/9\*

**§4.2Đấu dây cho driver**

**A. Loại 3 pha hỗn hợp BJ-B3C**

WF

COM PD

UD ChiềuquaystepmotorCCW COM +12V

CP XungbướcCP

**A** Chân1của Jack cắm stepmotor

**B** Chân3 củaJack cắm step motor **C** Chân5của Jack cằm stepmotor **AC220** Nguồnđiện

**AC220** Nguồnđiện

UD COM

COM AL

CP

A B

C

AC220

**B. Loại 3 pha cảm ứng BD-36N**

AC220

HB-B3C

**HƯỚNGDẪNSỬDỤNG**

CP/SA Xung bước **A1 Chân 1stepmotor** CW/SB Chiều quay step motor **A2 Chân 2step motor** En/SC 12GND **B1 Chân 3step motor**

|  |
| --- |
| A1 |
| A2 |
| B1 |
| B2 |
| C1 |
| C2 |

+5 ＋12V **B2 Chân 4stepmotor**

220V Nguồnđiện **C1 Chân 5stepmotor**

220V Nguồnđiện **C2 Chân 6stepmotor**

**BỘ ĐIỀUKHIỂNVỊTRÍ XC2005**

**RigourII Ver4.0**

220V

C

|  |
| --- |
| CP  SA |
| CW  SB |
| En  SC |
| +5 |
| 220V |

**C.Loại2 pha hỗnhợpHB-B2H**

C

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| CW(CP) |  | W(CP) | Xung bướcCP |  |
| CCW (UP/DN) |  | CW(UP/DN) | ChiềuquaystepmotorCW |
| P,D |  | P, D | Reset |
| COM |  | COM | +12VInput |
| AL |  | AL | Outputcảnhbáo |
| A |  | **A** | **StepmotorA+ (Chân 1 Jack 5 chân)** |
| A |  | **A** | **StepmotorA- (Chân 2 Jack 5 chân)** |
| B |  | **B** | **StepmotorB+ (Chân 3 Jack 5 chân**) |
| B |  | **B** | **StepmotorB- (Chân 4 Jack 5 chân**）) |
| AC220V |  | **AC220V** | **Nguồn điện** |
| AC220V |  | **AC220V** | **Nguồn điện** |
|  |  |  |  |  |

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |

**CHƯƠNG I GIỚI THIỆU CHUNG**

**§ 1.1SƠLƯỢCSẢNPHẨM**

BộđiềukhiểnvịtríXC2005làhìnhthứccảitiếncủaXC2001.Thiếtkế

đã đượckhảosátkỹsaocho thích hợp vớithói quencủangườisửdụng. Mẫu mã,kíchthướclắpđặt,kếtcấuvàcácchứcnăngđầura/đầuvàovẫnthống nhất vớiXC2001.Cóthêm phần kết nối vớiservomotor, tínhiệuinput của sensormàuthứhaivàthêmnhiềuphímnhập.Thứtựtrongcáctrạmđấudây vàmẫumã vẫn như cũ.

Cácthôngsốcài đặt đơngiản,chỉcầnlưu13thôngsốthường dùng.Còn cácthôngsốkháckhôngcầnđiềuchỉnhthì chovàohệthống.Muốnthayđổi thôngsố,chỉcầnnhậptrựctiếpconsốvàcộnghaytrừbằngcáchdichuyểnvị

trí kýtự.

Máy này dùng xungkỷ thuậtsố độc lập,nângcao độchínhxáccủa tầnsố khiếnchomotor kéonguyênliệu(spindlemotor)chạy rất ổn định vớitốc độ cao. Nócũngthích hợp vớimáy haitrục (motorhai bướchoặc double servo motor).Ngoàira,còncóthể dùng kiểu điềukhiển bằng hai sensormàuvàtrục lưu động.

Máytươngthíchvớinhiềuloạimáy vàcóthểmở rộngthêm (mà không cầnthayđổi).Bêntrongmáytíchhợp7loạimodulecơbảnvà3modulelựa

chọnnêncóthể kếtnốivới nhiềuloại máykhác.

**§ 1.2PhầnmềmRigourII**

RigourIIlàtêncủa phầnmềm củamáy điềukhiển vịtríXC2005.Khiáp dụng,RigourIIcóthể thay đổi và mởrộng.Đâylà nguyên tắcchungcủaphần

mềm.

