INSTRUKCJA OBSŁUGI

Uniwersalnego sterownika

numerycznego

USN-3D4A



Akcesoria CNC 16-300 Augustów ul. Chreptowicza 4 tel/fax: (87) 644 36 76

e-mail: biuro@cnc.info.pl www.akcesoria.cnc.info.pl







1. Wskazówki bezpieczeństwa

Przed pierwszym uruchomieniem urządzenia, prosimy o uważne przeczytanie niniejszej instrukcji obsługi.

UWAGA!!! Każda maszyna jest potencjalnie niebezpieczna. Obrabiarki sterowane numerycznie mogą stwarzać większe zagrożenie od manualnych. Poruszające się elementy systemu narażają operatora na niebezpieczeństwo. Unikaj z nimi kontaktu oraz zachowaj bezpieczny odstęp kiedy podane jest napięcie zasilania. To użytkownik odpowiedzialny jest za finalną aplikację. Powinien On zadbać o to, aby maszyna była zrealizowana zgodnie z obowiązującymi normami.

Moduły przeznaczone do zabudowy mogą być stosowane i obsługiwane tylko wtedy, gdy zostaną umieszczone w odpowiedniej osłonie.

W miejscach, w których wystąpienie błędu w systemie automatyki może być przyczyną okaleczenia osób, uszkodzenia urządzeń lub spowodowania wysokich strat finansowych muszą być zastosowane dodatkowe środki ostrożności. Zagwarantują one bezpieczne działanie obrabiarki w przypadku wystąpienia uszkodzenia lub zakłócenia (np. niezależne wyłączniki krańcowe, blokady mechaniczne itd.). Producent oraz dystrybutorzy nie ponoszą odpowiedzialności za straty finansowe oraz doznane obrażenia wynikające z niewłaściwego i niezgodnego z przeznaczeniem eksploatowaniem urządzenia.

2. Opis sterownika

Sterownik USN-3D4A jest gotowym produktem i nie wymaga on żadnych prac przygotowawczych ze strony użytkownika. Wystarczy połączyć go za pośrednictwem portu LPT z komputerem oraz zasilić go napięciem sieciowym 230V. System umożliwia sterowanie trzema, dwufazowymi, bipolarnymi silnikami krokowymi z maksymalnym prądem do 4,2A na fazę. Silniki 4,6,8 przewodowe sterowane są mikrokrokowo, co pozwala na zwiększenie precyzji pracy maszyny. Urządzenie może współpracować z dowolnym programem, który realizuje sterowanie za pośrednictwem portu LPT komputera. Podczas postoju silników następuje automatyczna redukcja prądu, przez co silniki mniej się grzeją (istnieje możliwość wyboru 50% lub 100% wartości nastawionego prądu).

Sterownik USN-3D4A posiada szereg zabezpieczeń realizowanych przez warystory i bezpieczniki topikowe. Zapewnia to reakcję na zwarcie cewki silnika do masy układu, zbyt duży pobór prądu poszczególnych osi, przepięcie od strony sieci zasilającej. Dodatkowo system wyposażony jest w wentylator, który zapobiega przed przegrzaniem układu.

3. Dane techniczne

Parametry elektryczne

Napięcie zasilania	230 V AC, 50 Hz
Napięcie zasilania silników	45 VDC
Napięcie zasilania części logicznej (płyta główna SSK-MB2)	12 VDC
Bezpiecznik główny (moduł bezpiecznikowy FM-02, bezpiecznik F1)	3,15 A (topikowy)
Zabezpieczenie przepięciowe-jest (moduł bezpiecznikowy FM-02, R1, R2)	warystory
Sygnalizacja obecności zasilania głównego- jest (szafa sterownicza, drzwiczki)	Dioda LED
Bezpiecznik dodatkowy (np. zasilanie małego wrzeciona, moduł bezpiecznikowy FM-02, bezpiecznik F2	5 A (topikowy)
Bezpiecznik zasilacza (moduł softstart, bezpiecznik B1)	3,15 A (topikowy)
Bezpiecznik zasilania części logicznej (moduł zasilacza MZ-01, bezpiecznik F1)	0,5 A (topikowy)

Bezpieczniki OSI (moduł bezpiecznikowy FM-01, oś X bezpiecznik F1, oś Y bezpiecznik F2, oś Z bezpiecznik F3, opcjonalnie oś A bezpiecznik F4	5 A (topikowy)
Sygnalizacja zasilania poszczególnych osi- jest (moduł bezpiecznikowy FM-01, oś X LED1, oś Y LED2, oś Z LED3, oś A LED4)	Diody LED
Maksymalny prąd na fazę pojedynczego silnika	4,2 A
Poziomy napięć logicznych	L=0V H=5V
Maksymalna częstotliwość impulsów na wejściu CLK	300 kHz
Maksymalny podział kroku	128

Parametry mechaniczne

Wymiary	432x432x182 (dł x szer x wys) [mm] (gabaryty szafy sterowniczej) 460x445x205 (dł x szer x wys) [mm] (wymiar całkowity)
Waga	15 kg (zależna od ilości sterowników SSK-B03 i użytego transformatora)

Parametry eksploatacyjne

Temperatura pracy	+5°C+40°C
Temperatura składowania	-10°C+40°C
Wilgotność względna	30%75% (bez kondensacji)
Wibracje w czasie pracy	niedopuszczalne
Udary w czasie pracy	niedopuszczalne
Nasłonecznienie bezpośrednie	niedopuszczalne

4. Budowa uniwersalnego sterownika numerycznego USN-3D4A

Obudowa





Widok od dołu



Rozmieszczenie elementów w obudowie

Standardowe rozmieszczenie elementów w obudowie widoczne jest na fotografii powyżej. Producent zastrzega sobie możliwość zmiany lokalizacji poszczególnych części systemu na potrzeby indywidualnej aplikacji realizowanej pod klienta.

5. Eksploatacja sterownika

W urządzeniu USN-3D4A jako stopnie końcowe mocy wykorzystano sterowniki SSK-B03. SSK-B03 jest ekonomicznym, wysokowydajnym sterownikiem mikrokrokowym bazującym na najnowszych osiągnięciach technicznych. Jest dostosowany do sterowania 2-fazowymi i 4-fazowymi hybrydowymi silnikami krokowymi. Używając zaawansowanej techniki bipolarnej stałoprądowej, pozwala uzyskać większą prędkość i moc z tego samego silnika porównując z tradycyjnymi technikami jakich używają np. sterowniki L/R. Jego 3-stanowa technika sterowania pozwala na poprawne kontrolowanie prądu cewki przy zachowaniu małych tętnień, co z kolei skutkuje zmniejszeniem się grzania silników.

Sterownik SSK-B03 może sterować krokowymi silnikami hybrydowymi z 4, 6 lub 8 wyprowadzeniami. Poniższy diagram pokazuje podłączenia do silników w różnej konfiguracji.



Silniki 4-przewodowe są najmniej elastyczne, ale najprostsze w podłączeniu. Prędkość i moment będą zależały od induktancji zwojów. Przy ustawianiu prądu wyjściowego sterownika należy pomnożyć prąd fazowy przez 1.4 aby wyznaczyć szczytowy prąd wyjściowy.

Silniki 6-przewodowe możemy podłączyć w dwóch konfiguracjach: wysoka prędkośćniższy moment lub wysoki moment-niższa prędkość.

