

راهنمای استفاده از آبجکت های Orkid tech در نرم افزار VTB2

با توجه به در حال توسعه بودن این آبجکت ها در صورت برخورد با هر گونه مشکل سیستمی و یا نرم افزاری لطفا مراتب را از طریق اکانت فعال فوق اطلاع دهید، تیم فنی Orkid Tech همواره می کوشد تا در کمترین بازه زمانی ممکن نسبت به برطرف نمودن آن اقدام نماید.

WhatsApp:+4915736627546

قدم اول:

انتقال فولدر حاوى آبجكت ها به آدرس زير (جهت وارد كردن آنها به سيستم VTB2)



توجه به این نکته الزامیست :به علت وجود فایل های سیستمی مشابه با سیستم عامل شمادرهنگام نصب نرم افزار VTB2میبایست دایکتوری را بگونه ای انتخاب نمود که با سیستم عامل (windows) در یک درایو نصب نگردد.

فهرست آبجكت هاي اضافه شده

New objects list:

تعريف ليمت سوئيچ هاي سخت افزاري مخصوص ماشين آلات با دو ليميت سويچ براي هر محور 1-with 2 limit switch

1-1-Orkid2limit - 2axes 1-2-Orkid2limit - 3axes 1-3- Orkid2limit - 4axes 1-4- Orkid2limit - 5axes

تعريف ليميت سوئيچ هاي سخت افز اري مخصوص ماشين آلات با سه ليميت سوئيچ (ليميت ر فرنس مجز ا) <mark>2-with 3 limit switch</mark>

2-1- Orkid3limit - 2axes 2-2- Orkid3limit - 3axes 2-3- Orkid3limit - 4axes 2-4- Orkid3limit - 5axes

آبجکت حفاظتی کاربردی با قابلیت های مختلف 3-safety object

3-1-OrkidSafetyOption

آبجکت مانیتورینگ زمانبندی اولیه و روتین پردازنده <mark>4-watch dog sys</mark>

4-1-OrkidWatchDog

تايمر مولتي فانكشن كاربردي-Multi timer

5-1-OrkidTimer

آبجكت كنترل اتوماتيك ارتفاع 6-Height control

6-1-OrkidHeightControl

آبجکت ہومینڈ z)موتور Z-Z pulse – CAN

7-1-OrkidZPULSECAN

آبجكت كنترل هندويل B-HandWheel

8-1-OrkidHandWheel

1-with 2 limit switch



شرح أبجكت :

این آبجکت مناسب ماشین آلاتی میباشد که بصورت اکونومیساخته میشوند و دارای دو لیمیت سوئیچ در هر محور میباشند ، در واقع در اینگونه سیستم ها معمولا یکی از لیمیت سوئیچ های طرفین دارای دو عملکرد میباشد و این قابلیت را دارد که هم بعنوان لیمیت انتهایی ماشین و هم لیمیت رفرنس (در هنگام پروسه هومینگ) قرار بگیرد. تعداد آبجکت :

... برای هر پروژه یک عدد بسته به نوع و تعداد محور کافی میباشد.

قابلیت های آبجکت :

امکان تعریف نوع هومینگ برای هر محور (به سمت مثبت و یا منفی)

امکان تعیین ورودی جهت دکمه امر جنسی

امکان تعیین لاجیک ورودی های انتخاب شده (NC / NO)

امکان انتخاب شماره پروسه (برای سیستم های مولتی پروسس)

نكته:

در حال حاضر امکان انتخاب این آبجکت تا 5 محور محیا بوده و کاربران بسته به نوع ماشین میبایست فقط از یکی از آبجکت های موجود در این زیر شاخه بسته به نوع پروژه و تعداد محور های موجود استفاده کنند.