Đểcóthể nhậndạngvàtruytìm,mỗiphiênbản đềuphảiđượcphânbiệt theo qui định như sau:

RigourIIVer1.0.0 Phầnthayđổiứngdụng\*

0hoặc để trống: phiênbảngốc

Sốkhác:bảnứngdụngđặcbiệt, sốhiệuđiềuchỉnh

Hiệuchỉnh thôngthường\*

O:phiên bảngốc

Sốkhác:sốhiệuđiều chỉnh

Sốnângcấp

Tênphầnmềm

\***Ghi chú**：

Hi*ệuchỉnhthông thường:*Đối với nhữnglỗi hoặcnhững điểmkhông hợp

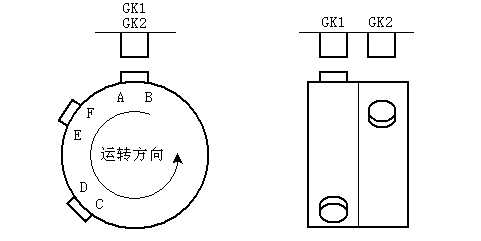
lýthìviệchiệu chỉnh khôngảnh hưởng đếncácchứcnăngđiều khiển.

Hi*ệuchỉnh phần ứng dụng:* Khi cầnthiết phải hiệuchỉnh những ứng dụng

lệchthìsẽảnh hưởngđến phối hợpcơvàđiệncủa hệthống,dẫn đếnthaotác sai vàhiệu suấtthấp.Hình 5cho biết yêu cầu lắp đặt.

Chiều quay

**Hình 5 LắpđặtHall sensor**



**VịtríA:**Vịtrídaocắtmở.Vịtríbắtđầukéoliệu.Phảikéoliệuxong trước khiđến vị trí C. Nếu khôngmáy sẽ ngưng do vượt tốc.

**VịtríB:**Vị trí ngưngcủatất cả độngtác ngưng. Do quán tínhnêntrong thựctếmáycóthểngưngsauvịtríB,lúcnàydaocắtởvịtrícaonhất.Biên

trướccủatínhiệutáchbao(củamộtvàikiểumáy),tínhiệutáchbaođãhết thời gian trìhoãn và biên sau của chúng không liên quan đến vị trí.

**VịtríC:**Vịtríthấpcủa daocắt.Vịtrí giới hạncủa việc kéoliệu.Biên trướccủatínhiệuđộtlỗ.Trongđiềukiệnchophép,kéoluivịtríCtốiđađể

đượcthờigian cửa sổ kéoliệu dàihơn vànângcao đượchiệusuất.

**VịtríD:**Biên trước của tín hiệutách bao (của một vài kiểu máy),tínhiệu táchbaođãhếtthờigiantrìhoãnvàbiênsaucủachúngkhôngliênquanđến vị trí.

**VịtríE:**Biênsaucủatínhiệuđột lỗ. Vị trí bắt đầu kéolui (loại máy lui trướckéosau),quitrìnhkéoluiphảikếtthúctrướckhiđếnvịtríAkếtiếp. Nếu khôngmáysẽngưngdovượttốc.Biêntrướccủatínhiệuthổi khí (loại máy không 3 biên kín).

**Vịtrí F:** Biên saucủa tín hiệuthổikhí.

**§4.1.2Sensorchốngkẹtliệu**

Khichọnthời gian= 0thìmặc nhiênkhôngsửdụngchức năng này.Khi chọnthờigian**>**0thìchứcnăngnàyhoạtđộng.Trongthờigiancàiđặt,phải

thửtínhiệuchốngkẹtliệuhơn1lầnthìhệthốngmớihoạtđộngbìnhthường

được. Nếutrongthờigiannày cótínhiệuliêntục hoặc khôngcótín hiệu liên tụcthìphải xem làđangbịkẹtliệuhay đangkhôngcóliệu, hệthốngcóthểtự độngngưng.Bấtluậnlàmotormộttrụchoặchaitrụcthìcũngchỉ dùngmột sensorchống kẹt liệuđưa tínhiệu về trạmC1/C2.