Konfiguracja wyższej prędkości lub pół cewki jest tak nazwana ponieważ używa połowę zwojów silnika. Pozwala to na zmniejszenie indukcyjności przez co obniża się moment silnika. Będzie on bardziej stabilny przy wyższych prędkościach. Przy ustawianiu prądu wyjściowego sterownika należy pomnożyć prąd fazowy (lub unipolarny) przez 1.4 aby wyznaczyć szczytowy prąd wyjściowy.

Konfiguracja wyższego momentu lub pełnej cewki używa całej induktancji zwojów faz. Aplikacja ta powinna być używana tam gdzie wymagany jest wyższy moment przy niskich prędkościach. Przy ustawianiu prądu wyjściowego należy pomnożyć prąd fazowy (lub unipolarny) przez 0.7 i taką wartość szczytową ustawić na sterowniku.

Silniki 8-przewodowe oferują wysoką elastyczność projektantowi systemu, ponieważ mogą być połączone szeregowo lub równolegle, pozwalając na zastosowanie w wielu aplikacjach.

Połączenie szeregowe jest zazwyczaj stosowane tam, gdzie wymagany jest wysoki moment i niska prędkość. Ponieważ przy tej konfiguracji indukcyjność jest najwyższa, wydajność spada przy większych prędkościach. Do określenia szczytowego prądu wyjściowego należy pomnożyć wartość prądu fazowego (lub unipolarnego) przez 0,7.

Równoległe połączenie uzwojeń silnika oferuje bardziej stabilny moment przy wyższych prędkościach. Do określenia szczytowego prądu wyjściowego należy pomnożyć wartość prądu fazowego (lub unipolarnego) przez 1.96 lub prąd bipolarny przez 1.4.

Po wybraniu konfiguracji z jaką ma pracować silnik zbędne (niepodłączone) przewody należy solidnie odizolować od pozostałych. Możemy teraz przystąpić do podłączenia kabli do stopni mocy uniwersalnego sterownika numerycznego USN-3D4A. Przy tej operacji należy wykazać się szczególną starannością. Złe kontakty mogą skutkować niepoprawną pracą silników, zakłóceniami lub w gorszym przypadku wystąpieniem zwarcia. W celu zmniejszenia zakłóceń motory z szafą należy łączyć kablami ekranowanymi i odpowiednio je uziemić za pomocą przygotowanych do tego celu obejm ze stali nierdzewnej.



Po podłączeniu silnika i przed uruchomieniem całego systemu należy poprawnie skonfigurować stopnie końcowe. Wybór wartości prądu podawanego na motory i podział kroku odbywa się za pomocą 8 mikrowłączników umieszczonych na obudowie modułu.

Pierwsze trzy bity (Sw1, 2 i 3) przełącznika DIP używane są do ustawienia prądu pracy silnika (prąd dynamiczny). Należy wybrać ustawienia najbardziej zbliżone do prądu wymaganego przez silnik według tabeli podanej poniżej:

Prąd szczytowy	RMS	SW1	SW2	SW3
1,00A	0,71A	ON	ON	ON
1,46A	1,04A	OFF	ON	ON
1,91A	1,36A	ON	OFF	ON
2,37A	1,69A	OFF	OFF	ON
2,84A	2,03A	ON	ON	OFF
3,31A	2,36A	OFF	ON	OFF
3,76A	2,69A	ON	OFF	OFF
4,20A	3,00A	OFF	OFF	OFF

Przełącznik SW4 wykorzystywany jest do ustawiania prądu trzymającego. OFF oznacza, prąd trzymania zostanie ograniczony o połowę wybranej wartości prądu dynamicznego. ON oznacza, że prąd trzymania będzie taki sam jak wybrana wartość prądu dynamicznego.

Sterownik, po upływie 1 sekundy od ostatniego sygnału kroku, automatycznie obniża do 60 % wybranej wartości prądu dynamicznego. W ten sposób zmniejsza się do 36% nagrzewanie silnika.

Podział kroku ustawiany jest za pomocą przełączników SW 5, 6, 7 i 8 według poniższej tabeli:

µkrok	µkroków/obrót (dla silnika 1,8°)	SW5	SW6	SW7	SW8
2	400	OFF	ON	ON	ON
4	800	ON	OFF	ON	ON
8	1600	OFF	OFF	ON	ON
16	3200	ON	ON	OFF	ON
32	6400	OFF	ON	OFF	ON
64	12800	ON	OFF	OFF	ON
128	25600	OFF	OFF	OFF	ON
5	1000	ON	ON	ON	OFF
10	2000	OFF	ON	ON	OFF

20	4000	ON	OFF	ON	OFF
25	5000	OFF	OFF	ON	OFF
40	8000	ON	ON	OFF	OFF
50	10000	OFF	ON	OFF	OFF
100	20000	ON	OFF	OFF	OFF
125	25000	OFF	OFF	OFF	OFF

Standardowo podział mikrokroku ustawiany jest na 1/8. Jeżeli sterownik był zakupiony razem z silnikami, wówczas prąd sterownika został ustawiony na odpowiedni dla danego silnika. W przeciwnym przypadku został ustawiony prąd 4,2A. Należy wówczas dokonać nastawy odpowiedniej wartości dla posiadanych silników.

Pracę stopni mocy sygnalizują dwie diody LED umieszczone przy złączu sygnałów sterujących (zielona-poprawna praca, czerwona-błąd). Po podaniu napięcia zasilania i sygnału zezwolenia Enable dioda zielona świeci się ciągle. Po zmianie stanu ENA na przeciwny- dioda gaśnie.

Pracą silników steruje płyta główna SSK-MB2, która to rozdziela sygnały z portu LPT na poszczególne osie. Umożliwia ona również podłączenie krańcówek bazujących, limitowych czy też przycisku awaryjnego zatrzymania. Na module znajdują się dwa przekaźniki, posiadające po dwie oddzielne sekcje, których każda może przełączać prąd do 8A i napięcia do 250V. Wykorzystując wspomniane wyżej przekaźniki możemy realizować funkcje wł/wył elektrowrzeciono, podaj chłodziwo. Zastosowanie może być dowolne.

Do aplikacji z regulacją prędkości wrzeciona możemy rozbudować system o produkowany przez naszą firmę moduł Spindle Control. Zapewnia on konwersję częstotliwości wysyłanej z programu sterującego na analogowe napięcie 0....10V. Takim potencjałem możemy regulować niektóre falowniki.

W gotowym zestawie USN-3D4A podłączenia płyty, które pozostały do wykonania przez użytkownika, ograniczono do minimum (ewentualne podłączenie przekaźników). Instalację przewodów krańcówek przeniesiono do skrzynki podłączeniowej przez zastosowanie której, eliminujemy ilość kabli prowadzonych do szafy. Układ umożliwia sprawne połączenia grupowe z zachowaniem kompatybilności elektromagnetycznej. Moduł produkowany jest w dwóch wersjach standard i rozszerzona. W obu użycie szczelnej obudowy i dobrej jakości kanałów zapewnia znakomitą ochronę zarówno przed kurzem jak i wilgocią. Do instalacji przewodów w wewnątrz skrzynki wykorzystane zostały złącza mocowane na szynę DIN. Zastosowanie skrzynki zmniejsza koszty okablowania obrabiarki, ułatwia podłączenia, a co najważniejsze zwiększa estetykę całego systemu.

Wybrane parametry skrzynek podłączeniowych

wersja i	
Ilość wejść	
Ilość wyjść	1szt
Długość kabla do podłączenia z szafą sterowniczą	
Podłączenia przewodów	złącza na szynie DIN
Ilość złącz	
Mocowanie uziemienia	obejmy ze stali nierdzewnej
Wymiary skrzynki (bez dławików)	160 X 120 X 76 [mm]

• długość kabla do podłączenia z szafą sterowniczą może być inna, wskazana przez klienta.