			type	File			
21,251	200.00.01		Orkid2limit - 3axes	D:\VTB2-installed\Objects	Orkid E	LIMIT (+)	
-						X axis input-P	inp 1
_						Y axis input-P	inp2
						Z axis input-P	inp3
						LIMIT (-)	
						X axis input-N	ine4
						Y axis input-N	inn 5
		ا اد کن ادمدن				Z avis input-N	inn6
	ے ہوتی	ابجات تيميت			- E	HOME DIRECTION	
	· -					X axis home direction	0
)				-	X axis home direction	ő
	1 17	2				Z axis home direction	ő
	، تایے						0
	U .					EMERGENCI - EMCT	10
	-			_ //		ENCY Input	inpu
				¬ / /		ENIC T logic type	
						Misc	
	_		قسمت تنظرمات مدرمط	• /		Name	L2S1
	-		فسمت تتصيمات مربوط			Description	
						Process	ISOVI
				ſ		Limit logic type	0
			وضيحات اضافى	قسمت ز			
			وضيحات اضافي در قسيت آرجکت	قسمت ز			
			وضیحات اضافی هر قسمت آبجکت	ت قسمت ن مربود به			
			نوضیحات اضافی « هر قسمت آبجکت ک بر رومی قسمت	قسمت ن مربود به			
			نوضیحات اضافی مر قسمت آبجکت ک بر روی قسمت	تسمت ن مربود به که با کلی			
			نوضیحات اضافی ۵ هر قسمت آبجکت ک بر روی قسمت توضیحات در این	قسمت ن مربود به که با کلی مور د نظر			
			نوضیحات اضافی ۸ هر قسمت آبجکت ک بر روی قسمت ۲ توضیحات در این	قسمت ن مربود به که با کلی مورد نظر			
			نوضیحات اضافی ۸ هر قسمت آبجکت ک بر روی قسمت مایش داده میشود	قسمت ن مربود به که با کلی مورد نظر قسمت ن	×	axia home direction	
			نوضیحات اضافی هر قسمت آبجکت ک بر روی قسمت ر توضیحات در این نمایش داده میشود	قسمت ن مربود به که با کلی مورد نظر قسمت ن	X	axis home direction eg=0 / Pes=1 / Zpulse=2	
			نوضیحات اضافی م هر قسمت آبجکت ک بر روی قسمت روضیحات در این امایش داده میشود	قسمت ن مربود به که با کلی مورد نظر قسمت ن	×× ×	avis home direction eg=0 / Pes=1 / Zpulse=2	

توضيحات مرتبط با پار امتر هاى داخلى أبجكت:

(+) Limit در این قسمت کلیه ورودی های جهت حرکتی مثبت مرتبط با نام محور وارد میگردد

(-) Limit در این قسمت کلیه ورودی های جهت حرکتی منفی مرتبط با نام محور وارد میگردد

Home direction در این قسمت کاربر میتواند نوع حرکت پروسه هومینگ را مشخص نماید .

اگر برابر صفر قرار گیرد حرکت در جهت منفی – عدد یک حرکت در جهت مثبت و در صورتی که عدد برابر دو شود پروسه هومینگ توسط کنترل غیر فعال میشود و میبایست از طریق آبجکت پالس Z اقدام به هومینگ توسط درایو نمود.

EMERGENCY – EMCY جهت انتخاب یک ورودی برای فرمان قطع امرجنسی میباشد که کاربر میتواند نوع لاجیک آنرا بسته به نوع سنسور بصورت NC و یا NC تعیین نمایید.

Misc در این قسمت نام آبجکت، توضیح آبجکت ، انتخاب شماره پروسه جاری آبجکت که بصورت پیش فرضIsov1 و در نهایت نوع لاجیک کل پروسه ورودی که در صورتی که صفر باشد NO و اگر یک تعیین گردد NC میباشد.

لازم به ذکر است کلیه آبجکت های موجود در این گروه بصورت مشابه کانفیگ میگردد و تفاوت آنها فقط در قسمت تعداد محور ها میداشد.

