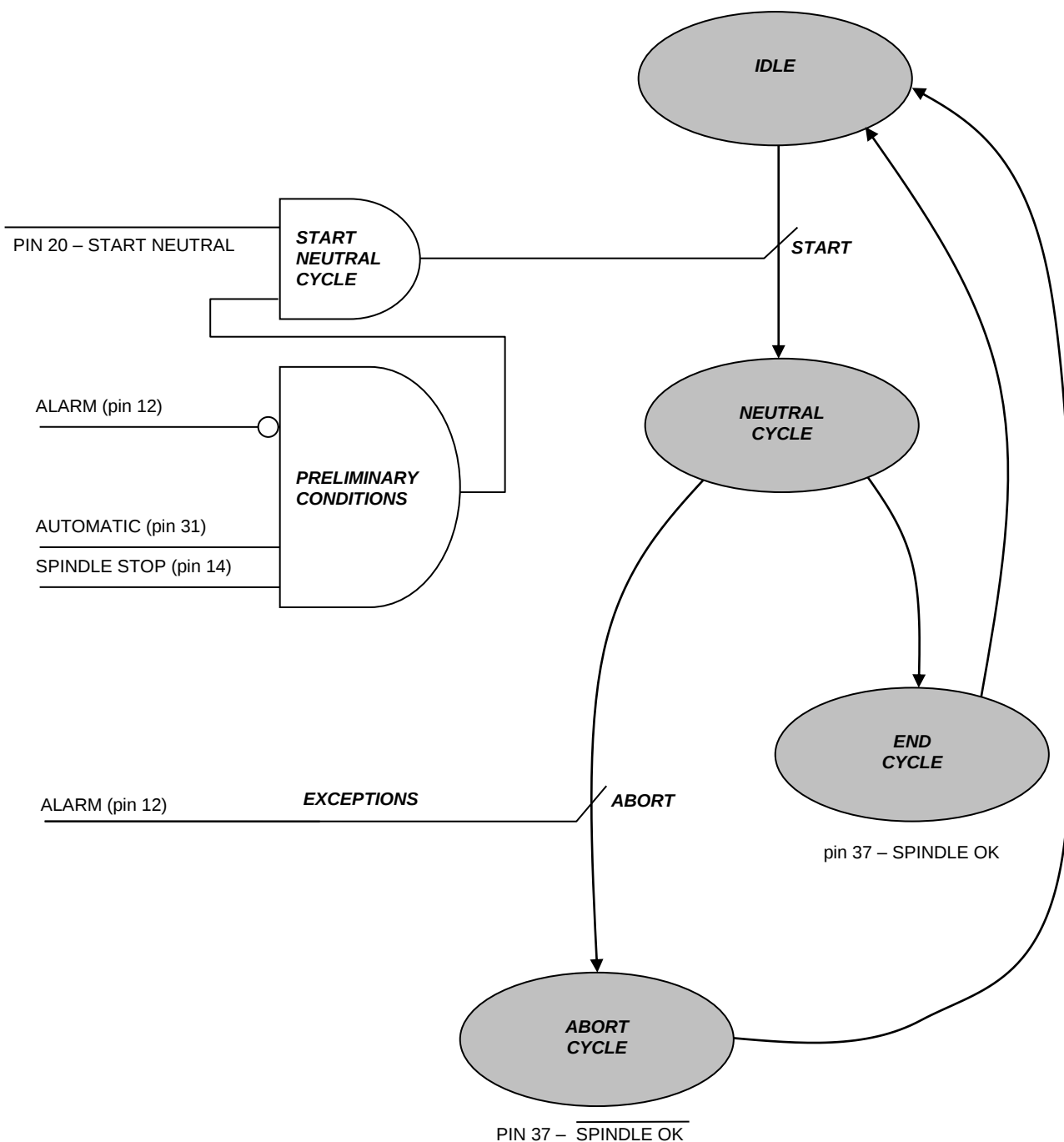
Per dettagli riguardanti la pin-out dei connettori digital I/O, si faccia riferimento al documento "9UMIT1506-1200 YYMMDD Componenti v120 It.pdf"

Per dettagli riguardanti il setup parametri relativi all'interfaccia digitale, si faccia riferimento al documento "9UMIT1505-1200 YYMMDD Setup Parametri v120 It.pdf"

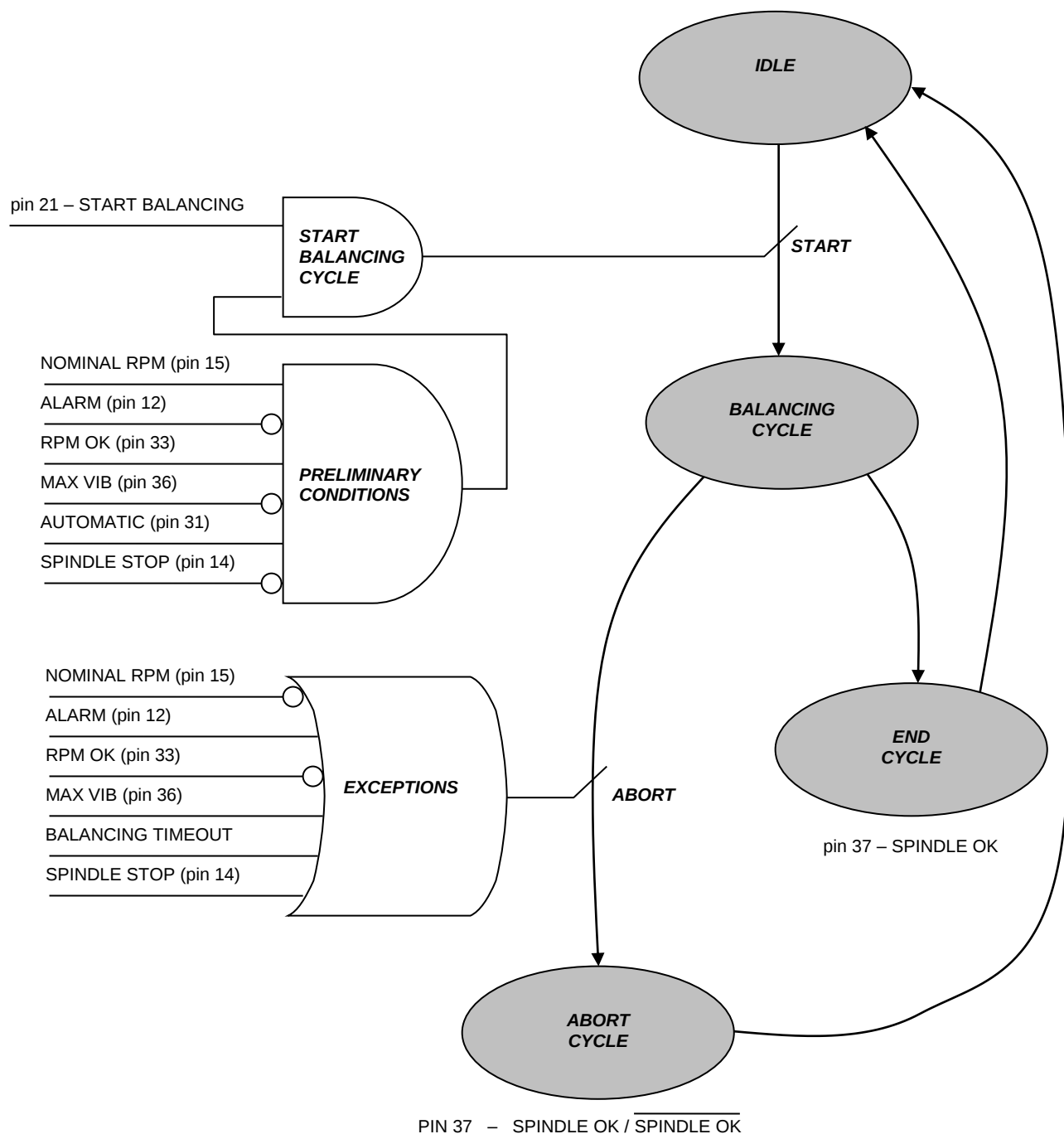
2. Equilibratore [Tipo BN]

