

پروسه Homing در مدل Pronet

این پروسه در مدل های Pronet-AMA ، Pronet-AMC و Pronet-E تست شده است و نتایج به دست آمده یکسان بوده است . پروسه Homing در مدهای کنترلی Internal Position و External Position کمی متفاوت است که در ادامه به شرح این دو حالت مختلف می پردازیم .

مد کنترلی External Position

توضیحات	پارامتر
[0]: فانکشن Homing غیرفعال است. [1]: فانکشن Homing فعال است.	Pn689.2
[0]: انجام پروسه Homing در جهت راستگرد [1]: انجام پروسه Homing در جهت چپ گرد	Pn689.0
[0]: تغییر جهت حرکت پس از برخورد با میکروسوییچ ORG [1]: عدم تغییر جهت حرکت پس از برخورد با میکروسوییچ ORG	Pn689.1
تعیین کننده میزان آفست پس از انجام پروسه Homing Pn690 : آفست پروسه با دقت 10000 پالس Pn691 : آفست پروسه با دقت 1 پالس	Pn690, Pn691
Pn685 : سرعت حرکت سرو هنگام حرکت به سمت میکروسوییچ ORG Pn686 : سرعت حرکت سرو پس از برخورد به میکروسوییچ ORG	Pn685, Pn686

توضیحات	پارامتر
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 5px;"> دو ورودی باید به صورت دلخواه انتخاب شده و به صورت زیر تنظیم شود. برای مثال: </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> Pn510.2 : D (SHOM) Pn510.3 : E (ORG) </div>	Pn509, Pn510 (CN1-14) : Pn509.0 (CN1-15) : Pn509.1 (CN1-16) : Pn509.2 (CN1-17) : Pn509.3 (CN1-39) : Pn510.0 (CN1-40) : Pn510.1 (CN1-41) : Pn510.2 (CN1-42) : Pn510.3
<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin-bottom: 5px;"> می توان یکی از خروجی ها را به عنوان خروجی Homing تعریف نمود. برای مثال: </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> Pn511.1 : 8 (HOME) </div>	Pn511 (CN1-11,CN1-12) : Pn511.0 (CN1-05,CN1-06) : Pn511.1 (CN1-09,CN1-10) : Pn511.2 پس از اتمام پروسه Home درایو میتواند یکی از خروجیهای دیجیتال را به عنوان فیدبک اتمام پروسه homing، برای لحظه ای فعال می کند. توصیه می شود که با این خروجی یک Flag را در PLC ست کنید و از این فلگ به در برنامه استفاده نمایید.

نکته ۱: میکروسویچ ORG حتما باید به صورت **Normally Close** بسته شده باشد.

نکته ۲: پس از تنظیم پارامتر Pn689 باید تغذیه درایو قطع و سپس وصل شود تا تغییرات اعمال شود.

نکته ۳: پروسه Homing با لبه پایین رونده سیگنال SHOM شروع میشود (قابل تغییر به لبه بالارونده

با پارامتر Pn516 و Pn517)

در این قسمت برای انجام پروسه Homing دو حالت مختلف این پروسه به همراه تنظیمات پارامترها و

شکل های مربوطه برای درک بهتر مطلب آورده شده است.

مثال ۱: می خواهیم با فعال کردن ورودی SHOM سرو با سرعت 200 RPM در جهت راستگرد حرکت کرده و با برخورد به میکروسوییچ ORG در جهت معکوس با سرعت 30 RPM حرکت را ادامه داده و با دریافت اولین پالس Z به میزان ۲۰۵۰۰ پالس جلو رفته و سپس متوقف شود.
تنظیمات اولیه:

Pn689 = 0100

Pn690 = 20000

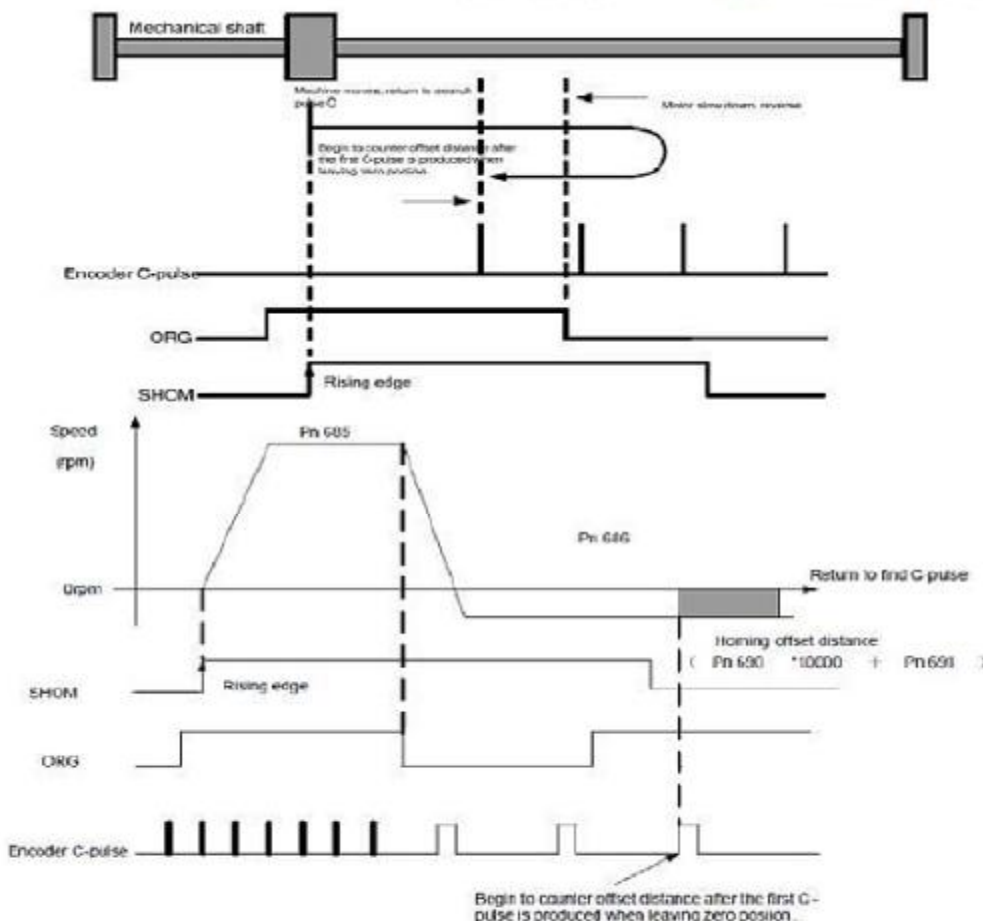
Pn691 = 500

Pn685 = 200 rpm

Pn686 = 30 rpm

Pn510 = ED54 (CN1-41 = SHOM , CN1-42 = ORG)

تغییر جهت حرکت پس از برخورد با لیمیت سویچ ORG در پروسه Homing



مثال ۲:

می خواهیم با فعال کردن ورودی SHOM سرو با سرعت 200 RPM در جهت راستگرد حرکت کرده و با برخورد به میکروسوییچ ORG در همان جهت با سرعت 30 RPM حرکت را ادامه داده و با دریافت اولین پالس Z به میزان ۲۰۵۰۰ پالس جلو رفته و سپس متوقف شود.