2-with 3 limit switch



شرح آبجکت :

این آبجکت مناسب ماشین آلاتی میباشد که دارای سه لیمیت سوئیچ در هر محور میباشند ، در واقع در اینگونه سیستم ها معمولا لیمیت سوئیچ سوم لیمیت رفرنس (در هنگام پروسه هومینگ) میباشد. تعداد آبجکت : برای هر پروژه یک عدد بسته به نوع و تعداد محور کافی میباشد. قابلیت های آبجکت : امکان تعریف نوع هومینگ برای هر محور (به سمت مثبت و یا منفی) امکان تعیین ورودی جهت دکمه امرجنسی امکان تعیین لاجیک ورودی های انتخاب شده (NC / NO) امکان انتخاب شماره پروسه (برای سیستم های مولتی پروسس)

آبجکت های موجود در این زیر شاخه بسته به نوع پروژه و تعداد محور های موجود استفاده کنند. 2↓ □ □ LIMIT (+) Name Version (1) L2S1 200.00.01 Type Orkid3limit - 4axes File D:\VTB2-installed\Objects\/ inp1 inp2 inp7 inp10 A axis input-P LIMIT (-) X axis input-N inp3 inp4 inp8 inp11 A axis input-N A axis home method EMERGENCY - EMC inp0 1 EMCY logic type inp5 inp6 inp9 inp12 L251 ISOVI Limit logic type NO=0 / NC=1

در حال حاضر امکان انتخاب این آبجکت تا 5 محور محیا بوده و کاربران بسته به نوع ماشین میبایست فقط از یکی از بجکت های موجود در این زیر شاخه بسته به نوع پروژه و تعداد محورهای موجود استفاده کنند.

توضيحات مرتبط با پار امتر هاى داخلى أبجكت:

(+) Limit در این قسمت کلیه ورودی های جهت حرکتی مثبت مرتبط با نام محور وارد میگردد

(-) Limit در این قسمت کلیه ورودی های جهت حرکتی منفی مرتبط با نام محور وارد میگردد

Home method در این قسمت کاربر میتواند نوع پروسه هومینگ را مشخص نماید.

اگر بر ابر صفر قرار گیرد حرکت سیستم به سمت لیمیت سوئیچ هومینگ حرکت میکند و در صورتی که عدد بر ابر دو شود پروسه هومینگ توسط کنترل غیر فعال میشود و میبایست از طریق آبجکت پالس Z اقدام به هومینگ توسط در ایو نمود.

EMERGENCY – EMCY جهت انتخاب یک ورودی بر ای فرمان قطع امرجنسی میباشد که کاربر میتواند نوع لاجیک آنرا بسته به نوع سنسور بصورت NC و یا NO تعیین نمایید.

Homing sensor در این قسمت کاربر ورودی های متصل به سنسور های هومینگ مجزای هر محور را وارد <mark>میکند</mark>

Misc در این قسمت نام آبجکت، توضیح آبجکت ، انتخاب شماره پروسه جاری آبجکت که بصورت پیش فرض Isovl و در نهایت نوع لاجیک کل پروسه ورودی که در صورتی که صفر باشد NO و اگر یک تعیین گردد NC میباشد.

الازم بذکر است کلیه آبجکت های موجود در این گروه بصورت مشابه کانفیگ میگردد و تفاوت آنها فقط در قسمت تعداد محور ها میباشد.

3-safety object



شرح آبجکت : این آبجکت نسبت به ایجاد حفاظت های مرتبط با سرو در ایو و موتور استفاده میگردد. تعداد آبجکت : در از ای هر node number موجود در سیستم یک عدد مورد نیاز میباشد. قابلیت های آبجکت : امکان انتخاب نوع حفاظت فعال (Axes status / Axes alarm / initial configuration / following error) امکان انتخاب شماره پروسه (بر ای سیستم های مولتی پروسس)

سازگار با انواع در ایو های کمپانی ESTUN شامل ETS1010 / ETS1010 / O

نكته:

لازم به توضیح است که این آبجکت فقط به تعداد node های موجود در پروژه مورد نیاز میباشد، بعنوان مثال در صورتی که سه عدد سرو pronet در پروژه باشد تعداد سه عدد و اگر دو عدد ETSدوتایی (در مجموع 4 محور) موجود باشد فقط نیاز به دو عدد آبجکت میباشد، میبایست عدد node numberموجود در آبجکت مطابق با هر محور انتخاب شود.

ame	Version	Description	Туре	File		
G1	200.02.02		OrkidSafetyOption	D:\VTB2-installed\Objects\Orkid	SETTING	
					AxesStatus	True
					AxesAlarm	True
					InitCfg	True
					OTHER	
					FlwEmor	100000
					Process	ISOV1
					node	1
					Drive Type	0
					ETS Type	ő
					E CANOPEN	
					Settinge	
					C Marine	
					E Misc	61
					Name	GI
					Description	
					Drive Type	
					Pronet=0 / ETS=1	

توضيحات مرتبط با پار امتر هاي داخلي أبجكت:

Setting در این قسمت میتوان از قابلیت انتخابی (فعال / غیر فعال) هر یک از فانکشن های موجود استفاده نمود.

Axes status این قابلیت میتواند در صورتی که سرو موتور از موقعیت مشخص شده عقب افتاد و یا مشکلی در مکانیک و حرکت ایجاد شد نسبت به غیر فعال کردن سیستم اقدام نماید

Axes alarm این قابلیت کلیه آلارم های اساسی ایجاد شده بر روی صفحه نمایش درایو ESTUN را خوانده و در صورت وقوع سیستم را متوقف مینماید

initCfg این گزینه دیتای احتمالی موجود در PDO سرو درایو را در لحظه راه اندازی اولیه پاک کرده و راه اندازی بی خطری را تضمین مینماید.

Other در این قسمت میتوان مقدار عددی را جهت فانکشن following window error سرو درایو تعیین و اعمال میکند که این پارامتر میتواند میزان جاماندگی سرو موتور را از پوزیشن اعمالی مشخص و در صورتی وقوع سیستم را متوقف سازد.

همچنین ک<mark>ا</mark>نفیگ های عددی <mark>پر</mark>وسه جاری و همچنین نوع درایو هم در این قسمت در دسترس کاربر قرار دار د

Drive type اگر بر ابر با صفر باشد در ایو pronet و در صورتی که بر ابر یک قرار گیرد در ایو ETS انتخاب میگردد.

ETS type در صورت انتخاب نوع در ایو ETS در آیتم بالا میبایست نوع در ایو را که دوتایی و یا سه تایی میباشد را در این قسمت انتخاب نمود

CANopen در این قسمت هیچگونه تنظیمی مورد نیاز نمیباشد و صرفا سیستم در صورتی که از این آبجکت استفاده نماید فقط عدد مشخص شده در قسمت Other\node را استفاده میکند.

Misc در این قسمت نام آبجکت، توضیح آبجکت در دسترس میباشد.

4-watch dog sys



شرح آبجکت : این آبجکت بعنوان watch dog سیستم کنترل بوده و دار ای دو حالت کاری میباشد ، یکی زمان اولیه (لحظه راه اندازی) و دیگری تا زمانی که سیستم روشن و در حال کار میباشد. تعداد آبجکت : در ازای هر پروژه یک عدد الزامی میباشد قابلیت های آبجکت : امکان تعیین بازه زمانی اولیه سیستم توسط کاربر امکان صدور فرمان امرجنسی جهت توقف کامل ماشین دار ای خروجی وضعیت تابع جهت استفاده کاربر امکان انتخاب شماره پروسه (برای سیستم های مولتی پروسس)

نكته:

لازم به ذکر است که در این آبجکت میبایست بیت های خروجی وضعیت که در قسمت تنظیمات قرار دارند حتما کانفیگ شوند.

توضيحات مرتبط با پارامتر هاي داخلي أبجكت:

Other در این قسمت میتوان از آپشن Auto EMCY و همچنین تعیین نوع پروسه استفاده نمود که بصورت پیش فرض پروسه اول Isov1 انتخاب شده است.

