



Nastavení zapojení řídicích jednotek IAI

ovládaných pomocí binárních I/O





Popis:

Pokud řídicí jednotky ACON, PCON, ASEP, PSEP, SCON ovládáme pomocí binárních vstupů a výstupů, je třeba zvolit zapojení signálů směřujících do/z řídicí jednotky. Plochý kabel, který je mezi PLC a řídicí jednotkou je barevně rozlišen. Každému signálu odpovídá jistá barva. Podle počtu poloh a způsobu řízení se volí tzv. PIO patern. Každému PIO paternu odpovídá odlišné zapojení a funkčnost. Toto se liší i u jednotek. U řídicích jednotek PCON, ACON a SCON lze využít až 512 poloh. U jednotek PSEP a ASEP lze použít 3 polohy.

 Zapojení by tedy mělo odpovídat zvolenému módu (PIO patern). Volba probíhá hlavně na základě potřebného počtu poloh a způsobu ovládání. Pro každý PIO patern jsou v tabulce příslušné řídicí jednotky uvedeny způsoby zapojení jednotlivých signálů. V tabulce je uveden PIN NUMBER a tomu odpovídající barva. Každé barvě potom přísluší jeden signál. Jednotlivé signály jsou popsány v přiložených produktových listech.

Parameter (PIO pattern selection)	PIO pattern	Pin number
0	8-point type	A standard specification providing eight positioning points, plus a home return signal, zone signal, etc. (The parameter has been set to this pattern prior to the shipment.)
1	3-point type (solenoid valve type)	Simply turn ON three signals of ST0 to ST2 to move the actuator to the corresponding positions (0 to 2), just like you do with solenoid valves. (This allows for easy conversion from air cylinders.)
2	16-point type (zone signal type)	Up to 16 positioning points can be set. (Same as the 8-point type, except that this pattern provides no home return signal.)
3	16-point type (position zone signal type)	A 16-point pattern with a position zone signal instead of a zone signal.

Příklad pro řídicí jednotku ERC2

3	(position zon	e signal type)	A 16-point pattern with a position zone signal instead of a zone signal.										
				Parameter (PIO	pattern selection)								
Pin number	Category	Wire color	0	1	2	3							
T III TRAINING	category		Conventional type	3-point type (solenoid valve type)	16-point type (zone signal type)	16-point type (position zone signal type)							
1A	810	Orange (red 1)		S	ĠΑ								
1B	310	Orange (black 1)		S	GB								
2A	24V	Light blue (red 1)		EN	IS1								
2B	0V	Light blue (black 1)	EMS2										
3A	24V	White (red 1)		24	4V								
3B	0V	White (black 1)		BI	LK								
4A	24V	Yellow (red 1)	MPI										
4B	0V	Yellow (black 1)	GND										
5A	24V	Pink (red 1)	MPI										
5B	0V	Pink (black 1)	GND										
6A		Orange (red 2)	PC1	ST0	PC1	PC1							
6B		Orange (black 2)	PC2	ST1	PC2	PC2							
7A	Innut	Light blue (red 2)	PC4	ST2	PC4	PC4							
7B	input	Light blue (black 2)	HOME	-	PC8	PC8							
8A		White (red 2)	CSTR	RES	CSTR	CSTR							
8B		White (black 2)	*STP	*STP	*STP	"STP							
9A		Yellow (red 2)	PEND	PE0	PEND	PEND							
9B	O the state	Yellow (black 2)	HEND	PE1	HEND	HEND							
10A	Output	Pink (red 2)	ZONE	PE2	ZONE	PZONE							
108		Pink (black 2)	*A M										

(Note) The signals denoted by an asterisk (*) (ALM/STP) are negative-logic signals that always remain ON.

2. Po výběru příslušného zapojení je třeba připojit se k pohonu pomocí programovacího kabelu a zjistit nastavení parametrů. V parametrech pohonu se nastaví příslušný PIO patern. Je třeba po připojení pohonu k počítači a zapnutí programovacího SW kliknout na políčko "PARAMETER". Kód pro vstup do parametrů je 5119. Tato položka je u levé části obrazovky.

Plan Post	rface Software for RC in Parameter Menter	Setting Winds	w Hols																_8×
			200	Manual	operation mo	de Ter	ach 1(Saf	ety speed	d effect	ive/PIC	start	prohibi	tion	7					
	Aria No.0[PC Position d Parameter Status mon CTL alarn i Velocity/C	IN-CY] (0: ata. itor List arrent	x 07:25)									prone							
														Po	LICOME	50	uitale i 11	S200Des]	

Následně v parametrech zkontrolovat pozici číslo 25. Nese označení "PIO patern". Zde se nastavuje mód, ve kterém pohon funguje. Hodnota daná výrobcem je 0. Pokud je PIO patern třeba změnit, jen se přepíše hodnota a vše se uloží do řídicí jednotky (pomocí tohoto tlačítka):

File Position Parameter Monitor Se	ing Window Help
이야) 기키키메티 이 백	Teach 1(Safety speed effective/PIO s
×	
	Primempiny
	User
	No Name
	1 Zone Output Position(1) + [mm]
	2 Zone Output Position(1) - [mm]
	3 Soft limit + [mm]
	4 Soft limit - [mm]
	5 Home direction [0:opposite/1:default]
	6 Push recognition time [msec]
	7 Servo gain selection
	8 Default speed [mm/sec]
	9 Default ACC [G]
	10 Default position band [mm]
	11 (For future expansion)
	12 Default positioning current limit [%]

www.rem-technik.cz

- 3. Po restartu jednotky, který se provede automaticky, je jednotka připravena pro fungování s nastaveným PIO patern.
- 4. Pro kontrolu signálů jdoucích z jednotky a do jednotky lze využít STATUS MONITOR. Záložka se nachází v levé části obrazovky.



www.rem-technik.cz