**§3.3Cáchđấudây** đặcbiệt thì các chứcnăngcóthểbị thayđổi.

**Bảng 6 Bảngđấu dây**

|  |  |
| --- | --- |
| ***Trạm*** | ***Giảithích*** |
| A1 | Tiếpđiểm thườngmở motorchính |
| A2 | Tiếpđiểm thườngmở motorchính |
| A3 | AC220V, L |
| A4 | AC220V,N |
| A5 | Tiếpđất. Nếu thânmáy chưa tiếpđất thì để trống. |
| A6 | +24V |
| A7 | 0V |
| A8 | 0V |
| A9 | +12V |
| A10 | +12V |
|  |  |
| B1 | Tínhiệuracòi,nốivớiđầudương của còi. Đầu+12V. |
| B2 | Dự phòng |
| B3 | Outputđột lỗ.Dòngđiện≤１A. |
| B4 | Outputchuyểnbộisố2(hoặc thổikhí).Dòng điện≤1A. |
| B5 | Outputchuyểnbộisố1(hoặc thổikhí).Dòng điện≤1A. |
| B6 | Outputtách bao.Dòngđiện≤1A. |
| B7 | Outputxoátínhiệumotor2. |
| B8 | Outputxoátínhiệumotor1. |
| B9 | CCW.Outputtínhhiệuchiềuquaystepmotor/servomotor. |
| B10 | CP2.Outputtínhiệuxungstepmotor/servomotor. |
| B11 | CP1.Outputtínhiệuxungstepmotor/servomotor. |
|  |  |
| C1 | Inputsensorchốngkẹt liệu 1(jam). |
| C2 | Inputsensorchốngkẹt liệu 2(jam). |
| C3 | InputClickluingoạivi.Chứcnăngtươngđươngvới“Clicklui  A”+ “Click luiB”. |
| C4 | InputClickluingoạivi.Chứcnăngtươngđươngvới“Clicklui  A”+ “Click luiB”. |
| C5 | InputRUNtừ xa. |
| C6 | InputSTOPtừ xa. |
| C7 | GK4.Inputsensormàu2. |
| C8 | GK3.Inputsensormàu1. |
| C9 | GK2.Hall 2 Input（Đốivới1 cảm ứngtừ）. |
| C10 | GK1.Hall 1 Input（Đốivới2 cảm ứngtừ）. |

*Xácnhận phiênbản:*Khi đặt hàng,cần xác địnhsố hiệu phiên bản. Nếu khôngchúngtôi sẽcấp phiên bảnchuẩn.Khi khách hànghiệuchỉnh ứng dụng nào thìphảixác nhận, số hiệu phiên bảnsẽhiệnlên giao diện vận hành.

**§1.3Đặctínhkỷthuậtchính:**

1. Nguồn điện: 220V AC±10%;50Hz/60Hz

2. Kíchthước:240mm(ngang) x 122mm(cao) x 110mm(sâu) hoặc

304mm(ngang) x 138mm(cao) x 120mm(sâu)

3. Tầnsố xung:200 ∼9500 Hz

4. Hiểnthị:LED, 4 cửasổ

5. Driver hỗ trợ: 2trục

6.Phầnmềm:Rigour II Ver 4.0

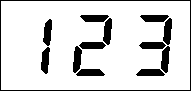
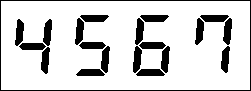
**CHƯƠNG II THAO TÁC**

**§2.1Mặtbànphím**

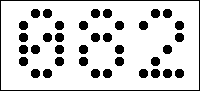
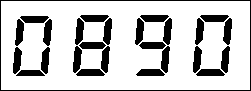
- Hall --Dấuhiệumàu- Lưuđộng

Chạy táchbao Sensor màu Xung GK1 GK2 GK3 GK4 GK5

Sốxấp Sốđếm



Tốc độ Độdài



**CHƯƠNG4 LẮPĐẶTVÀ ĐIỀU CHỈNH**

**§4.1 Lắpđặtsensor**

**§4.1.1Hallsensor**

ĐặcđiểmquantrọngcủaHalllànóphốihợphoạtđộngcủamotorchính vàmotortrụckéo.Hoạtđộngnhưmộtmáyphânchiathờigian,nóphảnánh

chukỳ, phavàcác thông tin khác của máy cơ khí.Nếu thông tin này bịsai

**Hình1 Hiểnthịkhi vận hành**

**§2.1.1Cácđènbáohiểnthị**

Đểphân biệt tìnhtrạng“đang cài đặt” vàtìnhtrạng“đang vận hành”,dù motorchínhđangchạyhayđangngưngtađềugọiđólàtìnhtrạng“đangvận

hành”.Khiđangvậnhànhthìbànphímnhưhình1.Cácđènbáovàcửasổ

hiểnthịtìnhtrạngvậnhànhvà tiếnđộvậnhành.Ýnghĩacủađènbáovà thông sốcửa sổ nhưsau:

**Chạy:**Motor chínhchạy/ngưng.***Chớp:***motor chính vượt tốc.

**Tách bao:**đồng bộ với tín hiệutách bao, cho biết đangtách bao.

**Dấuhiệumàu:*Sáng:***đangchọnmàu khi sảnxuất baomàu.***Tắt:*** ngưng chọnmàukhi sảnxuất baotrắng. Khimotorchínhngưng,đượcphépấn phím ***“Dấuhiệumàu”***để hiệuchỉnh.***Chớp:***Chức năngtự kiểmsoát,ấnphím ***“Tự kiểmsoát”*** đểchọn hoặc tắt chứcnăng này.

**Xung:**cho biết Output CP1 vàCP2, đangClickhoặc đang kéonguyên liệu.

**GK1:** cho biết Hall 1đang vào. ***Sáng:*** vị trí từtính (vị tríA/C).***Tắt:*** Vị trí

không(vị trí B/D).

**GK2:**cho biết Hall2đangvào.***Sáng:***vịtrítừtính(vịtrí E).***Tắt:***Vịtrí không (vị trí F).

**GK3:**chobiếtSensormàu1đangvào.Saukhitựkiểmsoát,ấnphím

***“Cựctính1”***đểthayđổicựctínhvào.***Sáng:***đangchọnmàu.***Tắt:***không chọnmàu.

**GK4:**cho biếtSensormàu2 đangvào.Saukhitự kiểm soát,ấnphím ***“Cựctính2”***đểthayđổicựctínhvào.***Sáng:***đangchọnmàu.***Tắt:***không chọnmàu.Khi dùng driver 2 trục thì sensor màucótác dụng (XC2005S).

**GK5:**chobiếtđangdùngtrụclưuđộng.Saukhitựkiểmsoát,ấnphím

***“Cựctính3”***đểthayđổicựctínhvào.***Sáng:***trụclưuđộngđangởvịtríthấp.

***Tắt:*** vị trí cao.Khi máy 3biên kínthì sensor cótác dụng (XC2005S).

**<Sốđếm>:**Sốlượngbaosảnxuất.Sốlượngbaosảnxuất=Sốlầnkéo

÷bội sốchuyển.

**<Sốxấp>:**Khisốđếm đủmộtxấpthìsốđếm bịxoávàsốxấptăngthêm

1.

**<Độdài>:**Chiếudàicủabao.Chiều dàiphải kéo=chiềudàibao÷bộisố

chuyển.

**<Tốcđộ>:**Sốlầnkéobaochomỗiphút,cũnglàsốlầnlàmviệccủa motor chínhtrongmỗi phút.

§**2.2Bànphím**

Đểgiảmsốlầnấnphím,phầnlớncácphímtrênbànphím đềuđượcthiết kếcóchứcnăngkép, nghĩalàvới điềukiện khácnhauthìchúngcóchức năng khác nhau. Xemýnghĩa cácphímở bảng dưới đây:

**Bảng 5 Ýnghĩacủacácphầnchọn thêmchomáy**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 0001 | **Ngưng đểtách bao, trìhoãn**  **thờigiankhởi**  **động** | Khi đếm tới sốP02,trongchukỳkếtiếp,motor trụckéo  khôngkéoliệuởvị trí A và sẽngưngmotorchính để tách baoở vị tríB.SauthờigiantrìhoãnP06máysẽ chạylai. |
| 0002 | **Ngưng đểtách**  **bao,không chạy lại.** | Khi đếm tới sốP02,trongchukỳkếtiếp,motor trụckéo  khôngkéoliệuởvị trí A,vàsẽ ngưngmotorchính để tách baoở vị tríB.Khôngchạy lai. |
| 0003 | **Máy cắt nhiệt** | Khi đếm tới sốP02,trongchukỳkếtiếp,motor trụckéo  ở vịtríA thối lui mộtkhoảngC03,ngưng kéo liệutrong thờigiantách bao(cắtkhống).Phầnsố chẵnP06chobiết  sốlầncắtkhống. Khi kéoliệutrởlại,khoảngbùC03là  đoạncó tầnsốcao. |
| 0004 | **Thốiluitrước mớicấp nhiệt**  **chomáycắt** | Mỗichukỳ, saukhiđếnvị trí E, thốilui 10bước, khikéo  liệuở đoạntầnsốcao,bù10bước. Táchbaovàngưng  đồngthời cho cắtnhiệt. |
| 0005 | **3 biên kín** | Motortrục kéo chạyđồngbộở vị trí A,motortrục kéo A  dòtìmdấuhiệumàuGK3,motortrục kéoB ngưngở vị trí thấpcủa trục lưuđộng. Việc táchbaogiốngnhư máy phổthông.  (ThôngsốnàychỉdùngchoXC2005S;A). |
| 0006 | **Nốivớimáy cuộn** | Khingưnghoặc táchbao,kéomộtlầnở vịtrísaucùngA.  Nhữngthaotáckháccũnggiốngnhư 0002“Táchbaovà khôngkhởiđộng”. |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **C01** | **Phần chọn thêm** | **Giảithích** |
| \_ \_ \_X | **Chuẩn bị**  **khởiđộng** | X=0：trựctiếpkhởiđộngmotor chính.  X=1：Kéoliệutrước,sauđó mớichạymotorchính. |
| \_ \_ X \_ | **Tựđộng điều chỉnh tần số** | X=0：Nạpliệukhôngtùythuộcmotorchínhnhanhchậm,  tự độngthayđổi tốcđộnạpliệu.  X=1：Nạpliệutùythuộcmotorchínhnhanhchậm,tự  động thayđổi tốcđộnạp liệu. |
| \_ X \_ \_ | **Sốlượng trục** | X=0：Mộttrục/servo.  X=1：Haitrục/servo. |
| X \_ \_ \_ | **Cắt khống khi khởi động** | X=0：Khôngcóchức năngcắtkhốngkhởiđộng.  X=1：Computercăncứtheomotorchínhsaukhikhởi  động,cắt khốnghainhát,tới vị trínạpliệuA. |

**Bảng1Giảithíchchứcnăngcácphím**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Tên phím** | **Đang vận hành** | **Đangcàiđặt** |
| RUN | Khởiđộngmotorchính. | Không dùng. |
| STOP | Ngưngmotorchính. | Hủybỏ cáchiệuchỉnh,trởlại  trạngtháivậnhành. |
| SET | Chuyểnsangtrạngtháicàiđặt. | Lưucác thôngsố, trởlạitrạng  thái vậnhành. |
| PARAMETER | Chuyểnsangtrạngtháicàiđặt. | Luân chuyển sangtham sốkế  tiếp. |
| 0/CLEAR | Xoákýtựthấp/ ký tự caocủa  sốđếm/sốxấp. | Số‘0’ |
| 1/SELFTEST | Mở/Đóngchức năngtự kiểm  soát. | Số‘1’ |
| 2/ClickB | Click motortrục kéoBtới.  (XC2005A,S) | Số‘2’ |
| 3/ClickA | Click motortrục kéo Atới. | Số‘3’ |
| 4/Dâuhiệu  màu | Hiệuchỉnhsensormàu. | Số‘4’ |

***Ghichú:***Chỉ cóXC2005S; A mớidùngđựocchomáy3biênkínhoặc máy haitrục,cònXC2005D;B thìkhông.Nếucàiđặtcưỡngépthìkết quảvẫnlà máymột trục/ thôngthường.

Nếuchọnchứcnăngcắtkhốngthìphầnchuẩnbịkhởiđộngmặcnhiênlà trực tiếp khởiđộngmotorchính.

theo.NhưngnếuđiềuchỉnhP01(baogồmđolường)sẽkhôngảnhhưởngtới

P00.Với các loại máy khác, thôngsốP01 không bị ảnh hưởng.

Chiềudàibaocóthểđượccàiđặt bằngtay,cũngcóthể đothựctếbằng cáchdùng dấu hiệumàuđể dò.Cáchlàmnhưsau:Chọncáchdòtheodấu hiệu màuvàmởchứcnăngtựkiểmsoát.Ấn‘ClickA’hoặc‘ClickB’liêntiếp2 lần đểdò dấu hiệumàu.P00 (hoặc P01)sẽ đượcđo.

**§ 3.2.3Dòdấuhiệumàu(P03)/Bùtrừdấuhiệumàu(C04)**

KhimứcdòdấuhiệumàuFlw=0,hệthốngsẽdòdấuhiệumàukhông giớihạnchođếnkhivượttốc.Nếukhông,hệthốngsẽdòtrongphạmviđã

chọn,ngoàiphạmvinày,việcdòtìmsẽsai.Nếusai3lầnliêntiếpthìmáysẽ

ngưng.