Wersja II

Ilość wejść	8-16 szt (zależne od ustaleń z klientem)
Ilość wyjść	1szt
Długość kabla do podłączenia z szafą sterowniczą	
Podłączenia przewodów	złącza na szynie DIN
Ilość złącz	8- 22 szt (jedna szyna DIN),(**)
Mocowanie uziemienia	obejmy ze stali nierdzewnej
Wymiary skrzynki (bez dławików)	

* długość kabla do podłączenia z szafą sterowniczą może być inna, wskazana przez klienta.

** istnieje możliwość instalacji dodatkowej szyny DIN, która to umożliwi montaż dodatkowych złączy ZJU lub dodatkowych modułów np. przekaźnik.



Przy zakupie uniwersalnego sterownika numerycznego klient otrzymuje gotowe urządzenie przygotowane do podłączenia elementów zewnętrznych (wyłączników krańcowych, czujnika itp.).

Montaż najlepiej rozpocząć od instalacji omawianego modułu do korpusu maszyny.

Następnym krokiem jest poprowadzenie kabli przez dławiki, odpowiednie ich ułożenie i zarobienie (najlepiej zakończyć je końcówkami rurkowymi, co ułatwi montaż i późniejszy serwis). Fotografia poniżej obrazuje przykładową realizację połączeń w wewnątrz skrzynki. Można także zaobserwować poprawny montaż ekranów kabli pozwalający na spełnienie norm kompatybilności elektromagnetycznej (przykład przy instalacji silników).

Opis wyprowadzeń i połączeń wykonanych przez producenta.

Nr na listwie zaciskowej	Kolor przewodu	Funkcja	Podłączenie na płycie głównej
1	Zielony	Home	HOME X (pin 11)
2	Brązowy	Limit	HOME Y (pin 12)
3	Żółty	+12V	
4	Mostek z białym	GND	
5	Szary	E-stop	EMGR złącze J13 (pin 10)
6	Różowy	Czujnik	HOME Z (pin 13)
7	Żółty	+12V	+12V złącze J14
8	Biały	GND	GND złącze J14

Wersja I

Schemat poniżej przedstawia najpopularniejszy sposób podłączenia elementów peryferyjnych. Należy zwrócić uwagę na to, iż wszystkie krańcówki są w stanie normalnie otwartym NO. W takiej konfiguracji wszystkie połączone są równolegle. Jeżeli w stosujemy włączniki typu NC należy pamiętać o zmianie ustawień w programie Mach, Activ Low na przeciwny. W takim układzie krańcówki łączymy szeregowo.

Jeżeli stosowane będą czujniki zbliżeniowe- indukcyjne wykorzystywana będzie również masa GND doprowadzona do złącz 4,8.

Schemat podłączeń



Opis wyprowadzeń proponowany przez producenta w skrzynce podłączeniowej.

Wersja II

Nr na listwie zaciskowej	Kolor przewodu	Funkcja
1	Biały	Home X
2	Brązowy	Home Y/do wykorzystania
3	Biało-żółty	Home Z/do wykorzystania
4	Mostek z +12V po bezpieczniku	+12V
5	Mostek z czarnym	GND
6	Różowy	Limit
7	Niebieski	Limit/Spindle

8	Mostek z +12V po bezpieczniku	+12V
9	Mostek z czarnym	GND
10	Zielony	E-stop
11	Żółto-brązowy	E-stop
12	Szaro-różowy	Czujnik
13	+12V po bezpieczniku	+12V
14	Czarny/ekran	GND
15	Biało-zielony	Przekaźnik1 COM
16	Czerwono-szary	Przekaźnik1 NO
17	Brązowo-zielony	Przekaźnik2 COM
18	Czerwony	Przekaźnik2 NO
19	Fioletowy	Do wykorzystania
20	Szary	Do wykorzystania

Cały zastaw, zarówno część logiczna jak i stopnie mocy, zasilany jest z modułu MZ-01. Oparty jest on na podstawowej aplikacji zasilacza niestabilizowanego (transformator zewnętrzny w obudowie szafy sterowniczej, mostek i filtr realizowany za pomocą kondensatorów elektrolitycznych). Drugi jego blok jest oddzielnym zasilaczem z dodatkowym transformatorem, mostkiem, filtrem i scalonymi stabilizatorami 12V i 5V. Tą część chroni dodatkowy bezpiecznik na module o wartości 0,5A. Poprawną pracę każdego bloku sygnalizują diody LED. Z napięcia 12 V zasilona jest płyta główna.

Do podziału prądu na wyjściu MZ-01 zastosowano moduł bezpiecznikowy FM-01. Układ posiada cztery niezależne wyjścia. Każde z nich posiada bezpiecznik i sygnalizację obecności napięcia. Uszkodzenie bezpiecznika topikowego obrazowane jest poprzez zgaszenie odpowiedniej diody LED.

Łagodny rozruch transformatora części wysoko-prądowej zapewnia moduł softstart, na którym umieszczono dodatkowy bezpiecznik topikowy. W pierwszych mili sekundach prąd płynie przez rezystory mocy, a następnie załączany jest na 100% za pomocą przekaźnika. Zapobiega to chwilowemu pobieraniu dużej mocy przez transformator, a przez to "wyrzucaniu bezpieczników".

Napięcie 230V, z którego zasilany jest system rozdzielane jest za pomocą modułu bezpiecznikowego FM-02. Eliminuje on dodatkowe złączki i plątaninę przewodów, zapewniając estetyczny wygląd urządzenia. Oba kanały chronią dwa zabezpieczenia- prądowe i przepięciowe. Do urządzenia zainstalowany jest: wyłącznik główny, moduł softstart, wentylator, dioda sygnalizacyjna. Posiada ono dodatkowe wyjście OUT2, do którego możemy podłączyć dodatkowy odbiornik i włączać go za pośrednictwem przekaźników na płycie głównej. Maksymalna moc takiego urządzenia nie może przekroczyć 1,4 kW (6A, 230V).

Uwaga!!! Przy montażu dodatkowego obciążenia należy sporządzić bilans prądów. Trzeba zwrócić uwagę na to, iż maksymalny prąd wyłącznika głównego wynosi 10A. Schemat takiej instalacji przedstawiono poniżej.



Schemat podłączenia dodatkowego modułu Spindle control, płyty głównej i falownika z wejściem napięciowym do regulacji prędkości obrotowej wrzeciona.



Przed pierwszy uruchomieniem sterownika USN-3D4A należy sprawdzić podłączenia silników, krańcówek, przekaźników. Niestaranne przygotowanie okablowania może spowodować uszkodzenie systemu lub jego niestabilną pracę. Raz jeszcze sprawdzamy ustawienia prądów na poszczególnych stopniach mocy. Podłączamy komputer, uruchamiamy program i włączamy sterownik.

UWAGA!!!

Podczas uruchamiania obrabiarki należy kolejno włączać: komputer, program, sterownik. Program przejmuje kontrolę nad pinami portu LPT. Przy zamykaniu systemu stosujemy kolejność odwrotną. Uchroni to przed nieoczekiwanymi i niebezpiecznymi ruchami maszyny.