2.1. Preliminare

2.1.1. Diagramma di stato ciclo masse neutre



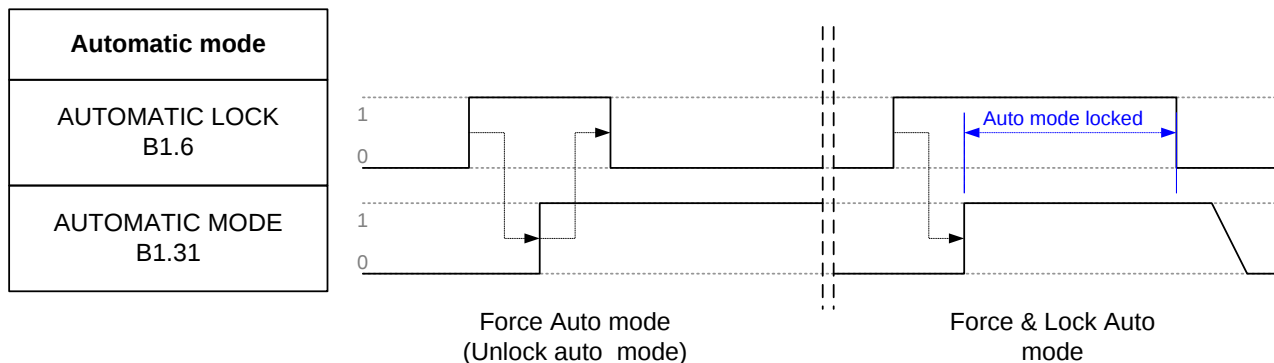
2.1.2. Diagramma di stato ciclo equilibratura automatica