Setting در این قسمت میتوان تنظیمات زمانی و خروجی را انجام داد

TINIT مدت زمان اولیه در مقیاس میلی ثانیه

IsoUsFlag در صورتی که کنترل به نرم افزار IsoUs متصل شده و ارتباط برقرار شود در این قسمت یک خروجی بیتی فعال میشود که میتوان از آن در برنامه اسنفاده نمود(لازم به ذکر است که میبایست یک عدد رجیستر بیتی در قسمت متغییر ها تعریف و آن را در این آبجکت به این گزینه اختصاص داد)

CNCfaultFlag در صورتی که کنترل دچار مشکل و یا خطا گردید این خروجی فعال میگردد(لازم به ذکر است که میبایست یک عدد رجیستر بیتی در قسمت متغییر ها تعریف و آن را در این آبجکت به این گزینه اختصاص داد)

Misc در این قسمت نام آبجکت، توضیح آبجکت در دسترس میباشد.

<mark>5-Multi timer</mark>

(\mathbf{S})

شرح آبجکت : تایمر کاربردی دار ای حالات کاری متنوع تعداد آبجکت : بسته به نیاز کاربر و فضای مجاز کنترلر قابلیت های آبجکت : امکان استفاده از تامیر در مدکاری OFF DELAY(دارش شدن با تاخیر) امکان استفاده از تامیر در مدکاری OFF DELAY(خاموش شدن با تاخیر) امکان استفاده از تایمر در مدکاری ON/OFF (دارای زمان های مجزا) امکان کنترل پیوسته (continues) در مدکاری ON/OFF

نكته:

لازم به ذکر است که در این آبجکت میبایست بیت های خروجی وضعیت که در قسمت تنظیمات قرار دارند حتما کانفیگ شوند.

vame	Version	Description	type	File		
NT1	200.00.01		OrkidTimer	D:\VTB2-installed\Objects\Orkid	VALUESETTING	
<u> </u>					TON	10
					TOFF	5
					Scale-TimeFormat	100
					T-ONDELAY	8
					E SETTING	
					OUT-B#	
					TOGGLE	EA
					Peset Pt	
					Time	
					Type	
					Enable-HagBit	
					Misc	
					Name	T1
					Description	
					Туре	
					F:ON delay T:OFF delay	

توضيحات مرتبط با پار امتر های داخلی آبجکت:

Value setting در این قسمت میتوانید نسبت به تنظیم پارامتر های زیر اقدام نمایید

TONمدت زمان تاخیر در روشن شدن (قابل استفاده در مد کاری OFF delay)

TOFF مدت زمان تاخیر در خاموش شدن(قابل استفاده در مد کاری OFF delay)

SCALE-TIME FORMATجهت تعیین مقیاس زمانی تایمر (عدد یک جهت انتخاب میلی ثانیه/عدد 1000 جهت انتخاب ثانیه/عدد 60000 جهت انتخاب ثانیه/عدد 60000 جهت انتخاب دقیقه)

T-ONDELAY مدت زمان تأخیر جهت فعال شدن تایمر (قابل استفاده در مد کاری ON DELAY)

SETTING در این قسمت میتوانید تایمر را مدیریت نمود

OUT-BIT فلگ خروجی تایمر جهت استفاده در برنامه(لازم به ذکر است که میبایست یک عدد رجیستر بیتی در قسمت متغییر ها تعریف و آن را در این آبجکت به این گزینه اختصاص داد)

TOGGLE در صورت فعال بودن این گزینه سیستم بصورت متوالی در مد ON/OFF و با زمانهای تنظیمی TON و TOFF کار میکند

RESET-BIT در صورتی که از حالت تایمر ON delayاستفاده شده باشد با این ورودی بیتی میتوان فلگ خروجی تایمر را ریست نمود(لازم به ذکر است که میبایست یک عدد رجیستر بیتی در قسمت متغییرها تعریف و آن را در این آبجکت به این گزینه اختصاص داد)

TYPE اگر برابر true باشد تایمر در مد OFF delayو اگر false باشد تایمر در مد ON delay کار میکند

ENABLE-FlagBit با استفاده از این ورودی بیتی میتوان از فانکشن تایمر را فعال و غیر فعال نمود(لازم به ذکر است که میبایست یک عدد رجیستر بیتی در قسمت متغییر ها تعریف و آن را در این آبجکت به این گزینه اختصاص داد)

Misc در این قسمت نام آبجکت، توضیح آبجکت در دستر س میباشد.