6. Konfiguracja programu Mach3 ze sterownikiem USN-3D4A

Program Mach 3 jest jednym z najpopularniejszych programów sterujących maszynami CNC w naszym kraju, zarówno dla rozwiązań komercyjnych jak i hobbystycznych. Steruje on pracą silników krokowych, lub serwonapędów wysyłając sygnały kroku i kierunku (Step/Dir). Program ten świetnie współpracuje ze wszystkimi sterownikami dostępnymi w naszej ofercie. Przy pomocy programu Mach3 możemy przekształcić komputer w sterownik maszyn CNC. Umożliwia on m. innymi realizację sterowania następujących maszyn: plotery, frezarki, grawerki, tokarki, wypalarki plazmowe, wycinarki styropianu. Dzięki możliwości symulacji sterownika PLC, komunikacji ModBus przy pomocy programu Mach3, komputer PC możemy przekształcić w sterownik praktycznie dowolnej maszyny. Nasi klienci z powodzeniem zrealizowali sterowanie gietarki do rur, automatu spawalniczego, czy urządzenia do malowania proszkowego. Mach3 może sterować dowolnym urządzeniem, które ma maksymalnie 6 osi. Program Mach3 steruje ich praca na podstawie tzw. G-kodów, które możemy przygotować z plików wektorowych na przykład przy pomocy programu LazyCam. Program może sterować dowolnym zestawem sterownika i silnika krokowego. Może też być zastosowane dowolne rozwiązanie mechaniczne przeniesienia napędu (śruby, listwy, czy paski zębate) – program ma możliwość definiowania parametrów pracy każdej osi z osobna. W oknie programu mamy podgląd na ścieżkę narzędzia, oraz na bieżaco możemy kontrolować parametry obróbki, takie jak prędkość posuwu, czy prędkość obrotową wrzeciona. Program dostępny jest w wersji demonstracyjnej. Jest on w pełni funkcjonalny. Został on jedynie ograniczony do 500 linii G-kodu. Po zakupie licencji ograniczenie programu wynosi 10.000.000 linii G-kodu. Na stronie http://www.akcesoria.cnc.info.pl/mach3.htm dostępne są pliki, które ułatwia przeprowadzenie konfiguracji.

Płyta główna zastosowana w uniwersalnym sterowniku numerycznym USN-3D4A umożliwia sterowanie czterema osiami wraz z krańcówkami bazującymi i limitowymi, obsługę przycisku awaryjnego zatrzymania E-STOP oraz wysterowanie dwóch przekaźników (umieszczonych na płycie). Dodatkowo płyta przygotowana jest do obsługi do modułu Kanthal (sterowanie temperaturą drutu) i Spindle Control (sterowanie prędkością wrzeciona).

Do podłączania systemu do komputera wykorzystany został port drukarkowy LPT. Wszystkie urządzenia (sterowniki, krańcówki, wrzeciono) podłącza się niezależnie do odpowiednich pinów. Port równoległy ma 25 pinów. Piny 1-9, 14, 16, 17 mogą być wykorzystane jako wyjścia, 10-13, 15 jako wejścia. Piny 18-25 są nie wykorzystywane (masa). Program współpracuje z dowolną kombinacją połączeń tzn. wybór konkretnych pinów wyjściowych bądź wejściowych jest dowolny.

Standardowo w produkowanych przez naszą firmę sterownikach przypisano następującą konfigurację:

Opis portu LPT



1 – PRZEKAŹNIK PK1 2 - CLK X3 - DIR X4 - CLKY5 - DIRY6 - CLKZ7 – DIR Z 8 – CLKA 9 – DIR A **10 – E-STOP** 11 – HOME X, Y, Z, A 12 - LIMIT13 – CZUJNIK DŁUGOŚCI NARZĘDZIA **14 – KANTHALL/SPINDLE CONTROL 15 – DODATKOWY PIN WEJŚCIOWY** 16 – PRZEKAŹNIK PK2 17 – ENABLE 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25 – GND

Konfigurację programu należy rozpocząć od przypisania zadań do odpowiednich pinów portu LPT. W menu Ustawienia (Config) wybieramy zakładkę Porty i Piny (Ports and Pins). W pierwszym oknie Ustawienia Portów i Wybór Osi (Port Setup And Axis Selection) ustawiamy:



W tej zakładce konfigurujemy program do współpracy ze sterownikami. Możemy tu ustawić między innymi, który port komputera będzie wykorzystany do sterowania maszyną, prędkość pracy programu.

Okienka **Port #1** i **Port#2** służą do wskazania adresów portów LPT w komputerze. Możemy tu zaznaczyć, których z portów chcemy używać. Jeśli w komputerze jest jeden port to ma najprawdopodobniej adres 0x378, drugi na ogół 0x278 aczkolwiek w przypadku portów na kartach PCI może to być inna wartość. Można to sprawdzić w Menedżerze urządzeń systemu Windows wybierając tam port i sprawdzając pierwszy adres w zakładce "zasoby". (Start/ Panel sterowania/ System/ Sprzęt/ Menedżer urządzeń/ Porty (COM i LPT)/ Port drukarki/Właściwości/Zasoby/Typ zasobu = zakres we/wy. Liczba określająca dolny zakres we/wy będzie adresem naszego portu. Program Mach3 umożliwia pracę z 2 portami LPT, przez co mamy do dyspozycji więcej wejść i wyjść. Ustalenie prędkości pracy programu zależy od prędkości procesora naszego komputera. Jeśli komputer ma procesor 1GHz lub szybszy zalecamy ustawienie 45000Hz. Konfigurację należy zatwierdzić przyciskiem "Zastosuj".

UWAGA !!!

Należy pamiętać, aby przed opuszczeniem okna konfiguracyjnego, kliknąć przycisk zastosuj. W przeciwnym razie utracimy wykonane zmiany.

Następnie przechodzimy do zakładki **Wyjścia Silników** (Motor Outputs). Ustawienia w tej zakładce pozwalają na określenie ile osi ma wysterować program oraz ,do których pinów zostały podłączone sterowniki silników krokowych. Kierując się listą z opisu portu LPT wprowadzamy ustawienia. Poniżej przedstawione zostały ustawienia dla sterowania czterema osiami X, Y, Z, A oraz wyjścia do modułu Spindle Control.

oiyi iai						Step Port	
X Axis	•	2	3			1	1
Y Axis	4	4	5	X	X	1	1
Z Axis	4	6	7	X	×	1	1
A Axis	4	8	9	X	×	1	1
B Axis	X	0	0	X	X	0	0
C Axis	X	0	0	X	X	0	0
5pindle	4	14	0	X	4	1	0
		11	0			-	0

Znaczenie opcji:

Enabled - dana oś ma być używana, jeśli pole zaznaczenie jest na zielono
 Step Pin# - numer pinu, na którym będą podawane impulsy kroku dla danej osi
 Dir Pin# - numer pinu, na którym będzie określany kierunek ruchu dla danej osi
 Dir Low Active - określa czy linia sterująca kierunkiem ma być domyślnie w stanie wysokim czy niskim -zmiana zaznaczenia pozwala odwrócić kierunek ruchu osi
 Step Low Active - określa czy linia sterująca krokiem ma być domyślnie w stanie wysokim czy

niskim, z reguły sterowniki działają prawidłowo niezależnie od ustawienia tego parametru

Przypominamy, że zmiany należy zatwierdzić przyciskiem "Zastosuj".

Kolejnym krokiem będzie konfiguracja ustawień w zakładce **Sygnały Wejściowe** (Input Signals). Ustawienia dotyczą między innymi krańcówek bazujących, bezpieczeństwa oraz przycisku E-STOP. Opcja Active Low służy do wyboru rodzaju krańcówki, która została podłączona do płyty głównej tj. normalnie zwartej lub normalnie rozwartej. Dalej, w tej samej zakładce jest możliwość ustawienia opcji dla przycisku awaryjnego zatrzymania E-STOP. Tutaj podobnie możemy wybrać, jakiego rodzaju wyłącznik został użyty. Jako krańcówek awaryjnych zaleca się stosowanie włączników normalnie zwartych NC. Wyeliminuje to możliwość powstania przerwy w obwodzie. Kiedy np. przewód krańcówki zostanie przerwany E-STOP wyłączy obrabiarkę. Kierując się listą z opisu portu LPT wprowadzamy ustawienia.