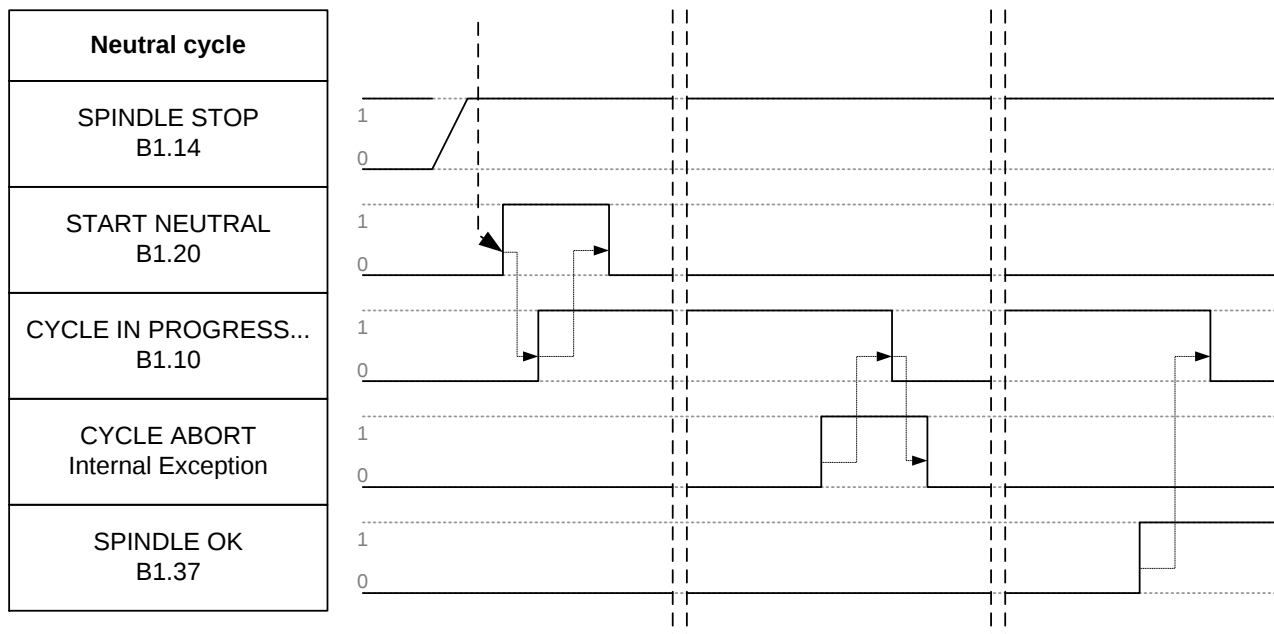
2.2. Logica segnali su connettore B1

2.2.1. Senza sincronizzazione (senza handshake) (default)

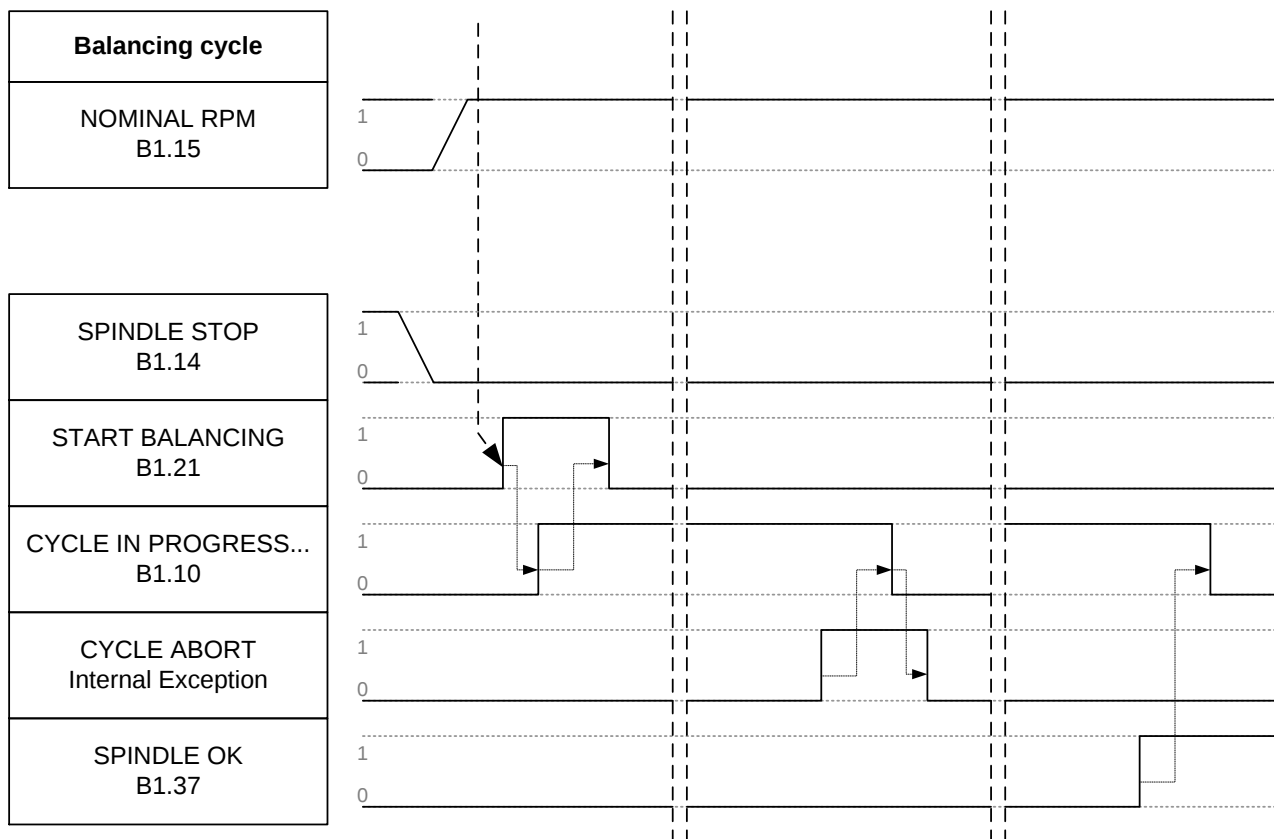
2.2.1.1. Modo automatico



2.2.1.2. Ciclo masse neutre

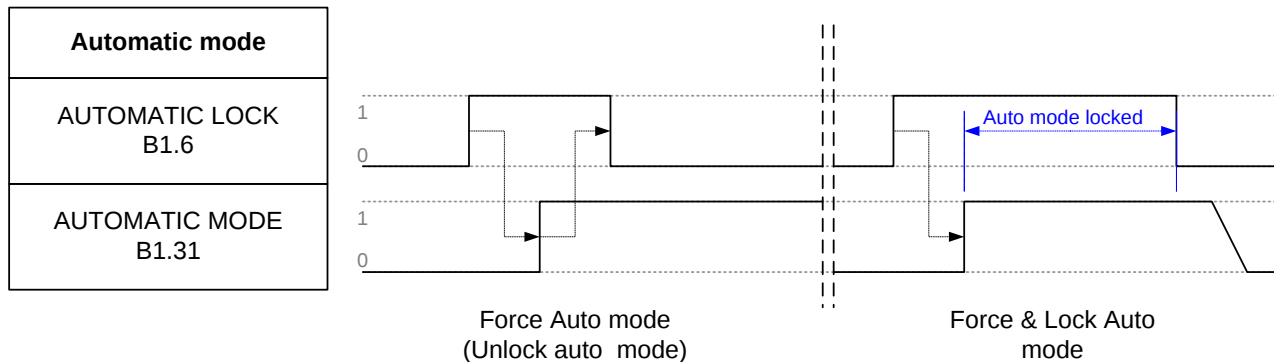


2.2.1.3. Ciclo equilibratura automatica

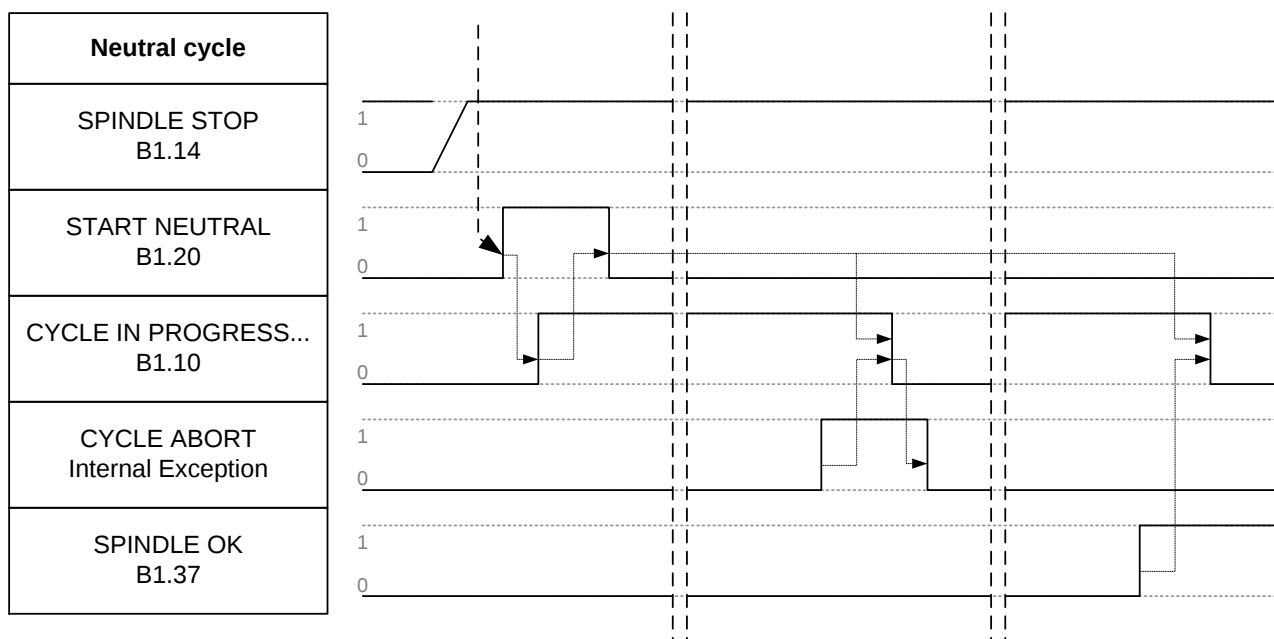


2.2.2. Con sincronizzazione (con handshake)

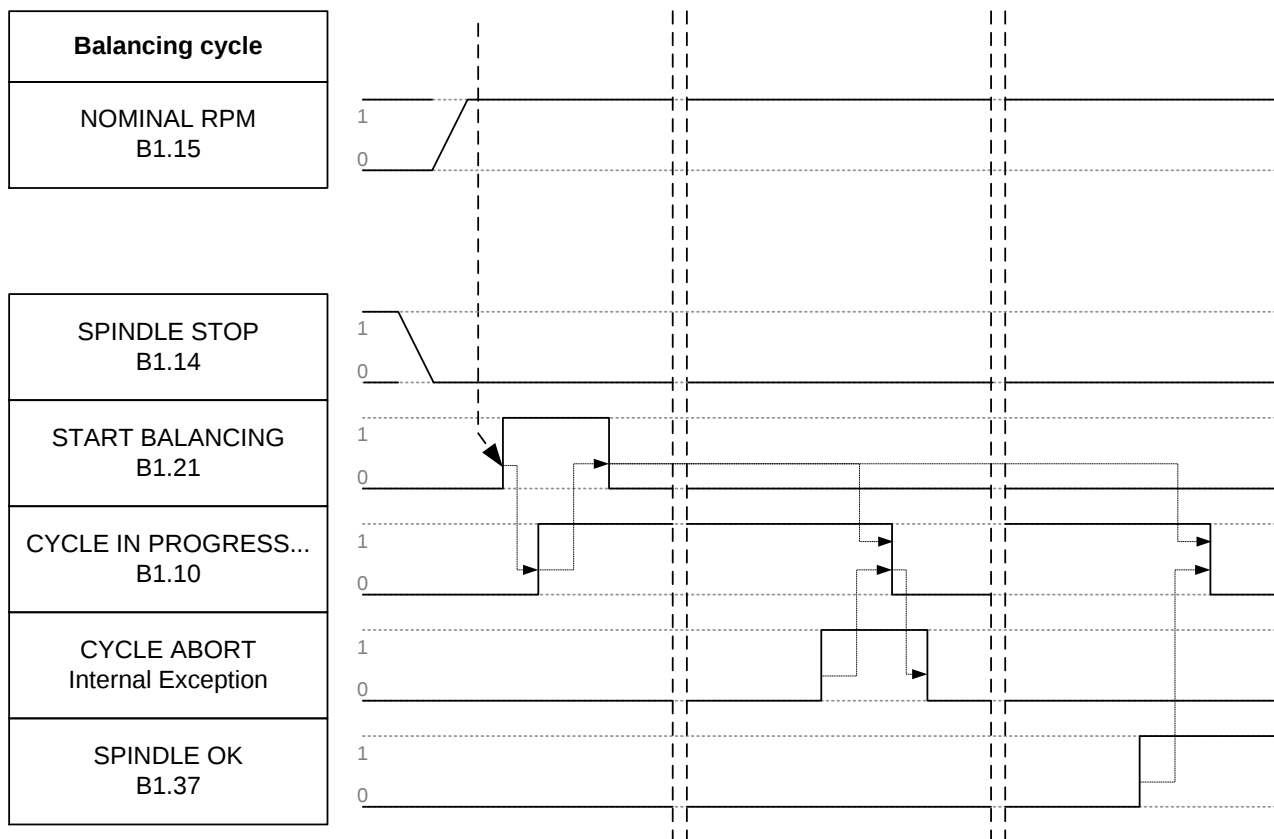
2.2.2.1. Modo automatico



2.2.2.2. Ciclo masse neutre



2.2.2.3. Ciclo equilibratura automatica



3. Taglio in aria [Tipo TD]

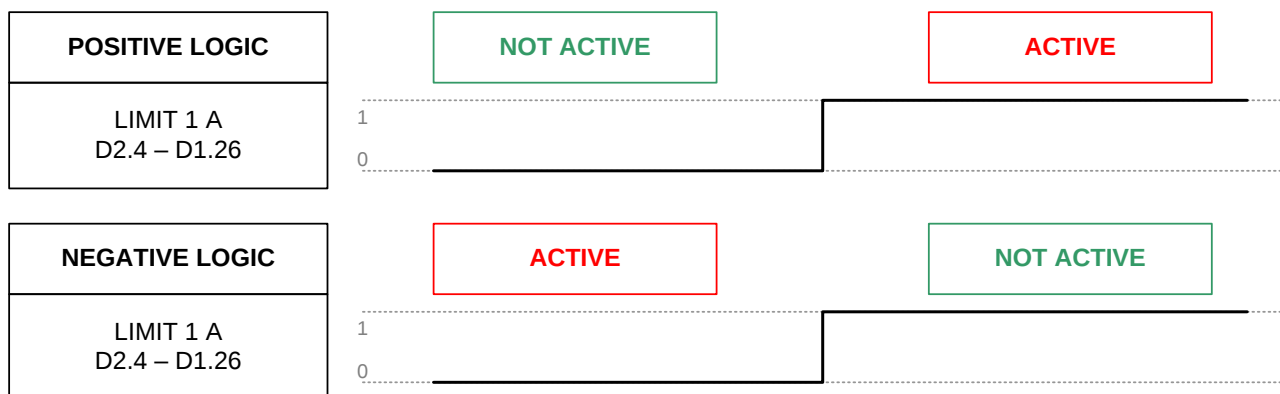
3.1. Logica segnali su connettori D1 e D2

