

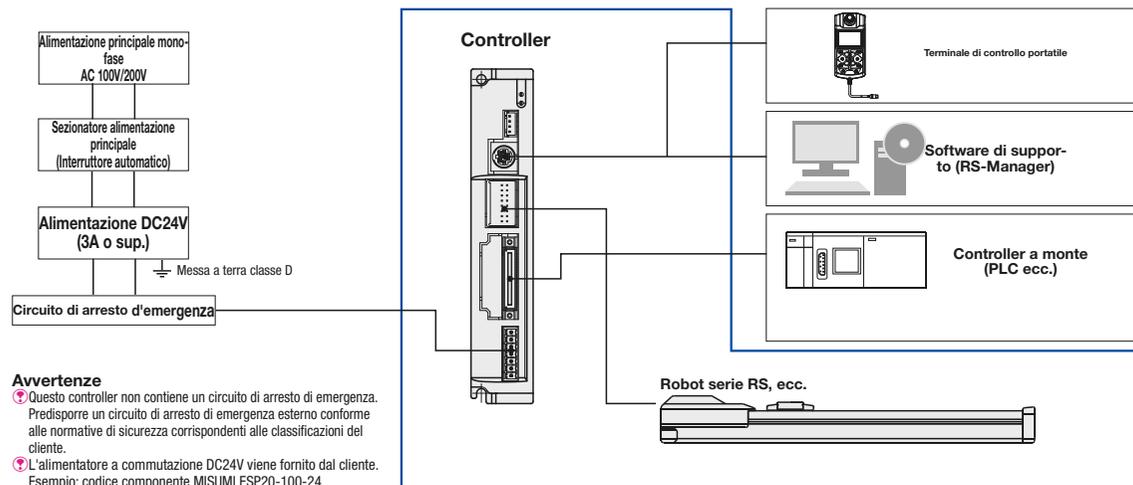
Controller dedicato per robot ad asse singolo - Esempio di configurazione/Domande frequenti

Dimensioni compatte, funzionalità multiple e alte prestazioni



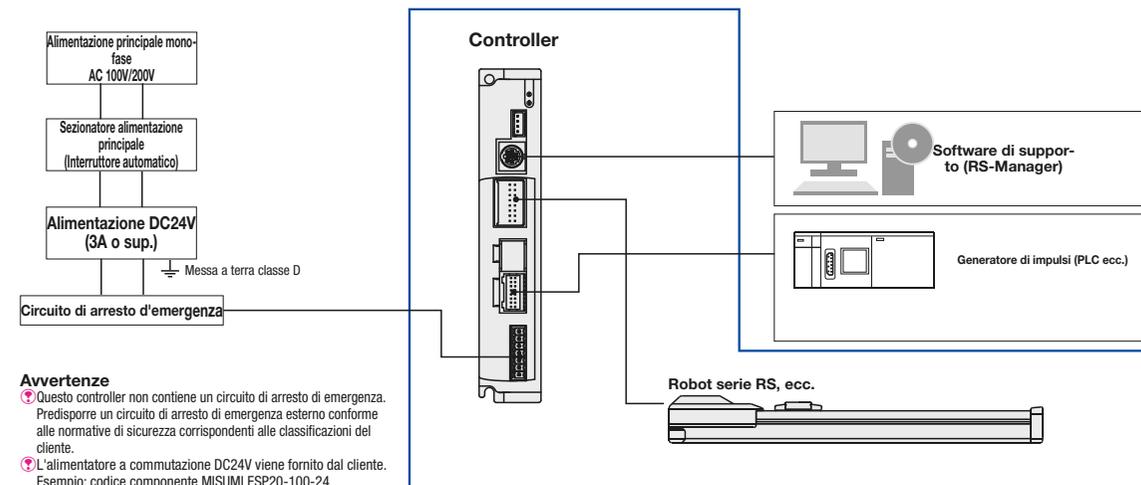
Vedere le note sul marchio CE. P456

Esempio di configurazione del sistema controller EXRS-C1



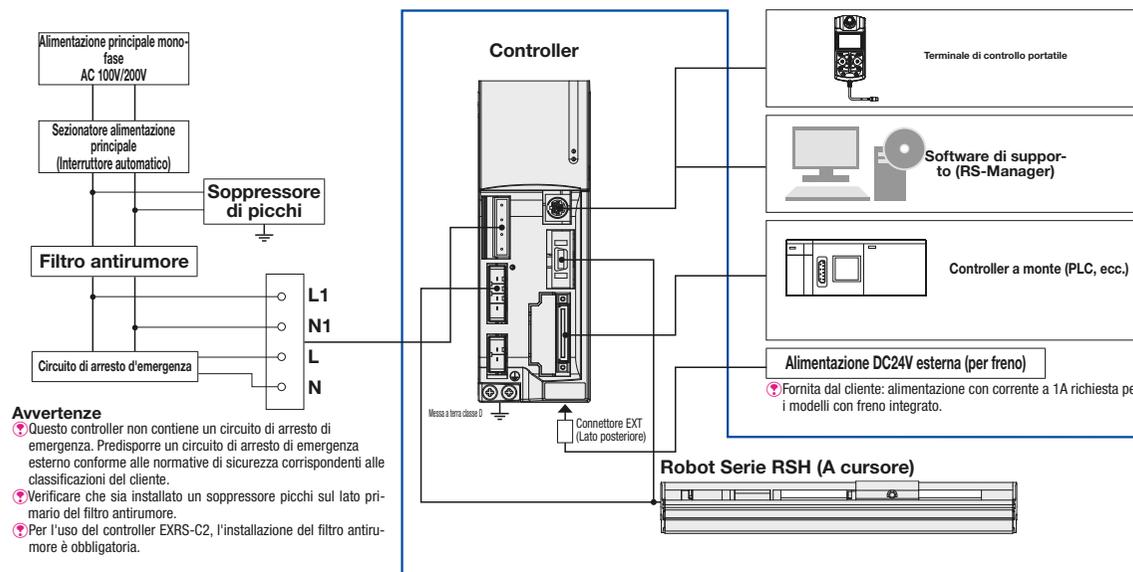
Avvertenze
 Questo controller non contiene un circuito di arresto di emergenza. Predisporre un circuito di arresto di emergenza esterno conforme alle normative di sicurezza corrispondenti alle classificazioni del cliente.
 L'alimentatore a commutazione DC24V viene fornito dal cliente. Esempio: codice componente MISUMI ESP20-100-24