تنظیمات اولیه:

Pn689 = 0110

Pn690 = 20000

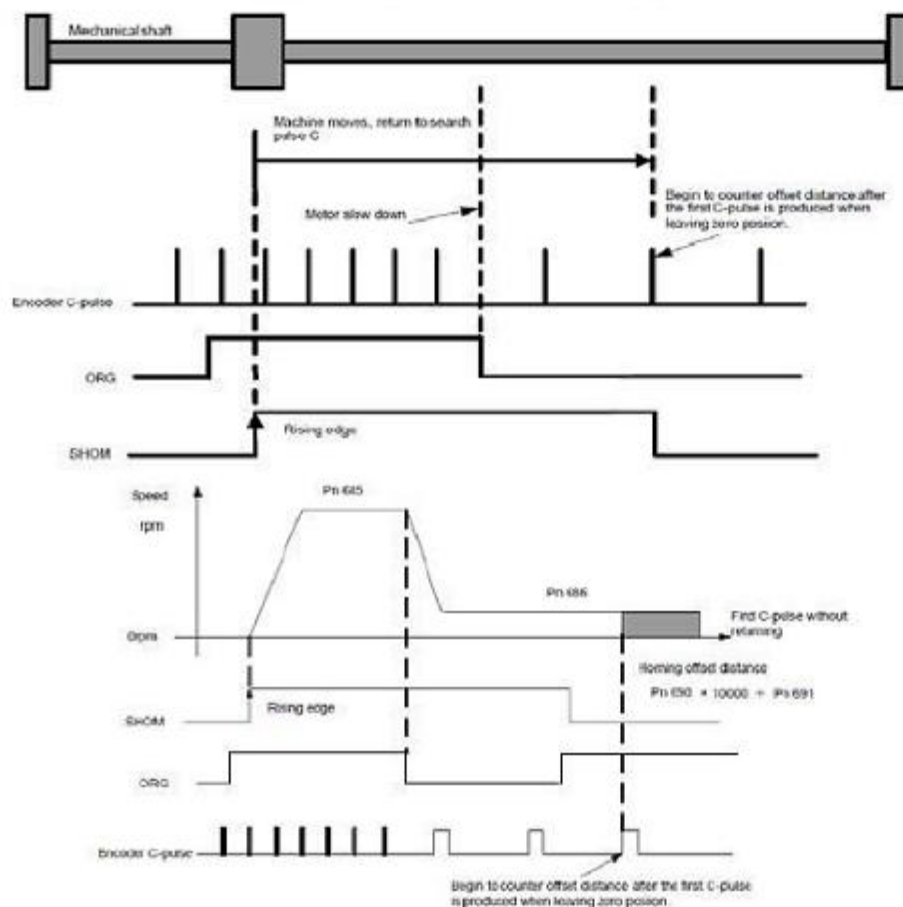
Pn691 = 500

Pn685 = 200 rpm

Pn686 = 30 rpm

Pn510 = ED54 (CN1-41 = SHOM , CN1-42 = ORG)

عدم تغییر جهت حرکت پس از برخورد با لیمیت سوئیچ ORG در پروسه Homing



مد کنترلی Internal Position

در این مد کنترلی برای انجام پروسه Homing تنظیمات خاصی نیاز نمی باشد و تنظیمات و تعریف ورودی ها باید به صورت پیش فرض باشد .

پروسه Homing در این مد کنترلی مشابه مدل های EDB می باشد . بدین صورت که ورودی های POT و NOT به عنوان میکروسوییچ های ابتدا و انتهای خط تعریف میشوند و از ورودی های PCL و NCL برای راستگرد و چپ گرد نمودن محور استفاده میشود . روش کار به این صورت است :

با فرمان لحظه ای ورودی PCL موتور در جهت راستگرد با سرعتی که در Pn685 تعریف شده حرکت کرده و پس از برخورد با میکروسوییچ POT در جهت معکوس و با سرعتی که در Pn686 تعریف می شود بازمیگردد و پس از رویت اولین پالس Z متوقف میشود . برای ورودی NCL و میکروسوییچ NOT نیز روش کار به همین ترتیب است ولی در جهت چپ گرد . در این مد امکان استفاده از آفست وجود

ندارد .

نکته : انتخاب این مد کنترلی از طریق پارامتر Pn005.1 امکان پذیر است .