Khi mứcbùtrừ dấu hiệumàuRpa= 0,thì hệthốngsẽtựđộngchomứcbù trừ.Thôngthường,mứcbùtrừlà 2lần.Đặcbiệt, khimứcdò dấu hiệu màu Flw=0thìmứcbùtrừdấuhiệumàuRpasẽgiữtốiđa=99.Nếucảhaimức

nàyđều khác0 thì hai thôngsố này sẽ như bảng sau:

Chiềudàikéoliệuđã chọn

Chiềudàikéoliệuthực tế

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 5/ClickB | Click motortrụckéoBlui.  (XC2005A, Sgiảm sốđếm B) | Số‘5’ |
| 6/ClickA | Click motortrục kéoAlui.  (XC2005A, Sgiảm sốđếm A) | Số‘6’ |
| 7/Cực tính3 | Đổicực tínhcủasensortrục  lưuđộng (GK5). | Số‘7’ |
| 8/Cực tính2 | Đổicực tínhcủasensor màu2  (GK4). | Số‘8’ |
| 9/Cực tính1 | Đổicực tínhcủasensor màu1  (GK3). | Số‘9’ |

**§2.2.1GiảithíchphímClick**

Chức năngcủacácphímClicktùytheoloạimáy.Xinxemcụthểởbảng

2.

**Dòtìmdấuhiệumàu:** Khi sản xuấtbaomàu. Sau khi thảphím Click ra, motortrục kéo bắt đầudòtìm dấu hiệumàu đếnkhichọnđược dấu hiệumàu hoặc khi ấntiếp phímnày thì mới ngưng dò tìm.

**Đochiềudài:**Khidấuhiệumàutácđộng,mởchứcnăngtựkiểmsoát,

ấnphímliêntiếphailầnphímClickAhoặcphímClickBđểdòtìmdấuhiệu màu,lúc đómáy bắt đầu đochiều dài của bao.

Đềnghị: MứcbùdấuhiệumàuRpa≥2

Mứcbùdấu hiệumàuRpa

Mứcdòtìm dấuhiệumàu

**Bảng 2 Chứcnăng phím Clickchocácloại máy khácnhau**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| ***Loại máy*** | ***Tênphím*** | ***Chứcnăng*** |
| Mộttrục | ClickA tới | Click motortrục kéotới/ đangdòdấuhiệu màu. |
| ClickAlui | Click motortrục kéo lui/ thảravàngưng. |
| Click từ xatới | TươngđươngvớiClickAtới. |
| Click từ xalui | TươngđươngvớiClickAlui. |
| Haitrục | ClickA tới | Click motortrục kéo Atới/ đangdòdấuhiệu màu. |
| ClickB tới | Click motortrục kéo Btới/đangdòdấuhiệu màu. |
| ClickAlui | Click motortrụckéoAlui/Thảravàngưng. |
| ClickBlui | Clicklui motortrụckéoB/ Thảravàngưng. |
| Click từ xatới | TươngđươngvớiClickAtới +ClickBtới. |
| Click từ xalui | TươngđươngvớiClickAlui + ClickBlui. |
| Babiên kín | ClickA tới | Click motortrục kéo Atới/ đangdòdấuhiệumàu,  đếnkhitrụclưuđộngđếnvị trí thấp. |
| ClickB tới | Click motortrục kéo Btới,đếnkhitrụclưuđộng  đếnvị trí thấp. |
| ClickAlui | Click motortrụckéoAlui,đếnkhitrụclưuđộng  đếnvị trí thấp. |
| Click Blui | Click motortrụckéoBlui,Thả ravàngưng.Nếutrục  lưuđộngở vịtrí cao, motortrụckéoAsẽ theo clicklui chođếnkhitrục lưuđộngđếnvị tríthấp. |
| Click từ xatới | TươngđươngvớiClickAtới. |
| Click từ xalui | TươngđươngvớiClickAlui. |

x Mứcdòtìm dấuhiệumàu Phạmvidòtìmdấuhiệumàu

**Hình3:Nguyên lýdò tìm dấu hiệu màu**

**§3.2.4 Tầnsốmax.(P04)/Tầnsốbanđầu(P08)/TầnsốClick**

**(P09)**

Tầnsố ban đầu (P08)làtần sốlúcmotortrụckéo bắt đầuchạy hoặc kết thúc. Tầnsố bắt đầucàngthấpthìtốc độ gia tốcban đầucàngchậm.Chọn tần số ban đầu thấp (≤500Hz) thìđườngcong giatốc sẽthấp hơn.