Esempio di configurazione del sistema controller EXRS-P1



Avvertenze
 Questo controller non contiene un circuito di arresto di emergenza. Predisporre un circuito di arresto di emergenza esterno conforme alle normative di sicurezza corrispondenti alle classificazioni del cliente.
 L'alimentatore a commutazione DC24V viene fornito dal cliente. Esempio: codice componente MISUMI ESP20-100-24

Esempio di configurazione del sistema controller EXRS-C2



Avvertenze
 Questo controller non contiene un circuito di arresto di emergenza. Predisporre un circuito di arresto di emergenza esterno conforme alle normative di sicurezza corrispondenti alle classificazioni del cliente.
 Verificare che sia installato un soppressore picchi sul lato primario del filtro antirumore.
 Per l'uso del controller EXRS-C2, l'installazione del filtro antirumore è obbligatoria.

Istruzioni per l'uso

Assemblaggio sistema
 Collegamento cavi
 Adozione misure di sicurezza

Accensione

Impostazione parametri
 Creazione/Scrittura dati punto

Ritorno nella posizione iniziale

Spostamento a impulsi

Dati punto
 Prova empirica dei dati punto/Regolazione

Allarme ON

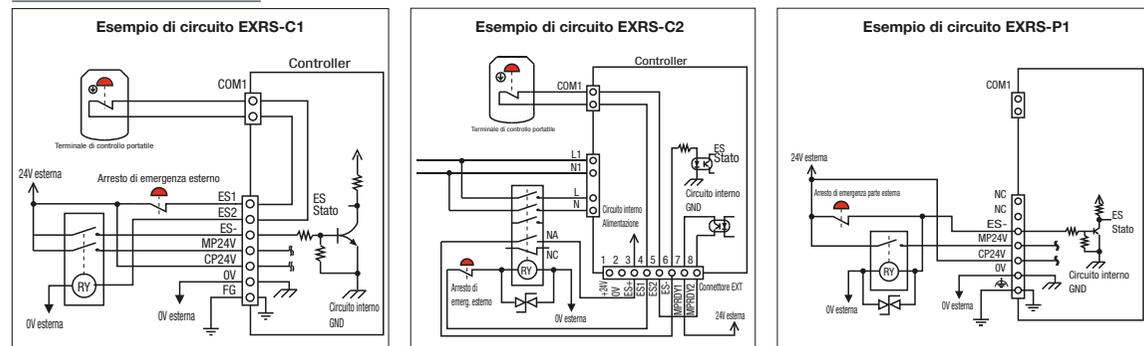
Funzionamento

Domande frequenti (Linea dedicata del supporto tecnico MISUMI per robot ad asse singolo RS: 03-5805-7088)

- D1. Non mi è chiara la tecnica di cablaggio del circuito di arresto di emergenza. Vorrei eseguire l'operazione per tentativi senza realizzare un circuito di arresto di emergenza.
- R1. Contattare il rappresentante del supporto RS. Verranno forniti chiarimenti sulla tecnica di cablaggio e sul metodo per omettere un circuito di arresto di emergenza.
- D2. Quando viene attivata l'alimentazione, le spie rossa e blu del controller lampeggiano alternativamente.
- R2. Si tratta di uno stato di arresto di emergenza in quanto non è inserito un connettore in COM1. Inserire il cavo di comunicazione, il terminale portatile o una spina fittizia. Ruotare il pulsante rosso di blocco (pulsante di arresto di emergenza) sul terminale portatile in senso orario.
- D3. Impossibile eseguire il ritorno alla posizione iniziale a causa di un errore "NG1=45 Interlock Error".
- R3. Impostare il parametro dell'opzione su "Disable" (Disattivato) mediante il software di supporto o il terminale di controllo portatile.
- D4. Non mi è chiaro l'utilizzo della modalità di spostamento a impulsi.
- R4. Con il terminale portatile, utilizzare "Point Teaching" (Apprendimento punti). Con il software di supporto, fare clic sull'icona a schermo.
- D5. Non sembra possibile raggiungere la massima velocità indicata nel catalogo.
- R5. La velocità ottenuta può essere inferiore al valore teorico a causa di vari fattori.
- D6. Un errore di sovraccarico provoca l'arresto delle operazioni.
- R6. Esaminare il carico di lavoro o gli orientamenti di montaggio.
- D7. Un errore di sovratensione provoca lo spegnimento.
- R7. Esaminare l'alimentazione principale del controller.

Eliminazione causa allarme

Esempio di struttura del circuito di arresto di emergenza Vedere il manuale di istruzioni per i circuiti con terminale di controllo portatile e comando a uomo presente.



Il funzionamento può essere interrotto da vari fattori durante questa operazione. Si consiglia ai clienti che utilizzano per la prima volta i robot ad asse singolo MISUMI di acquistare il software di supporto, particolarmente utile nella risoluzione dei problemi.