X ++ I 12 I 12 I 0 X I 12 I I 0 X Home I 1 12 I I 0 X Home I 1 I <thi< th=""> <thi< th=""> I I<</thi<></thi<>	
X I 12 I <td></td>	
X Home I 11 I </td <td></td>	
Y ++ I 12 I I2 I 0 Y I 12 I I2 I2 <thi2< th=""> I2 <thi2< th=""> <thi2< th=""></thi2<></thi2<></thi2<>	
Y I 12 I I 0 Y Home I I1 I <th< td=""><td></td></th<>	
Y Home 1 11 11 20 20 0	
Z++ 1 12 12 0	
Z 🖌 1 12 🖌 🛣 O	
Z Home 🖌 1 11 🖌 🦨 🛣 0	
A++ 1 12 12 20 0	
0 HAY II II2 HHAY HAY IN I	
++ 1 12 4 2 0	

Przypominamy, że zmiany należy zatwierdzić przyciskiem "Zastosuj".

Kolejnym krokiem będzie zmiana ustawień w zakładce **Sygnały wyjściowe** (Output Signals), w której to mamy możliwość ustawienia wyjścia *Włącz* (Enable) oraz wyjść ogólnego przeznaczenia (Output#n). Wyjście Enable posłuży nam do załączania sterowników osi. Wyjścia Output#1 oraz Output#2 posłużą nam do wysterowania przekaźników PK1 oraz PK2. Program Mach 3 umożliwia zdefiniowanie więcej wyjść ogólnego przeznaczenia, do których to możemy podłączyć np. kolejne przekaźniki. Wymaga to jednak użycia dodatkowych pinów na płycie głównej.

signal	Enabled	Port #	Pin Number	ACTIVE LOW	
Digit Trig		0	0		
Enable1	4	1	17		
Enable2	X	0	0	X	
Enable3	X	0	0	X	
Enable4	X	0	0	X	
Enable5	X	0	0	X	
Enable6	×	0	0	X	
Output #1	4	1	1	X	
Output #2	4	1	16	X	
Output #3	*	0	0	X	
Output #4	*	0	0	X	
			In other states where the	udd he weed	

Ostatnią zakładką, która nam pozostała do skonfigurowania jest zakładka Ustawienia Wrzeciona (Spindle Setup). Możemy tutaj dokonać ustawień dotyczących wrzeciona, chłodziwa i mgły.

Engine Configuration Ports & Pins					×
Engine Configuration Ports & Pins Port Setup and Axis Selection Motor Outp Relay Control Disable Spindle Relays Clockwise (M3) Output # Output Signal #'s 1-6 1 Flood Mist Control Pisable Flood/Mist relays Disable Flood/Mist relays Delay Mist M7 Output # 1 Output Signal #'s 1-6 0 Flood M8 Output # 3 0 Output Signal #'s 1-6 ModBus Spindle - Use Step/Dir as well	Motor Control Use Spindle Motor Output PWM Control Step/Dir Motor PWMBase Freq. 7 Minimum PWM 0 % General Parameters CW Delay Spin UP 1 CCW Delay Spin UP 1 CW Delay Spin UP 1 CW Delay Spin UP 1	s Encoder/MPG's Spindle Setup Mill Options Special Functions Use Spindle Feedback in Sync Modes Closed Loop Spindle Control P 0.25 I 1 D 0.3 ✓ Spindle Speed Averaging Special Options, Usually Off Seconds Seconds Seconds Seconds Corch Volts Control			×]
Enabled Reg 64 64 127 Max ADC Count 16380	CCW Delay Spin DOWN 1	Seconds e delay			
			OK	Anuluj	Zastosuj

Grupa Przekaźnik (Relay Control) pozwala sterować wł./wył. wrzeciona oraz jego kierunkiem pracy przy użyciu przekaźników dostępnych na płycie. Zaznaczenie **Wyłącz obsługę przekaźnika wrzec.** (Diable Spindle Relays) spowoduje, że obsługa będzie NIEAKTYWNA. W zakładce **Sygnały wyjściowe** przypisaliśmy już odpowiednie numery pinów do odpowiednich wyjść. Teraz należy podać numery wyjść, które za pomocą przekaźników będą sterować wrzecionem. Przekaźniki te załączane są komendami M3 oraz M4 w naszym G-kodzie. **Grupa Kontrola chłodziwa i mgły** (Flood Mist Control) pozwala nam podobnie jak to miało miejsce wyżej, na zdefiniowanie wyjść sterującymi odpowiednimi przekaźnikami.

Po konfiguracji pinów proponujemy przetestowanie urządzeń wejściowych – w tym celu na ekranie głównym wciskamy klawisz "Diagnostyka Alt-7", co powoduje pojawienie się listy urządzeń przyłączonych do komputera. Przy ręcznym załączaniu krańcówek powinny zapalać się żółte lampki przy odpowiednich etykietkach. Jeśli tak się nie dzieje należy sprawdzić konfigurację pinów wejściowych oraz poprawność połączeń elektrycznych.

Program Run Alt-1	MDI AI(2	ToolPath Al	14	Offsets Alt5	Setting	s Alts (Diagnostics Alt.7	Mil->G	15 G1 G17 0	940 G21 G9	0 G94 G54 G49 G	99 G64 G97	
Zoro All	Current	Position		Machine	Coord		WorkOffset	G92	Offset	Too	l Offset	abs	max x,y,z
Ref X X Por	s	1.4240	=	+0	0000	:	+1.4240		+0.0000		+0.0000		+0.0000 +0.0000
Ref Z Z Pos	5 + 5 +	0.0000	=	+0	.0000	:	+0.0000		+0.0000		+0.0000		+0.0000 Min
Ref B BPor	s + s +	0.0000	= =	+0 +0	.0000	:	+0.0000	: -	+0.0000				+0.0000
Edit		Spindle	a Toggi	•			Int ON/OFF	CHLAIR L	Port	1 Pins o	urrent State	Br	+0.0000 ain Time (ms) +0
		Mist	roggle				Time in Int. Blended Spd	+2.0	6 Inpu	t Signals	current State	Pulse F	requency 74588
		Run	Active Reques	it			Buffer Load Queue Depth			JogX++ JogX	EJogY+ EJogY-	EJogZ+ EJogZ-	EJogA+ EJogA-
		Cycl	e Star dHold				Worst Case PWM Base	+0.00002	2 5	nput 2 nput 3	M2 ++Limit M3++Limit	M2Limit M3Limit	M2Home M3Home
		Rev St	op ale				Time Scale Reduced	-1.0000		igitize ndex	M5++Limit M6++Limit	M5Limit M6Limit	M6Home M6Home
Burnel I. C. M.			<u></u>				CPU Speed	3013.000		Emergency	Torch On	I Torch UP	I forch Dh
ToolPath on/off	DB	play					Servo Freq.	Generator	Outp	out Signa	is current State	Fashin 0	Excite 4
Reset		G-Codes	M-Cod	es						nable 1 Enable 5 Output 1 Output 5	Enable 2 Enable 6 Output 2 Output 6	Cutput 3 Digitize	Output 4
History Clear										na syster			

Aby w pełni się cieszyć z pracującej maszyny należy jeszcze tylko przeprowadzić dostrajanie silników. W tym celu w menu **Konfiguracja** (Config) wybieramy opcję **Dostrajanie silników** (Motor Tuning). Pojawi się nam następujące okno:



Przyciski Oś X, Y, Z (X, Y, Z Axis) pozwolą wybrać oś, dla której chcemy dokonać ustawień. Dostępne są tylko osie, które zostały uaktywnione w **Wyjścia Silników**. Za pomocą strzałek w górę i w dół możemy sterować silnikiem danej osi w obie strony (przed wejściem w zakładkę "dostrajanie silników" program nie może być w trybie RESET, ponieważ silniki nie będą się kręcić). Prędkość silnika (Velocity) oraz jego przyśpieszenie (Accel) ustawiamy przy użyciu odpowiednich suwaków, lub wpisujemy ręcznie w odpowiednie okienko. Na bieżąco prezentowana jest aktualna charakterystyka prędkości silnika (tzw. rampa).