<mark>6-Height contro</mark>l

شرح آبجکت : امکان کنترل ارتفاع در سیستم های جوش و برش و ...بصورت اتوماتیک تعداد آبجکت : برای هر پروژه یک عدد قابلیت های آبجکت : امکان تعیین محور مورد نظر جهت کنترل اتوماتیک امکان انتخاب شماره پروسه (برای سیستم های مولتی پروسس) قابلیت تنظیم گین و میزان هیسترزیس سیستم

نكته:

Billion Coljects								
Name	Version	Description	Туре	File		■ 2 ↓		
Name T	Version 200.00.01	Description	Type OrkidHeightControl	Fie D:\VTB2+nstalled\Objecta\Orkic		Set TING Encommand Ba Face Run command Ba Face Set TING Set S	0 10 2 10 10 10 10 10 0 0 HC1 ISOVI	
					N	ame		

توضيحات مرتبط با پارامتر هاي داخلي أبجكت:

Settingدر این قسمت میتوان تنظیمات مرتبط با آبجکت را اعمال نمود

Run command bit با استفاده از این ورودی بیتی میتوان فانکشن کنترل ارتفاع را فعال و یا غیر فعال نمود(لازم به ذکر است که میبایست یک عدد رجیستر بیتی در قسمت متغییر ها تعریف و آن را در این آبجکت به این گزینه اختصاص داد)

HC enable status bit در صورت فعال بودن فانکشن کنترل ارتفاع فانکشن یک عدد خروجی بیتی را برای شما فعال میکند

Analog input channel با استفاده از این گزینه میتوان شماره سخت افزار ورودی آنالوگ مورد نظررا تعریف نمود(این فیدبک آنالوگ میتواند از خروجی سورس پلاسما و یا تجهیز مشابه به <mark>کنترلر وارد</mark> شود)

Analog scale از طریق رجیستر UINT ی که به این گزینه اختصاص میدهیم میتوان میزان آنالوگ کالیبره شده ورودی را مشاهده نمود

Volt max میزان ولتاژ ماکزیمم آنالوگ را از طریق این گزینه میتوان تعیین نمود

Torch command خروجی بیتی جهت فرمان روشن و خاموش تورچ از طریق این گزینه صادرمیشود(لازم به ذکر است که میبایست یک عدد رجیستر بیتی در قسمت متغییر ها تعریف و آن را در این آبجکت به این گزینه اختصاص داد)

Axis index شماره اندیس Iso محور مورد نظر را در این قسمت وارد میکنیم، به عنوان مثال میتوان از جهت کنترل محور z عدد این گزینه را برابر z قرار داد.

Control در این قسمت میتوانید تنظیمات گین ، Threshold، میزان تنظیمی set point کنترل ارتفاع و همچنین جهت PID و DIV را میتوان در این قسمت مدیریت نمود.

Misc در این قسمت نام آبجکت، توضیح آبجکت در دسترس میباشد.

