

این فایل جهت محدود کردن حرکت سروو در جهت راستگرد و چپگرد توسط دو عدد limit switch تهیه و تدارک دیده شده است.



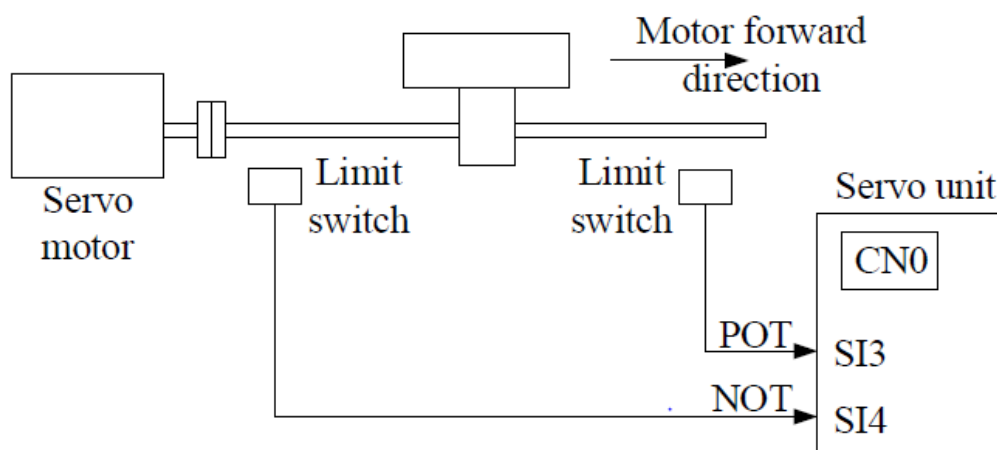
این فایل جهت محدود کردن حرکت سروو در جهت راستگرد و چپگرد توسط دو عدد limit switch تهیه و تدارک دیده شده است.

گاهها متناسب با نوع کاربری لازم است جهت ایجاد ایمنی در سیستم هنگام حرکت قسمت متحرک دستگاه را توسط دو سیگنال (P-OT , N-OT) که به وسیله ی limit switch های قرار گرفته در انتهای دو مسیر فعال می شوند، محدود کنیم.

عملکرد سروو در این حالت بدین صورت است که ابتدا دستگاه به سمت راست یا چپ شروع به حرکت می کند و به حرکت خود ادامه می دهد تا بعد از برخورد به limit switch راست یا چپ، با فعال شدن سیگنال های P-OT,N-OT متناسب با مد توقف تعیین شده در پارامتر P0-28 متوقف شود.

بعد از برخورد قسمت متحرک سیستم به limit switch های مقرر در سمت راست یا چپ روی پنل سروو به ترتیب آلارم pot یا not مشاهده می شود و سروو به مد توقف می رود.

دیاگرام اتصالات:



جهت اطلاع از نحوه ی عملکرد LIMIT SWITCH ها به تصویر زیر توجه داشته باشید:

P-OT سیگنال منع حرکت به سمت راست.

N-OT سیگنال منع حرکت به سمت چپ.

سیگنال P-OT طبق تنظیمات پیش فرض دستگاه روی ترمینال ورودی SI3 قرار گرفته است. لذا اگر تغییراتی در تنظیمات پارامترهای مربوطه اعمال نکرده اید می توانید بدون تنظیم پارامتر، از این ترمینال به سمت limit switch سمت راست، سیم کشی انجام دهید.

تنظیم ترمینال های حامل سیگنال های P-OT و N-OT:

اگر قصد داشتیم این دو سیگنال را روی ترمینال های دلخواه دیگری تنظیم کنیم از جدول زیر کمک می گیریم:

پارامتر مربوطه	سیگنال ارسالی	مقادیر پیش فرض
P5-22	Forward run prohibition /P-OT	n.0003
P5-23	Reverse run prohibition /N-OT	n.0000

توجه : اگر در حال حرکت به سمت راست سیگنال N-OT فعال شود یا در حال حرکت به سمت چپ سیگنال P-OT فعال شود سروو با آلارم E-261 متوقف می شود.

انتخاب وضعیت ترمینال های مربوطه اعم از NC (NORMAL CLOSE) و NO(NORMAL OPEN)

پارامتر	ترمینال مربوط به سیگنال های P-OT و N-OT	منطق عملکرد ترمینال
P5-22/P5-23= n.0000	No need to connect external input	INVALID
P5-22/P5-23= n.000□	SI□ terminal has no signal input	INVALID(NO)
P5-22/P5-23= n.001□	SI□ terminal has signal input	INVALID(NC)
P5-22/P5-23= n.0010	No need to connect external input	VALID
P5-22/P5-23= n.000□	SI□ terminal has signal input	VALID(NC)
P5-22/P5-23= n.001□	SI□ terminal has no signal input	VALID(NO)

انتخاب مد توقف: برای تنظیم مد توقف دستگاه بعد از برخورد قسمت متحرک با limit switch ها از جدول زیر کمک می گیریم.

پارامتر	مقادیر قابل تنظیم	تعریف
P0-28 n.xxx□	0	The deceleration stops 1, the overrun direction moment is 0 after stopping, and receiving instructions
	1	Inertia stops, after stopping, overrun direction moment is 0, receiving instructions
	2	The deceleration stops 2, after stopping, the overrun direction does not receive instructions
	3	Alarm (E-260)
P0-28 n.xx□X	0	Unshielded over travel alarm E-261
	1	Shielded over travel alarm E-261

اگر پارامتر P0-28 روی عدد ۰ یا ۲ تنظیم شده باشد، بعد از فعال شدن سیگنال P-OT یا N-OT سروو موتور متناسب با قدرت ترمز تنظیم شده در پارامتر P3-32 و بعد از گذشت مدت زمان تنظیم شده در پارامتر P0-30 متوقف می شود.

اگر پارامتر P0-28 روی عدد ۱ تنظیم شده باشد، بعد از فعال شدن سیگنال های مذکور سروو موتور بصورت شفت آزاد (free run) متوقف می شود.

اگر پارامتر P0-28 روی عدد ۳ تنظیم شده باشد، درایو آلارم E-260 داده و متوقف می شود.