Bardzo ważnym parametrem jest ilości kroków na 1 jednostkę miary (Steps per). Jednostką są milimetry lub cale, zależnie od ustawień w **Konfiguracja/jednostki miary.** Wartość tą należy wyznaczyć na podstawie ustawień sterownika i skoku śruby oraz ewentualnie użytych przekładni. Liczbę tą wpisujemy w okienko w lewym dolnym rogu ekranu (Steps per). Przykładowo mamy silnik 200 kroków/obrót, sterownik SSK-B03 z podziałem kroku ustawionym na 1/2, śruba napędowa trapezowa 10x2. Podział kroku umożliwi uzyskanie 400 kroków na obrót silnika. Skok śruby wynosi 2mm na obrót. W takiej konfiguracji ilość kroków potrzebna do przesunięcia osi o 1mm wynosi 200. Wartość tą należy wpisać w polu Steps per. Wpisana błędna wartość spowoduje, że maszyna nie będzie trzymała zadanych wymiarów przy pracy. Przykłady wartości Steps per (ilości kroków potrzebnych do przesunięcia osi o 1mm) dla najpopularniejszych śrub trapezowych zmieszczono w tabeli poniżej (silnik 200 kroków/obrót):

Skok śruby	Podział	Steps per	Podział	Steps per	Podział	Steps per
2	1	200		400		800
4		100	<u>1</u> 4	200	<u>1</u> 8	400
8	$\frac{1}{2}$	50		100		200
10		40		80		160

Po wpisaniu liczby kroków, dostrajanie silników proponujemy zacząć od niskich prędkości i przyspieszeń stopniowo zwiększając ich wartość. Obie wielkości należy dobrać tak, aby uzyskać wymagane posuwy przy stabilnej pracy maszyny (brak gubienia kroków lub zrywanie się silnika).

Wyłączniki krańcowe działają również w trybie dostrajania silników. Jeśli silnik się nie obraca, należy sprawdzić czy wyłącznik bezpieczeństwa nie jest aktywny (migający klawisz "Reset" na ekranie głównym, jeśli miga trzeba go wcisnąć). Jeśli natomiast wyłącznik bezpieczeństwa nie jest aktywny, a silnik nadal się nie obraca należy sprawdzić konfigurację pinów wyjściowych oraz połączenia i konfigurację sterownika. Ustawienie każdej z osi należy przed zmianą osi lub zamknięciem okienka zatwierdzić przyciskiem "Zapisz ustawienia osi".

"Impuls kroku" pozwala na określenie szerokości impulsu dla pojedynczego kroku. Im krótszy tym większa prędkość ruchu da się osiągnąć, ale niektóre sterowniki mogą sobie nie poradzić z niższymi wartościami. Impuls kierunku to minimalny czas potrzebny na zmianę stanu wyjścia sterującego kierunkiem. Zalecamy pozostawienie tych obu wielkości bez zmian.

Jak już zostało wspomniane, płyta główna umożliwia podłączenie modułu Spindle Control, który za pośrednictwem falownika umożliwia sterowanie prędkością wrzeciona. Poniżej zostanie przedstawiony sposób konfiguracji programu Mach3 ze wspomnianym urządzeniem.

Program umożliwia regulacje obrotów wrzeciona poprzez sterowanie sygnałem kierunku i kroku, tymczasem w większości przypadków regulacją obrotów wrzeciona zajmuje się falownik, który może być sterowany napięciem z zakresu od 0 do 10V. Moduł Spindle Control jest przetwornikiem F/U (częstotliwości na napięcie), którego maksymalne napięcie wyjściowe wynosi 10V. Zamienia on impulsy z programu Mach 3 proporcjonalnie na napięcie, dzięki czemu możliwa jest płynna regulacja obrotów wprost z programu. Moduł został przetestowany z falownikami posiadającymi wejście analogowe służące do regulacji prędkości. W celu poprawnej współpracy modułu z falownikiem należy odpowiednio skonfigurować program Mach3.

Pierwszym krokiem jest wybranie w menu **Konfiguracja** (Config) opcji **Porty i Piny** (Ports and pins). Następnie w zakładce **Ustawienia Wrzeciona** (Spindle Setup) określamy, w jaki sposób sterowane jest wrzeciono. Ustawiamy:

Engine Configuration Ports & Pin	S			\mathbf{X}
Port Setup and Axis Selection Motor Output Relay Control Disable Spindle Relays Clockwise (M3) Output # CCW (M4) Output # Output Signal #'s 1-6 Flood Mist Control Disable Flood/Mist relays Delay Mist M7 Output # Plood M8 Output # Output Signal #'s 1-6 ModBus Spindle - Use Step/Dir as well Enabled Reg 64 64 - 127 Max ADC Count 16380	Juts Input Signals Output Signals Motor Control Use Spindle Motor Output PWM Control Step/Dir Motor PWMBase Freq. 15 Minimum PWM 0 General Parameters 2 CW Delay Spin UP 1 CW Delay Spin UP 1 CW Delay Spin DOWN 1 CW Delay Spin DOWN 1 Immediate Relay off before	s Encoder/MPG's Spind Special Functions Use Spindle Feedback Closed Loop Spindle C P 0.25 I 1 Spindle Speed Averag Seconds Seconds Seconds Seconds a delay	e Setup Mill Options in Sync Modes ontrol D 0.3 ing ptions, Usually Off- re Heat for Jog Mode. freq Volts Control	
		OK	Anuluj	Zastosuj

Kolejnym krokiem będzie zmiana ustawień w zakładce **Wyjścia Silników** (Motor Outputs). Włączamy opcję wrzeciona, oraz wpisujemy numer portu i pinu, z którego będziemy sterować naszym modułem. Zgodnie z opisem portu LPT Spindle Control podłączamy do wyjścia (pinu)

numer 14. Zobrazowane było to przy konfiguracji pinów wyjściowych silników.