7-Z pulse – CAN



شرح آبجکت :

از این آبجکت در زمانی استفاده میکنیم که نیاز به انجام پروسه هومینگ محور خاصی با استفاده از پالس Z خود موتور داشته باشیم که میتوان به راحتی از آن بهرمند شد تعداد آبجکت :

> در ازای هر node number موجود در سیستم یک عدد مورد نیاز میباشد. قابلیت های آبجکت : سازگار با انواع درایو های کمپانی ESTUN شامل ETS10101 / ETS1010 / Pronet / ETS1010

> > امکان انتخاب شماره پروسه (برای سیستم های مولتی پروسس) ا کار تبدین

امکان تغییر لاجیک سنسور ورودی (NC-NO)

نكته:

لازم بذکر است که جهت بهرمندی از این آبجکت میبایست در داخل درایو ESTUN مقدار عدد پارامتر های PN512 و PN513 را برابر <u>1111</u> قرار دهید و همچنین مند هومینگ محور مورد نظر را از طریق machine parameterنرم افزار ISOUS و در داخل tab محور مورد نظر مقدار ..._RZERO_MODE را بصورت Custom بر روی عدد 640 و یا 384 بسته به جهت حرکت مثبت و یا منفی محور قرار داد.

Name	Version	Description	Type	File		
21 Z1	200.00.01		OrkidZPULSECAN	D:\VTB2-installed\Objects\Orkid		
					Drive Type	0
					ldx	0
					Dinput	inp4
					NC	FALSE
					CANOPEN	
					Settings	
					E Misc	
					Name	Z1
					Description	Z pulse homing n
					Process	ISOV1
					Node	1
					Homing Type	
					Homing Type	

توضيحات مرتبط با پار امتر های داخلی آبجکت:

Setting در این قسمت میتوانید نسبت به نوع پروسه سیسستم را تنظیم نمایید

Drive type با استفاده از این گزینه شما میتوانید نوع در ایو را انتخاب نمایید، عدد صفر برای Pronetو عدد یک برای ETS

ldx اگر در گزینه بالا مدل در ایو انتخابی ETS باشد میتوان توسط این گذینه اندیس محور مرتبط با آن در ایو را انتخاب نمود

NCد صورتی که بخواهیم لاجیک سنسور ورودی را بر عکس نماییم این گزینه را فعال میکنیم.

CANopen در این قسمت هیچگونه تنظیمی مورد نیاز نمیباشد و صرفا سیستم در صورتی که از این آبجکت استفاده نماید فقط عدد مشخص شده در قسمت Misc \node را استفاده میکند.

Misc در این قسمت نام آبجکت، توضیح آبجکت و همچنین تعیین شماره node مورد نظر محور مربوطه و با استفاده از

homing type میتوانیم عدد خوانده شده مد کاری هومینگ را از ISOUS توسط یک رجیستر به این گزینه اختصاص داد که آبجکت بتواند با توجه به مد انتخابی کاربر (640 و یا 384 و ...) نسبت به نوع پروسه تصمیم گیری نماید.

🖮 🥵 Orkid Tech obj 🗄 🐴 With 2 limit switch🤪 Orkid2limit - 2axes - 200.00.01🤪 Orkid2limit - 4axes - 200.00.01 🗄 📲 With 3 limit switch 🤪 Orkid3limit - 3axes - 200.00.01 🛓 🐴 Safety object GrkidSafetyOption - 200.02.02 🖶 🐴 Watch dog sys 🗄 📲 Multi timer 🗄 🐴 Height control GrkidHeightControl - 200.00.01 🗄 📲 Z pulse - CAN GrkidZPULSECAN - 200.00.01

اضافه شدن و نمایش کلیه آبجکت ها در قسمت مربوطه نرم افز ار VTB2

8-OrkidHandWheel



شرح أبجكت :

مورد استفاده از این آبجکت زمانی است که نیاز به استفاده از هندویل در ماشین وجود دارد و تنها با اضافه کردن این آبجکت به پروژه و تنظیم ورودی های مربوط به تعیین Feed و محور، می توان به راحتی قابلیت استفاده از هندویل را در ماشین فراهم کرد.

تعداد أبجكت :

در ازای هر Process یک عدد مورد نیاز میباشد.

قابلیت های آبجکت :

از این آبجکت می توان در ماشین هایی از 2 تا 6 محور استفاده کرد.