3.1.1. Senza sincronizzazione (senza handshake) (default)

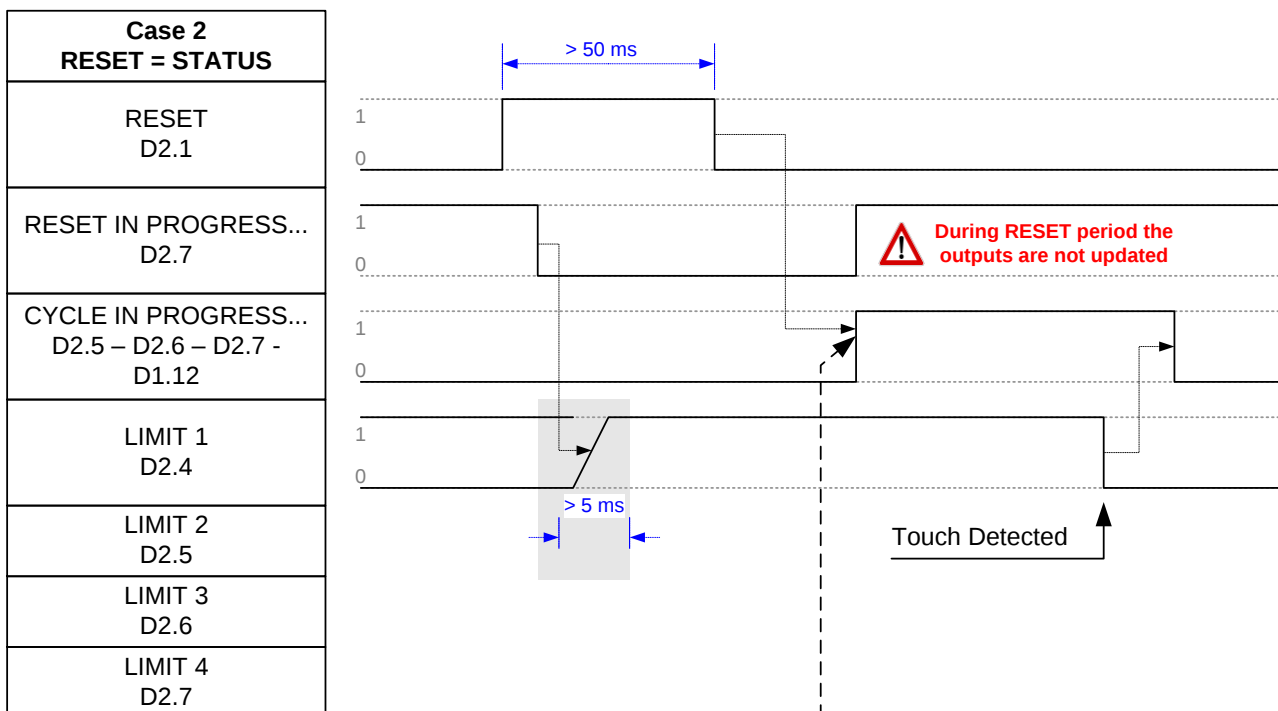
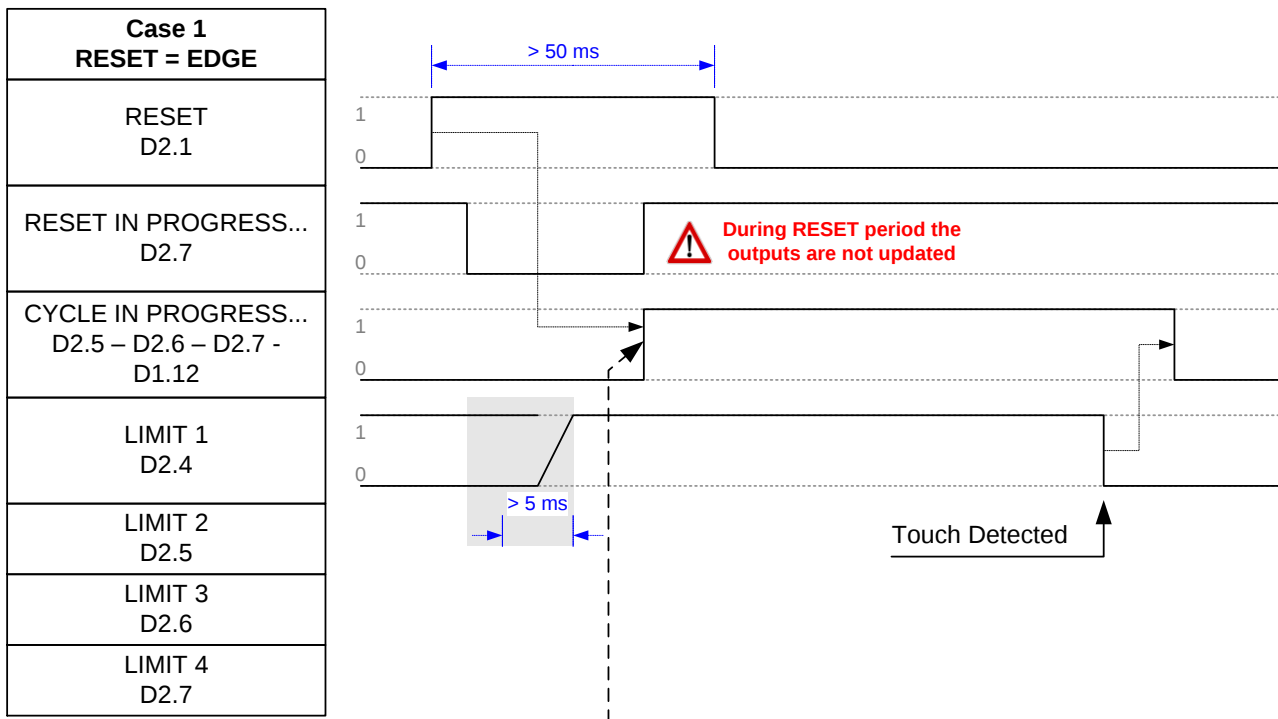
3.1.1.1. Modo automatico

Vedi paragrafo 1.

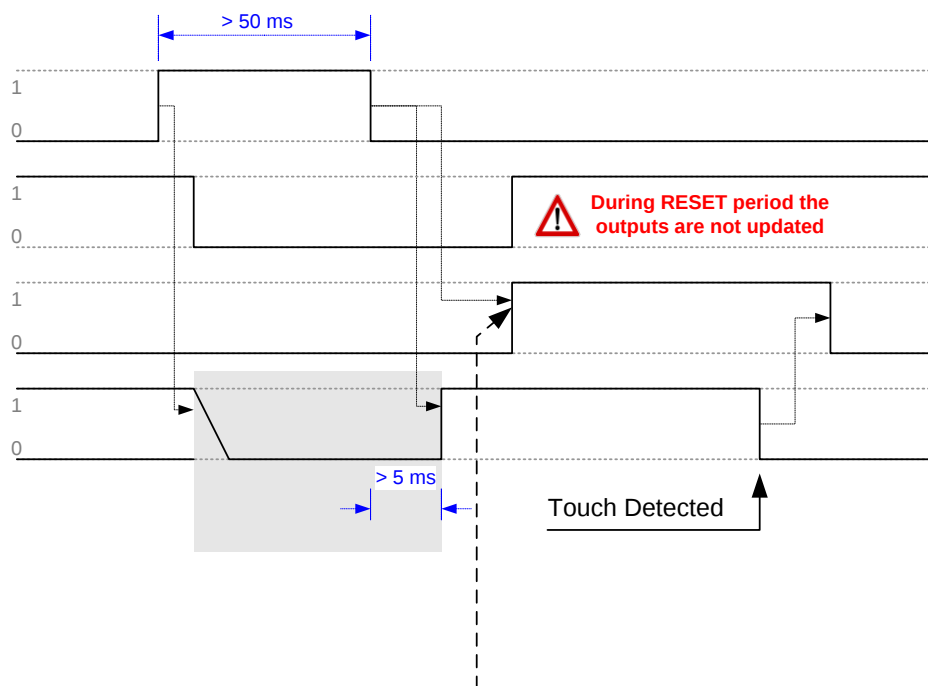
3.1.1.2. Segnalazione Limiti 1, 2, 3 e 4