Wrzeciono często napędzane jest przez silnik za pośrednictwem przekładni. Prędkość wrzeciona, w zależności od stopnia użytej przekładni, będzie różniła się od prędkości obrotowej silnika napędzającego. Sterowanie programu Mach 3 odnosi się do prędkości pracy silnika napędzającego wrzeciono. Mając to na uwadze, klikamy teraz w menu **Konfiguracja** (Config) wybieramy opcję **Dostrajanie silników** (Motor Tuning). Klikamy na opcję **Wrzeciono** (Spindle). Wartość wpisana w okienku **Prędkość** (Velocity) określa nam maksymalną prędkość naszego silnika napędzającego wrzeciono w obrotach na minutę. Dla przykładu przyjmijmy, że maksymalna prędkość naszego wrzeciona wynosi 18.000obr/min. Została użyta przekładnia 1:2, więc prędkość silnika napędzającego wynosi 9.000obr/min. Wartość Step per, określa ile impulsów generuje program na jeden obrót silnika. Aby obliczyć tą wartość, najpierw należy przeliczyć prędkość obrotową wrzeciona na wartość Step per. Należy tutaj skorzystać z zależności:

$$Step^{-}per = \frac{10000 Hz}{Vobr/s}$$
 Dla naszego przykładu będzie to: $Step^{-}per = \frac{10000 Hz}{150 obr/s}$,

co daje nam wartość 66.66[1/obr] impulsów na obrót silnika. Wyjaśnienia wymaga skąd wzięła się wartość 10.000Hz (Hz=1/s) w powyższym wzorze. Jak już zostało wspomniane moduł Spindle Control jest przetwornikiem F/U, którego maksymalne napięcie wyjściowe wynosi 10V. Stała przetwarzania wynosi: 1000Hz/1V, a więc 1000Hz*10=10000Hz. Gdyby natomiast zostało użyte jedno z elektrowrzecion dostępnych z naszej oferty, np. TMPE4 10/2 3.3kW firmy Elte, które ma 18.000obr/min, wówczas w polu Prędkość wpisalibyśmy 18000, a wartość Step per wyniosłaby 33.33. Warto zauważyć, że powyższe założenia są prawdziwe tylko wtedy, gdy falownik zostanie skonfigurowany tak, że dla napięcia 0V odpowiada prędkość silnika 00br/min, natomiast przy 10V silnik osiągnie 18.000obr/min.

Następnie przy pomocy suwaka ustawiamy **Przyśpieszenie** (Accel). Przypominamy, że każde zmiany należy zatwierdzić klikając przycisk **Zapisz ustawienia osi** (Save Axis Settings). Dla założeń, wrzeciona z przekładnią ustawienia będą wyglądały mniej więcej tak:



Jak już zostało wspomniane, sterowanie programu odnosi się do prędkości silnika napędzającego wrzeciono. Nam natomiast zależy na regulacji prędkości wrzeciona. Program Mach 3 ma możliwość zdefiniowania tzw. przełożeń, które to umożliwiają powiązanie prędkości silnika z prędkością wrzeciona. Aby, tego dokonać wybieramy menu **Konfiguracja** (Config), a następnie **Tryby wrzeciona** (Spindle Pulleys).

Current Pulley	Min Speed	Max Speed	Ratio
ulley Number 4	▼ 3000	18000	1

Powinno nam się otworzyć nowe okno. W polu **Bieżące przełożenie** (Current Pulley) wybieramy jedną z dostępnych pozycji, np. numer 4. Następnie istnieje możliwość zdefiniowania maksymalnej i minimalnej prędkości wrzeciona. Pole **Maks. Prędkość** (Max Speed) określa maksymalną prędkość wrzeciona, która to odpowiada zdefiniowanej, maksymalnej prędkości silnika napędzającego ustawionej w oknie **Dostrajanie Silników**. Dla obu naszych przykładów, tj. przykładu z przekładnią (prędkość silnika wynosi 9000obr/min, a użyto przekładni 1:2) oraz elektrowrzeciona TMPE 18000obr/min, prędkość maksymalną ustawiamy na 18.000obr/min. Gdy w G-kodzie wpiszemy polecenie S18000, oznaczać to będzie dla programu, że wrzeciono ma pracować z maksymalną prędkości. Sprowadza się to do tego, że program ma generować maksymalną liczbę pulsów na obrót, u nas było to odpowiednio 66.66, oraz 33.33 impulsy na obrót. Wybranie mniejszych prędkości spowoduje odpowiednie obniżenie prędkości pracy silnika oraz wrzeciona. Natomiast, gdy w g-kodzie będziemy chcieli pracować z prędkością większą od zdefiniowanej, np. 20.000obr/min. Błąd ten będzie widoczny w okienku Status (na dole strony). Treść komunikatu będzie następująca: **"To fast for Pulley. Using Max"**.

Pole **Min. prędkość** (Min Speed) określa prędkość po niżej, której program nie pozwoli zwolnić dla wrzeciona. Opcja minimalnej prędkości przydatna jest przy wrzecionach, które chłodzone są



wiatrakiem umieszczonym na wirniku. Przy zmniejszaniu prędkości wirowania, wydajność takiego chłodzenia spada. Poniżej pewnej prędkości może być ono niewystarczające, co może prowadzić do uszkodzenia wrzeciona. Zaleca się ustawienie minimalnej prędkości danego wrzeciona zalecanej przez producenta.

Ostatnim krokiem jest przetestowanie pracy modułu. Do sterowania wrzecionem służą przyciski umieszczone w prawym dolnym rogu głównego okna programu.

Parametr S-ov (Przekr) określa nam aktualną prędkość obrotów wrzeciona (np. zmieniona parametrem S w Gkodzie), Spindle Speed (Prędkość) określa nam maksymalną prędkość z jaką chcemy, aby pracowało wrzeciono. Nie może ona być większa od prędkości zdefiniowaną w oknie przełożeń. Przycisk Spindle CWF5 (WrzecionoF5) włącza sterowanie wrzeciona.

Do przetestowania modułu Spindle Control "na sucho" przydatny bedzie woltomierz, który należy podłączyć do wyjścia przetwornika. Kolejność sprawdzania pracy może być następująca: wpisujemy maksymalną prędkość wrzeciona, czyli 18.000obr/min, następnie włączamy wrzeciono przyciskiem Wrzeciono F5. Jeżeli w polu parametru S-ov jest 0 wówczas na wviściu modułu powinno być 0V (Przy zdefiniowanej prędkości minimalnej, nie uda nam się ustawić prędkości 0). Następnie przyciskamy przycisk Reset (ten pod przyciskiem Wrzeciono F5). To powinno ustawić aktualną prędkość wrzeciona (Parametr S-ov na zdjęciu) na 18000. Wówczas na wyjściu przetwornika powinno panować napiecie około 10V. Jeżeli napiecie to bedzie się nieznacznie różnić od 10V, proszę doregulować je za pomocą potencjometru, który znajduje się na płytce modułu. Ustawiając prędkość zadaną (S-ov) na 9000, wówczas na wyjściu modułu powinno pojawić się 5V. Klikając przyciski "-", oraz "+" jesteśmy w stanie regulować prędkość w całym zakresie, tj. od predkości minimalnej do maksymalnej, zdefiniowanych w oknie przełożeń. Oczywiście można pominać etap sprawdzania działania modułu z miernikiem i przejść od razu do sprawdzania działania z falownikiem, ale w tym wypadku proponujemy ustawić na falowniku zabezpieczenie w formie ograniczenia prędkości silnika, na wypadek, gdyby się okazało, że jednak źle coś zostało skonfigurowane. Następnie zgodnie z instrukcją danego falownika podłączamy do niego wyjście naszego modułu Spindle Control. Jeżeli wszystko zostało poprawnie podłaczone i skonfigurowane, to przy regulacji prędkości wrzeciona w programie powinna być widzialna zmiana predkości wrzeciona. Do załączania/wyłączania oraz zmiany kierunku obrotów wrzeciona można wykorzystać przekaźniki znajdujące się na płycie głównej.