امکان استفاده از هندویل آنلاین با تغییر در تنظیمات.

نكته:

لازم بذکر است که جهت بهره مندی از قابلیت هندویل آنلاین در هر محور که نیاز به استفاده از این آپشن وجود دارد می بایست مقدار vel shift را در نرم افزار Isous در قسمت machine parameters مربوط به همان محور را تنظیم کرد.

1										' I	ļ
		ABSOLUTE	RELATIVE	FEED OVERRIDE	10:44 START SESSION			PLL	JG IN	1	
H E			Machine Parameters				HOMING		Parameters	Go Block	
	X	.000	General Spindle	Axis X Axis Y							
			Parameter	Description	Value		IO TEST	MHM	Tools	FUNCTIONS	
H E			DSOF_X	Distance per Revolution Encoder X Axi	is 10000	*					1
	Y L	.000	GANTRY_X	Gantry X Axis	DISABLE		Recovery	A.F.L.	POS.MAN.	RUN LIST	
	STOP	START	SGL3D_X	Edge Threshold X Axis 3D	400			•			
		SIAN	SGLAFC_X	AFC Threshold X Axis 3D	1000		V.G.M.	Points	Remote Sub	Show Var	
	U		BACKLASH_X	Axis X Backlash (um)	0		-				
		New.iso	твск_х	Axis X Time Backlash (TAU)	0		Spindle	RETRACE	PresetAbsEnc	HOMINGPLUS	J
1	ı	5-0 T 00:00:00 1	R 00:00:0	Vel Shift Axis X	1000						
			MILD_X	Vel Mild Axis X	o	=	XBox360	Heads	C HOMING		
			2ND_LIMITE_N_X	2nd Negative Software Limit X Axis	-999999999						
			2ND_LIMITE_P_X	2nd Positive Software Limit X Axis	999999999						
			6 😒	5	TSHFX						
				Y							
4			*							U	

توضيحات مرتبط با پار امتر هاى داخلى أبجكت:

Setting در این قسمت می توانید نسبت به نوع پروسه سیسستم را تنظیم نمایید

Axis_X......Axis_C با استفاده از این گزینه شما می توانید شماره ورودی مورد نظر برای هر محور را انتخاب کنید.

به صورت پیش فرض شماره ورودی تمام محورها inp127 میباشد. در صورت استفاده از هر محور این ورودی بر اساس ورودی

نكته:

مد نظر تغییر می کند در غیر اینصورت این مقدار نباید تغییر کرده و همان inp127 باقی می ماند.

X1,X10,X100 با استفاده از این گزینه ها ورودی های مربوط به تنظیم ضریب feed هندویل تعیین می گردد. در صورت عدم نیاز به هر کدام از این ضرایب مقدار باید پیش فرض باشد.

Pulse input Chanel در این قسمت باید شماره کانال ورودی پالس از طریق هندویل تعیین گردد. به عنوان مثال در کنترلر های مدل NGM_EVO شماره کانال پالس وردی موجود بر روی CPU شماره 16 می باشد.

Online_HandWheel با استفاده از این گزینه می توان آپشن هندویل آنلاین را فعال یا غیر فعال کرد.

₩ 2↓	
GENERALS	
Name	OrkidHandWheel1
Description	
Process	ISOV1
Pulse input Chanel	16
Online_HandWheel	false
SETTINGS	
Numero elementi	10
Molt. filtro	100
Axis_X	inp7
Axis_Y	inp9
Axis_Z	inp127
Axis_A	inp127
Axis_B	inp127
Axis_C	inp 127
x1	inp13
x10	inp 14
x100	inp 15

لطفا توجه فرماييد

با توجه به نوع پروسه انتخابی و شرایط از پیش تعیین شده دستگاه لطفا قبل از هرگونه اقدامی نسبت به صحت عملکردی تجهیزات ایمنی و حفاظتی دستگاه و همچنین کنترل قسمت های متحرک مختلفاطمینان حاصل کنید.

Rev: 200.02.01 - Trial edition