3.1.1.3. Reset

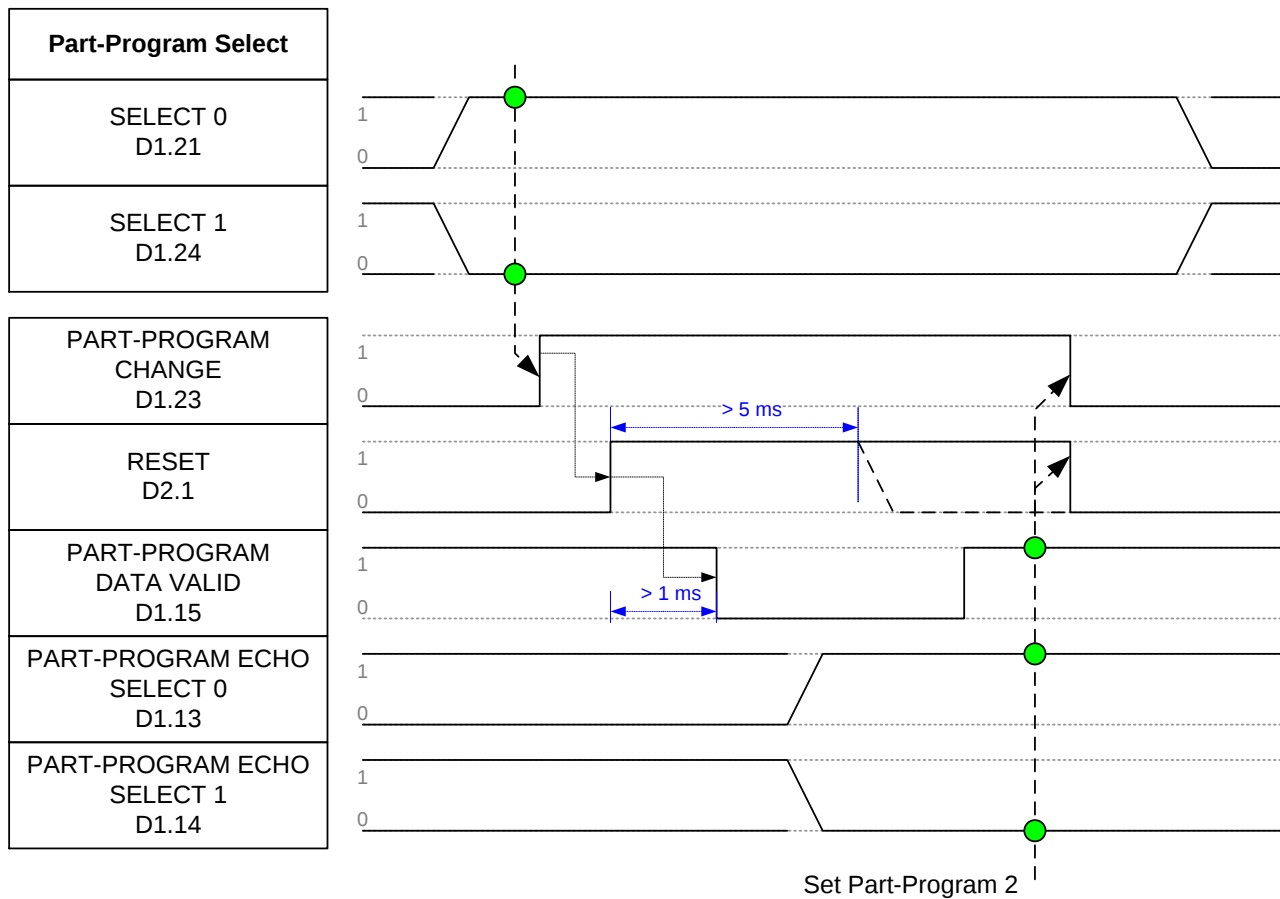


Case 3 RESET = STATUS+TEST
RESET D2.1
RESET IN PROGRESS... D2.7
CYCLE IN PROGRESS... D2.5 – D2.6 – D2.7 - D1.12
LIMIT 1 D2.4
LIMIT 2 D2.5
LIMIT 3 D2.6
LIMIT 4 D2.7



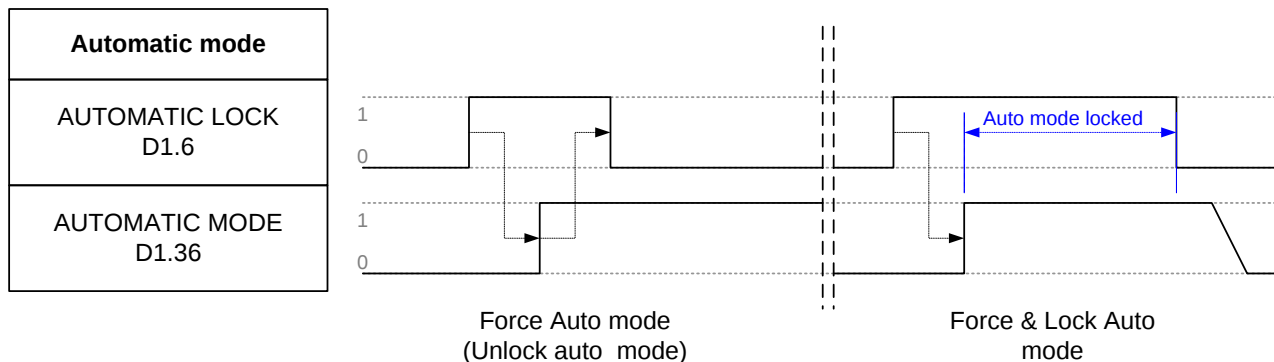
3.1.1.4. Cambio Part-Program (Select 0, 1) – Esempio PP1 > PP2

Part-Program No.	Select 0	Select 1	Select 2	Select 3
1	0	0	0	0
2	1	0	0	0
3	0	1	0	0
4	1	1	0	0