7. Porady

W przypadku kiedy sterownik USN-3D4A nie pracuje poprawnie, pierwszym krokiem powinno być sprawdzenie czy problem jest natury elektrycznej czy mechanicznej. Następnym krokiem jest odizolowanie komponentu, który generuje błąd. Może się okazać, że będzie trzeba rozłączyć wszystkie składniki systemu i sprawdzić każdy z osobna czy działa poprawnie. Ważne jest, aby dokumentować każdy krok przy rozwiązywaniu problemu. Być może będzie konieczność skorzystania z tej dokumentacji w późniejszym okresie, a szczegóły w niej zawarte w wielkim stopniu pomogą pracownikom naszego Wsparcia Technicznego rozwiązać zaistniały problem. Wiele błędów w systemie sterowania ruchem może być związanych zakłóceniami elektrycznymi, błędami oprogramowania urządzenia sterującego lub błędami w podłączeniu przewodów.

Poniżej przedstawiono tabelę z najpopularniejszymi problemami, z którymi zgłaszają się klienci do naszego Wsparcia Technicznego.

Objawy	Prawdopodobna przyczyna usterki	Postępowanie
	Brak zasilania sterownika	Wizualnie sprawdzamy świecenie się poszczególnych diod LED sygnalizujących obecność napięć na poszczególnych osiach . W przypadku stwierdzenia braku jakiegoś napięcia należy odłączyć zasilanie szafy sterowniczej i sprawdzić działanie poszczególnych bezpieczników. Uszkodzone wymieniamy na wskazane w opisie parametrów USN-3D4A.
	Źle dobrana rozdzielczość	Wykonujemy korektę ustawień na przełączniku DIP lub w programie Mach3
Silnik	Złe ustawienia prądu	Dokonujemy korektę na przełączniku DIP
ine praeuje	Aktywny błąd sterownika	Sprawdzamy wartość napięcia zasilania stopni końcowych. Przy wyłączonym zasilaniu szafy sprawdzamy podłączenia z silnikami (prawdopodobne zwarcie na wyjściu sterownika). Włączone zabezpieczenie termiczne.

	Brak sygnału zezwolenia	Sprawdzamy konfigurację pinu wyjściowego Enable, możliwe, że trzeba będzie zmienić jego stan na przeciwny (Acive Low). Sprawdzamy poprawność połączeń z płytą główną.
Silnik kręci się w złym kierunku	Fazy silnika mogą być odwrotnie podłączone	Przy wyłączonym zasilaniu szafy zamieniamy wyprowadzenia jednej fazy silnika lub zmieniamy kierunek w programie sterującym.
	Złe ustawienia prądu	Dokonujemy korektę na przełączniku DIP
	Skrócone zwoje faz silnika	Możliwe zwarcie na wyjściu sterownika, możliwe uszkodzenie silnika
Błąd sterownika	Przeciążenie na zasilaniu lub wyjściu sterownika	Sprawdzamy wartość napięcia zasilania stopni końcowych. Przy wyłączonym zasilaniu szafy sprawdzamy podłączenia z silnikami (prawdopodobne zwarcie na wyjściu sterownika).
	Przegrzanie sterownika	Sprawdzamy wartość zadaną prądu (może być zbyt duża). Sprawdzamy ustawienia funkcji redukcji prądu. Sprawdzamy drożność filtrów wentylacyjnych w szafie sterowniczej i poprawność działania wentylatora.
	Kable silnika nieekranowane	Do podłączeń silników należy stosować kable ekranowane, ekran należy uziemić. Sprawdzamy poprawność uziemienia.
Nieregularny	Kable sterujące nieekranowane	Do połączeń sterowników z płytą główną należy stosować kable ekranowane, ekran należy uziemić. Sprawdzamy poprawność uziemienia.
ruch silnika	Kable sterujące za blisko kabli silników	Sprawdzamy odległość między kablami sterującymi a zasilającymi silniki.
Nieregularny ruch silnika	Złe uziemienie w systemie Przerwane uzwojenie silnika	Sprawdzamy poprawność uziemienia. Przy wyłączonym zasilaniu szafy sprawdzamy poprawność połączeń silnik ze sterownikiem. Sprawdzamy rezystancję uzwojeń. W razie potrzeby wymieniamy silnik na nowy.
	Złe podłączenie faz silnika	Przy wyłączonym zasilaniu szafy sprawdzamy podłączenia silnika. Jeżeli zaobserwujemy nieprawidłowość, korygujemy.
	Kabel sterujący LPT uszkodzony	Przy wyłączonym zasilaniu szafy sprawdzamy podłączenia szafy z komputerem. Jeżeli zaobserwujemy nieprawidłowość, korygujemy. W razie potrzeby wymieniamy kabel sterujący LPT na nowy.
	Złe ustawienia prądu	Dokonujemy korektę na przełączniku DIP
	Za słaby silnik do aplikacji	Wymieniamy silnik na inny, mocniejszy.
opoznienia podczas przyśpieszania silnika	Zbyt wysokie ustawienia przyśpieszania	Wykonujemy korektę ustawień na przełączniku DIP. Korygujemy nastawy wykonane w programie Mach3 podczas dostrajania siników.
	Zbyt niskie napięcie zasilania	Sprawdzamy wartość napięcia zasilania stopni końcowych.
Nadmierne grzanie sie	Zbyt słabe odprowadzenie ciepła	Sprawdzamy drożność filtrów wentylacyjnych w szafie sterowniczej i poprawność działania wentylatora.
silnika i sterownika	Nieużywana redukcja prądu Zbyt wysokie ustawienie pradu	Sprawdzamy ustawienia funkcji redukcji prądu. Wykonujemy korektę na przełączniku DIP Wykonujemy korektę na przełaczniku DIP
L	J J J J J J J J J J J J J J J J J J J	J J J J I I I I I I I I I I I I I I I I

Krańcówka nie działa	Ustawienia programowe	Sprawdzamy konfigurację programu dla danej krańcówki. Konfiguracja, porty i piny sygnały wejściowe.
	Przerwa w obwodzie	Sprawdzamy poprawność połączeń.

8. Wymagania

Personel zajmujący się instalacją musi posiadać elementarną wiedzę w zakresie obchodzenia się z urządzeniami elektrycznymi. Urządzenie powinno być zamontowane w pomieszczeniach zamkniętych zgodnie z I klasą środowiskową, o normalnej wilgotności powietrza (RH=75% maks. bez kondensacji) i temperaturze z zakresu +5°C do +40°C.

ŻYCZYMY UDANEJ PRACY Z URZĄDZENIEM :)

Więcej informacji na:

www.akcesoria.cnc.info.pl

Pomoc techniczna: elektronika@cnc.info.pl cnc@cnc.info.pl



OZNAKOWANIE WEEE

Zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego nie wolno wyrzucać razem ze zwykłymi domowymi odpadami. Według dyrektywy WEEE obowiązującej w UE dla zużytego sprzętu elektrycznego i elektronicznego należy stosować oddzielne sposoby utylizacji.

W Polsce zgodnie z przepisami ustawy o zużytym sprzęcie elektrycznym i elektronicznym zabronione jest umieszczanie łącznie z innymi odpadami zużytego sprzętu oznakowanego symbolem przekreślonego kosza. Użytkownik, który zamierza się pozbyć tego produktu, jest obowiązany do oddania ww. do punktu zbierania zużytego sprzętu. Punkty zbierania prowadzone są m. in. przez sprzedawców hurtowych i detalicznych tego sprzętu oraz gminne jednostki organizacyjne prowadzące działalność w zakresie odbierania odpadów. Prawidłowa realizacja tych obowiązków ma znaczenie zwłaszcza w przypadku, gdy w zużytym sprzęcie znajdują się składniki niebezpieczne, które mają negatywny wpływ na środowisko i zdrowie ludzi.