Nếucó đủchiều dài thì thì tần sốmàmotortrụckéocóthể đạt tới gọi là tầnsố

max..Nếukhôngthìmotortrụckéosẽngưnggiatốctrướckhi đếnđiểm giữa. Tầnsốcàngcaothìbìnhquângiatốccàngcaonên đoạnsaucủa đườngcong giatốc chủyếu là dotần sốmax. quyếtđịnh.

Khimuốndòtìmdấuhiệumàu/trảliệu/ClickthìdùngtầnsốClick

(P09).

**§3.2.5Cácloạimáy**

**Bảng 4 Các loạimáy**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| ***C00*** | ***Loại máy*** | ***Giảithích*** |
| 0000 | **Máyphổthông** | Khi đếm tới sốP02thìtáchbao.Trongthời giantáchbao,  motorchínhkhôngngưngmàvẫntiếptụcnạp liệu.Nếu táchbaoở vị tríBthì cóthể cắtkhốngmộtnhát.Chiều rộng của tín hiệutáchbaobằngphânnửa của P06. |

**§ 2.2.2 Sửdụngphímcựctính**

Phảikhởiđộngchứcnăngtựkiểmsoáttrướckhithayđổicựctính.Khi

chọndấu hiệu màuvàđènchỉthị sáng thì cựctínhmới chỉ chínhxác.

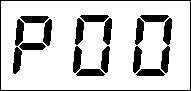
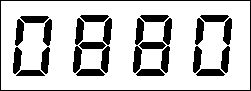
**CHƯƠNG3 ĐIỀU CHỈNH CÁCTHÔNGSỐ**

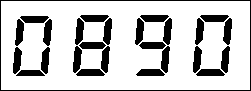
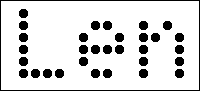
**§3.1 Hiểnthịcácthôngsố**

Mànhìnhkhi cài đặt giốngnhư Hình2.Đèn báo‘GK5’cho biết đang mởhay khóa.Khi khoá,chỉ cóthể điềuchỉnh6thôngsố đầu (P00 ∼P05).Mật khẩu gốckhông hiểnthị.

Mở khóa

Kýhiệu thôngsố Giá trịthông sốgốc



Tên thông số Giátrị thôngsốhiệnhành

**Hình2 Hiển thịkhi càiđặt**

**§3.2Ýnghĩacácthamsố**

Ýnghĩacácthôngsốnhưtrongbảng3.P00∼P012 làcácthamsốhệ

thống.C00∼C07làcáchằngsốhệthống.Khisửdụng,khôngcầnhoặcítcần

điềuchỉnhcácthôngsốnày.Trongcácthôngsố,P06∼P13,C00∼C07được bảo vệbằngmật khẩu, ngườicó quyềnmới đượcđiềuchỉnh.

**§ 3.2.1Mậtkhẩu(P05)**

Mật khẩu dùngđể giaoquyềnhạnchongười vận hành và đề phòngcác thôngsố bị điềuchỉnhtrái phép.Khichưa mởkhóa,chỉđượcphép điều chỉnh cácthôngsốP00∼P05.Bảnthânmật khẩu cũngđượcmậtkhẩu bảo vệ.Nghĩa là phải nhậpmật khẩugốc rồi mới được thay đổi mật khẩu.Nếuđổi mậtkhẩu thành ‘1111’ (càiđặt lúcxuấtxưởng)thì hệ thống sẽ luônluôn ở tìnhtrạngmở khóa.C00∼C07là hằngsốhệthống.Mật khẩucủachúnglà‘9999’.Saukhi nhậpmật khẩu, hệthốngđược duytrì đếnkhingưnghoặc Reset đồngthờimật khẩucũcógiátrịđếnkhilưumậtkhẩumới.Dođó,đểtránhmấtmậtkhẩu hoặc bị điềuchỉnhtráiphép, đềnghịsaukhicài đặt xong, ấnphím Reset.Nếu quênmật khẩu,thì phảihỏinhà sản xuất.