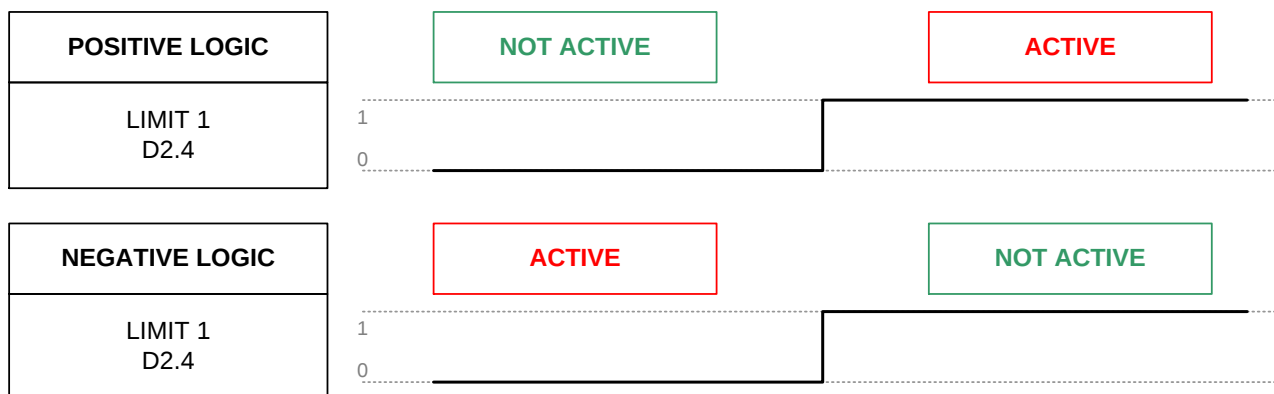


3.1.2. Con sincronizzazione (con handshake)

3.1.2.1. Modo automatico

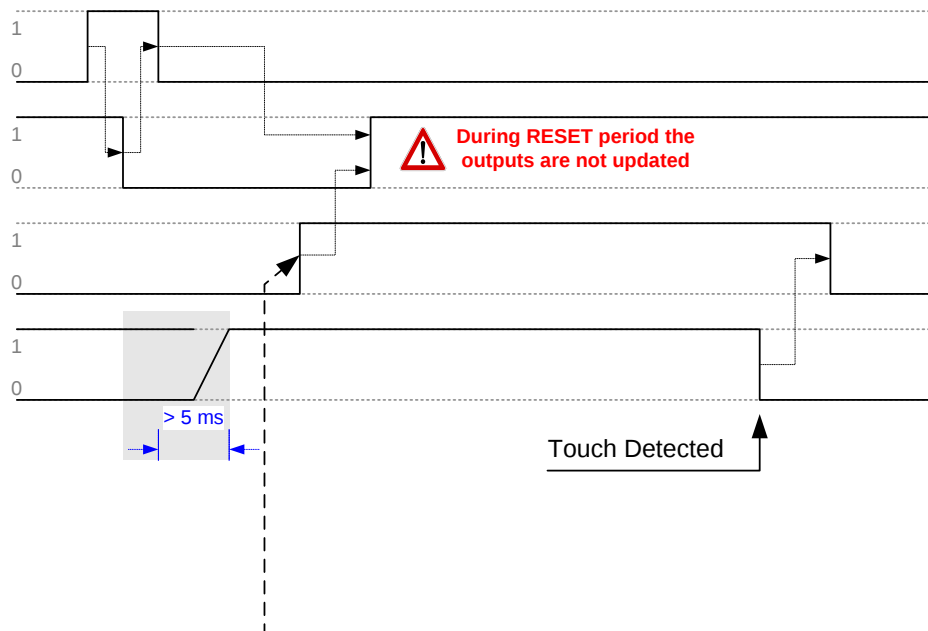


3.1.2.2. Segnalazione Limiti 1, 2, 3 e 4

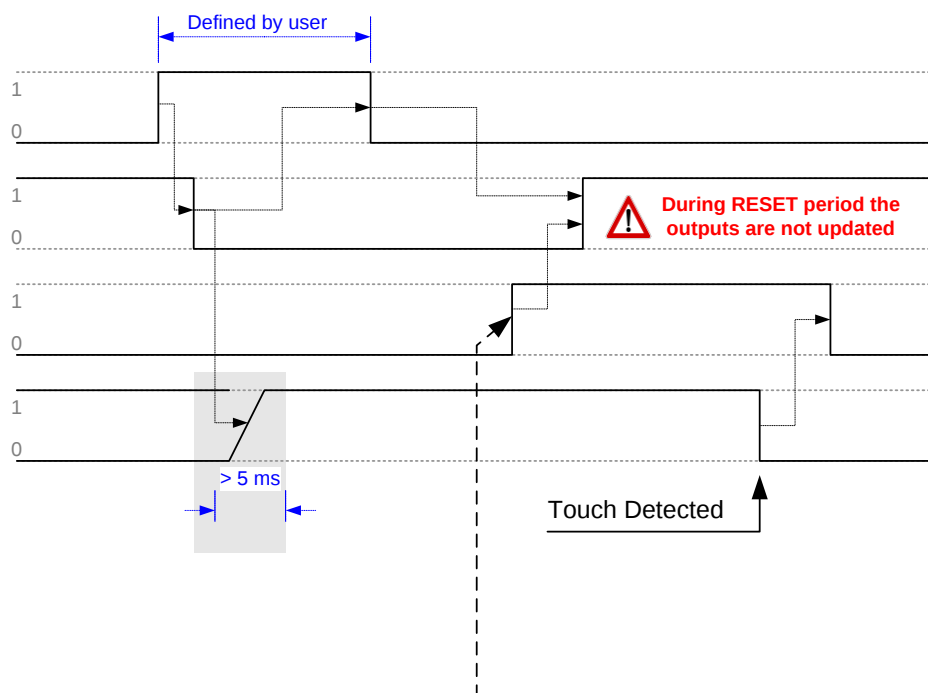


3.1.2.3. Reset

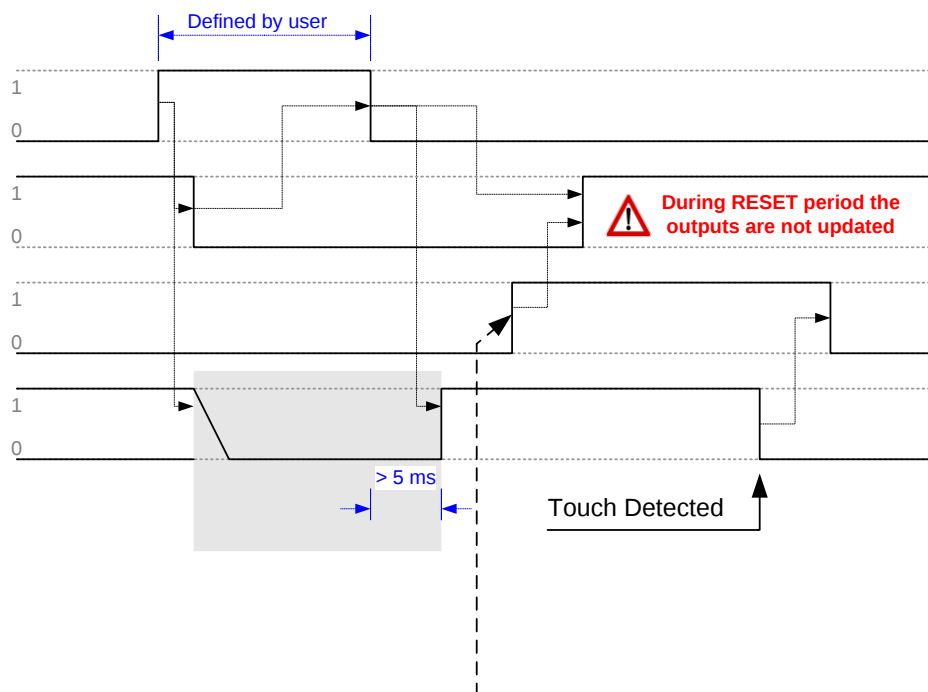
Case 1 RESET = EDGE
RESET A D2.1
RESET IN PROGRESS... A D2.7
CYCLE IN PROGRESS... D2.5 – D2.6 – D2.7 - D1.12
LIMIT 1 D2.4
LIMIT 2 D2.5
LIMIT 3 D2.6
LIMIT 4 D2.7



Case 2 RESET = STATUS
RESET D2.1
RESET IN PROGRESS... D2.7
CYCLE IN PROGRESS... D2.5 – D2.6 – D2.7 - D1.12
LIMIT 1 D2.4
LIMIT 2 D2.5
LIMIT 3 D2.6
LIMIT 4 D2.7

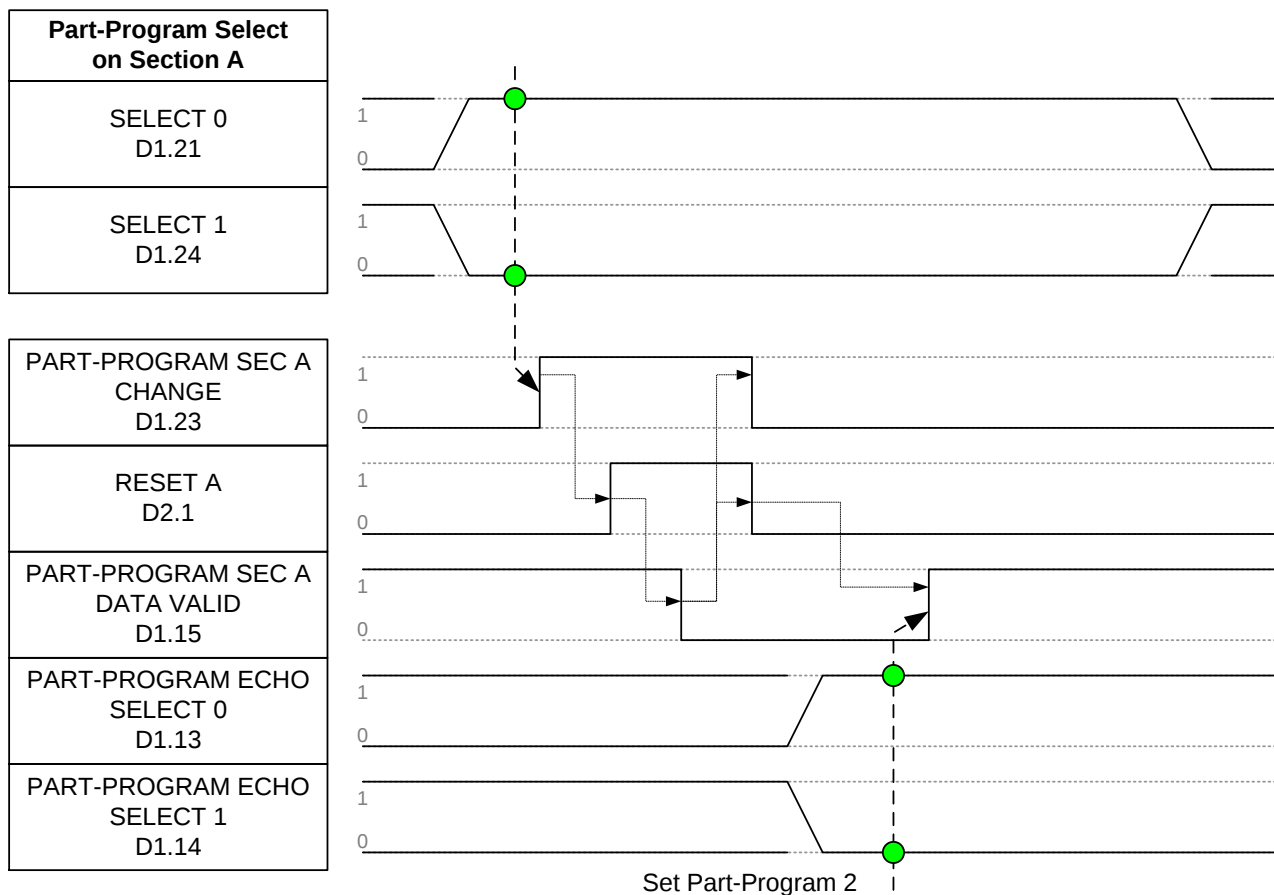


Case 3 RESET = STATUS+TEST
RESET D2.1
RESET IN PROGRESS... D2.7
CYCLE IN PROGRESS... D2.5 – D2.6 – D2.7 - D1.12
LIMIT 1 D2.4
LIMIT 2 D2.5
LIMIT 3 D2.6
LIMIT 4 D2.7



3.1.2.4. Cambio Part-Program (Select 0, 1) – Esempio PP1 > PP2

Part-Program No.	Select 0	Select 1	Select 2	Select 3
1	0	0	0	0
2	1	0	0	0
3	0	1	0	0
4	1	1	0	0

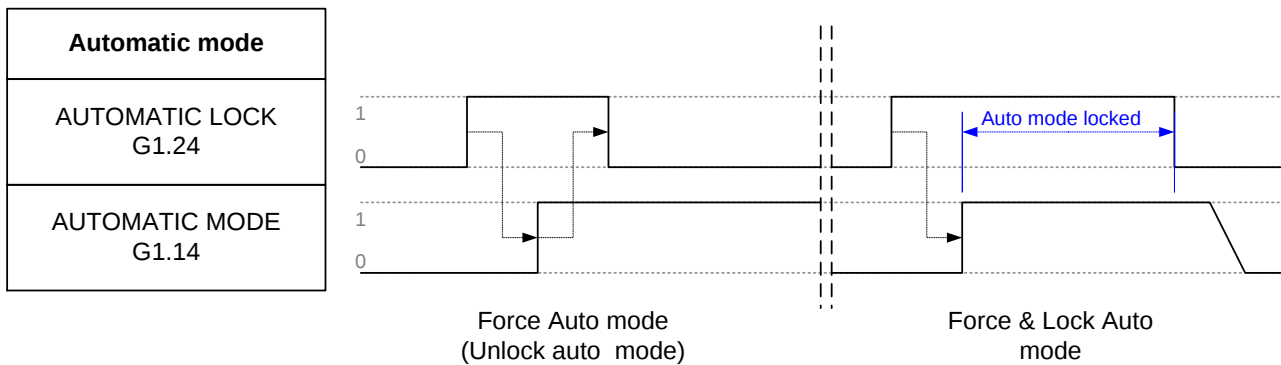


4. Misuratore [Tipo GA]

4.1. Logica segnali su connettore G1

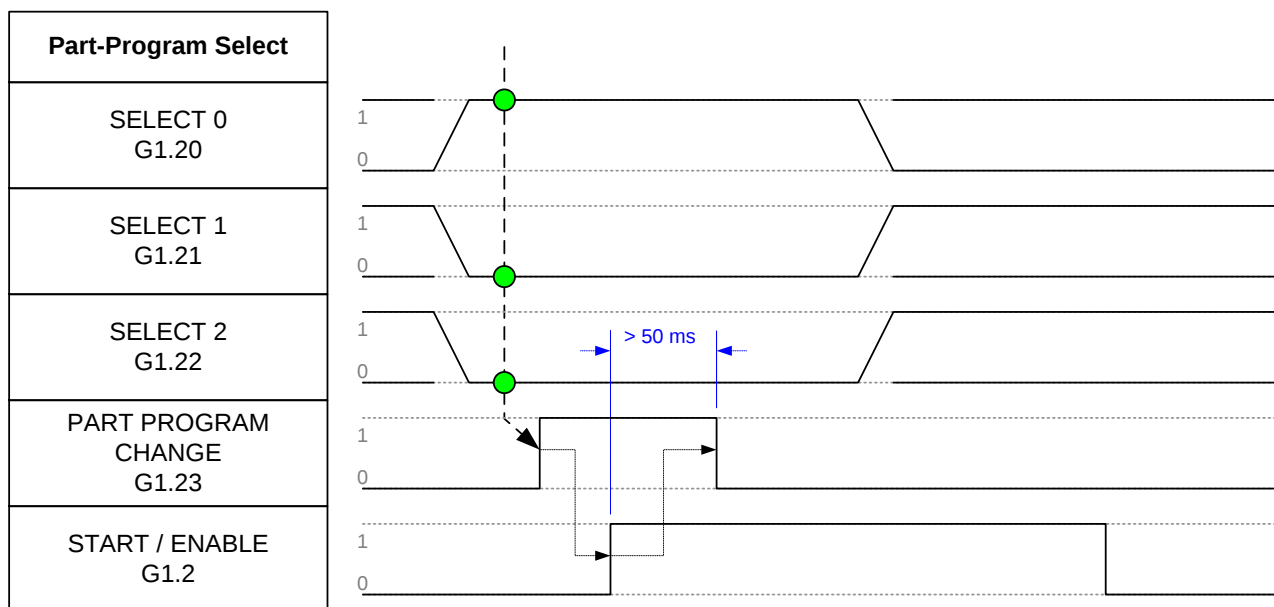
4.1.1. Senza sincronizzazione (senza handshake) (default)

4.1.1.1. Modo automatico



4.1.1.2. Cambio Part-Program (Select 0, 1, 2) – Esempio PP2

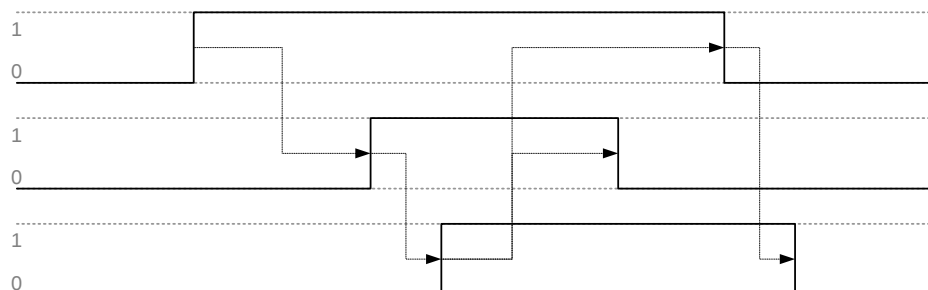
Selected Part Program	Select 0	Select 1	Select 2
1	0	0	0
2	1	0	0
3	0	1	0
4	1	1	0
5	0	0	1
6	1	0	1
7	0	1	1
8	1	1	1