**Bảng 3 Ýnghĩacác tham số**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| ***Ký hiệu*** | ***Tên*** | ***Khoảng càiđặt*** | ***Chú thích*** |
| P00 | Len | 5～9999 | Chiềudài của bao.Đơnvị:mm. Xem chi tiếtở  §3.2.2. |
| P01 | Len | 5～9999 | Chiềudài củabao.Dùngcho2trục.Đơnvị:mm.  Xem chi tiếtở §3.2.2. |

**§ 3.2.2Chiềudài(P00/P01)/ Sốđếm/ Bộisốchuyển(P07)**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| P02 | Pil | 1～9999 | Sốbaotrong1xấp. Khi đủ1xấp thì sẽ tách bao  ra, trả về số0, vàsốxấp tănglên1. |
| P03 | Flw | 0～60 | Dòtheodấuhiệumàu.Đơnvị:bước của xung. Dò  theobước lớnnhất của dấuhiệumàu.Khi Flw=0, dòkhônggiới hạntớikhivượt tốc.Xem chi tiết ở  §3.2.3. |
| P04 | Pek | 2000～9000 | Tầnsốmax.Đơnvị: Hz. Xem chi tiết ở §3.2.4. |
| P05 | Cod | Số4kýtự | Mậtkhẩu.Xem chitiết ở §3.2.1. |
| P06 | Dof | 0.2～9.9 | Thờigiantrìhoãntáchbao.Đơnvị0.1giây. Thời  gian thựchiệnviệc táchbao. |
| P07 | Dub | 1～4 | Bộisốchuyểnđi.1:khôngbội chuyển.2-4:Bội  sốchuyển. Xembảng6vềhoạt độngOutput. |
| P08 | Nep | 200～2000 | Tầnsốbanđầu.Đơnvị: Hz.Xem chi tiết ở §3.2.4. |
| P09 | Nep | 200～2000 | TầnsốClick.Đơnvị:Hz.Xem chi tiếtở §3.2.4. |
| P10 | Jam | 0～9.9 | Thờigiantrìhoãnchốngkẹt liệu. Đơnvị: 0.1  giây. 0: Không thử chốngkẹt liệu. |
| P11 | Ami | 0～10.0V | Tínhiệuanalog vào củamotorchính. Đơnvị:  0.1V. |
| P12 | Afd | 0～10.0V | Tínhiệuanalog vào củamotor nạp liệu.Đơnvị:  0.1V. |
| P13 | Fun | 1～9 | Càiđặtsốtrùng.Khiđếnsốtrùngthì trở mặt.Cài  đặt =1. |
| P15 | Ver |  | Kýhiệuphiên bảnphần mềm. |
| C00 | Typ | 0～6 | Kiểu máy. Xemchi tiếtở §3.2.5. |
| C01 | Opt | 0000～1111 | Phầnchọnthêmkiểu máy. Xemchi tiếtở §3.2.5. |
| C02 | Dim | 30.0～299.9 | Đườngkínhrulôcaosu. Đơnvị: 0.1mm. |
| C03 | Drw | 1～99 | Sốbướclùi lại.Đơnvị:bướcxung.Sốbước lùi lại  củamáy cắtnhiệt. |
| C04 | Rpa | 0～99 | Bùtrừ dấuhiệumàu.Đơnvị: Bướcxung.Xemchi  tiết ở §3.2.3. |
| C05 | Saf | 0.1～9.9 | Thờigiantrìhoãnkhởiđộng.Đơnvị: 0.1giây. Có  còi cảnhbáotrướckhikhởi động. |
| C06 | Alm | 1～20 | Cảnhbáotách bao.Cócảnhbáotrướckhi đủxấp. |
| C07 | Pln | 0～50 | Trìhoãnlậplại.Đơnvị:Bước. Khi đếnsốlậplại,  chiềudàibaothứ nhứtđượckéodài. |

Vớiloạimáy3biênkín,bộisốchuyểncóthểlớnhơn1.Hệthốngsẽtự độngtínhchiều dài vật liệu đượckéo. Công thức tính như sau:

Chiếu dàivật liệu đượckéo=chiều dàibao ÷Bội sốchuyển

Số đếm= Sốlần kéo liệu ÷Bội sốchuyển

Với các loại máy khác,bên trong hệ thốngsẽ chọn bội sốchuyển= 1.

Vớiloạimáy haitrục,có2 chiềudài bao.P01làchiều dàithứhai.Trên nguyêntắc,P01=P00.NếuthayđổiP00thìP01cũngđồngthờithayđổi theo. Tươngtự, nếu dùng dấu hiệumàu đểđo P00thì P01 cũng sẽ thay đổi