Set Part-Program 2

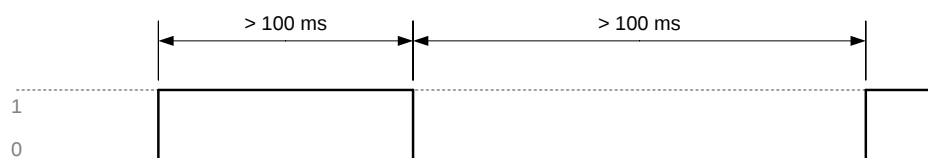
4.1.1.3. Ciclo Auto-zero

Auto-Zeroing Section A
ZERO G1.4
START SEC A G1.2
ZERO SEC A G1.15



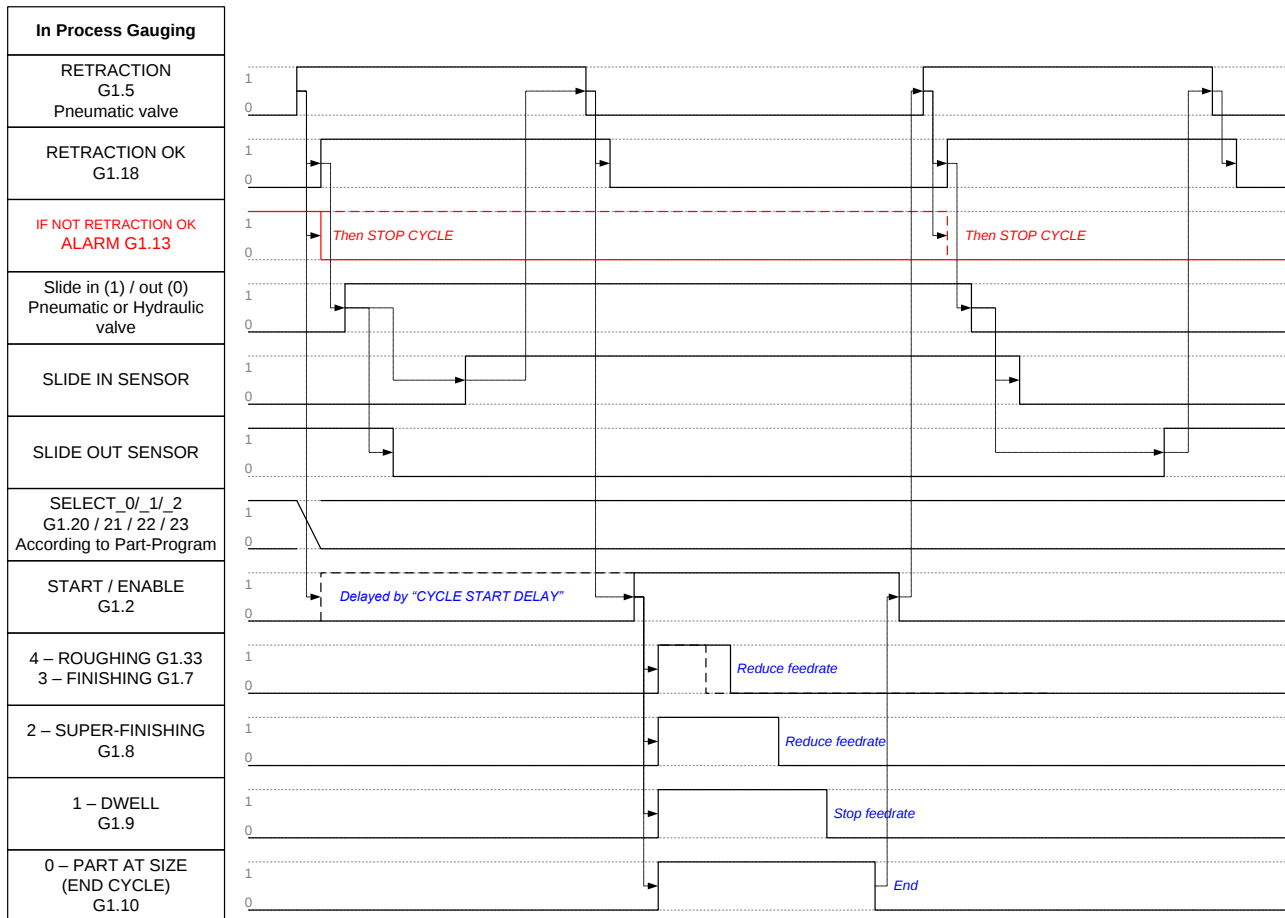
4.1.1.4. Correzione Offset

Offset correction
OFFSET + (G1.3)* or OFFSET - (G1.6)*

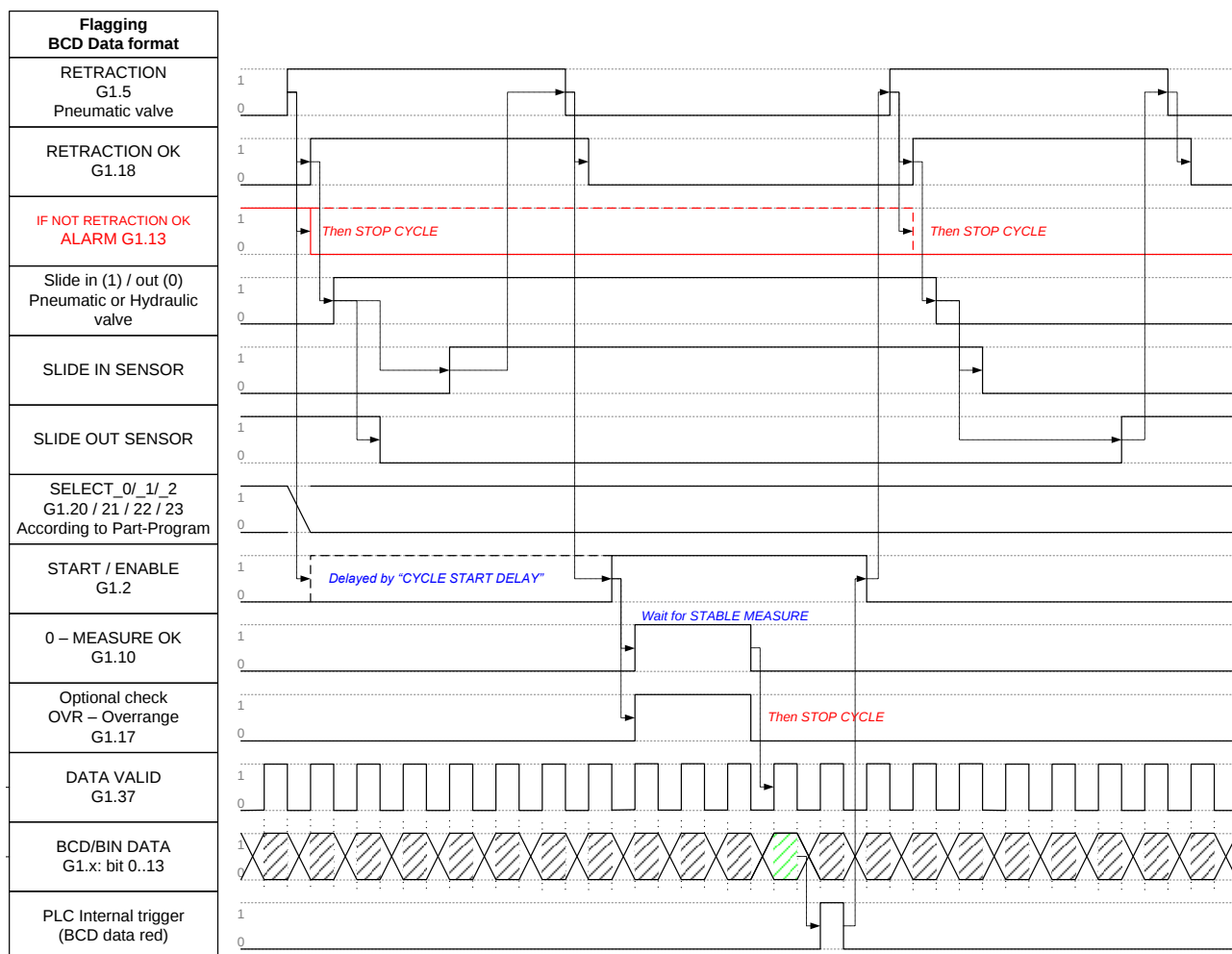


(*) Input programmabile

4.1.1.5. Ciclo misura In-Process - Esempio

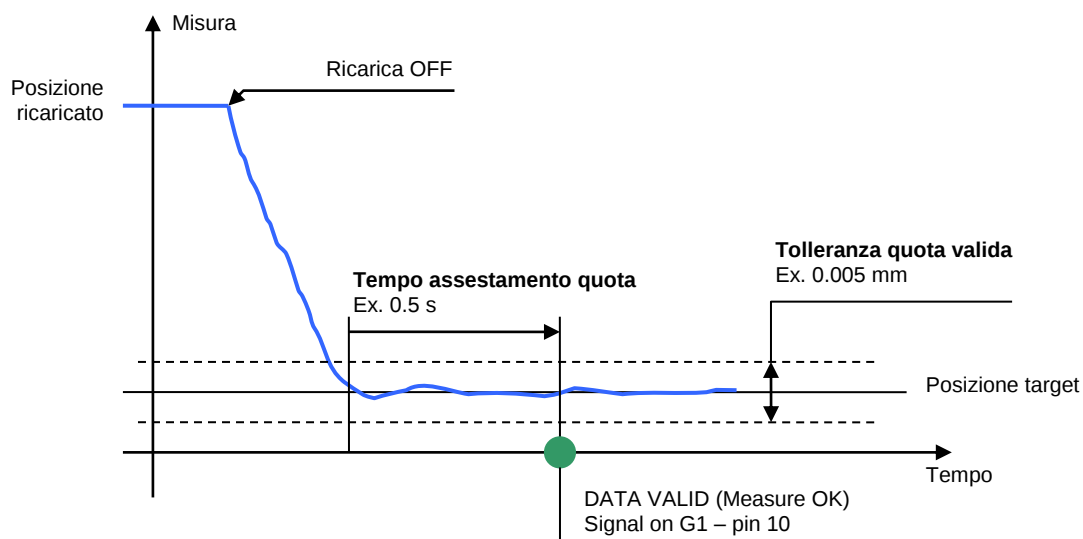


4.1.1.6. Posizionamento Pre-process (flagging) - Esempio



(**) ATTESA MISURA STABILE

I seguenti parametri servono a generare la segnalazione di DATO VALIDO (misura valida)



Parametro	Descrizione
Tempo assestamento quota [s] [1.0]	Tempo necessario alla stabilizzazione della misura affinché la quota si possa ritenere valida nei limiti programmati dal parametro "TOLLERANZA QUOTA VALIDA".
Tolleranza quota valida [0.0050]	Massimo scostamento (positivo o negativo) consentito alla misura affinché la quota sia ritenuta stabile e valida

Per ulteriori dettagli consultare "9UMIT1505-1200 YYMMDD Setup Parametri v120 It.pdf"