

iControl[®] konfigurointiopas

7156522-CG02

- Finnish -

Julkaistu 7/06



Osat ja tekninen tuki: (800) 433-9319

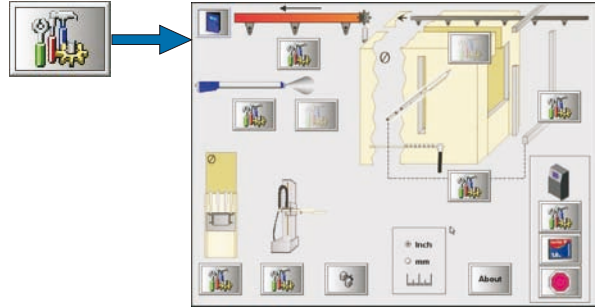
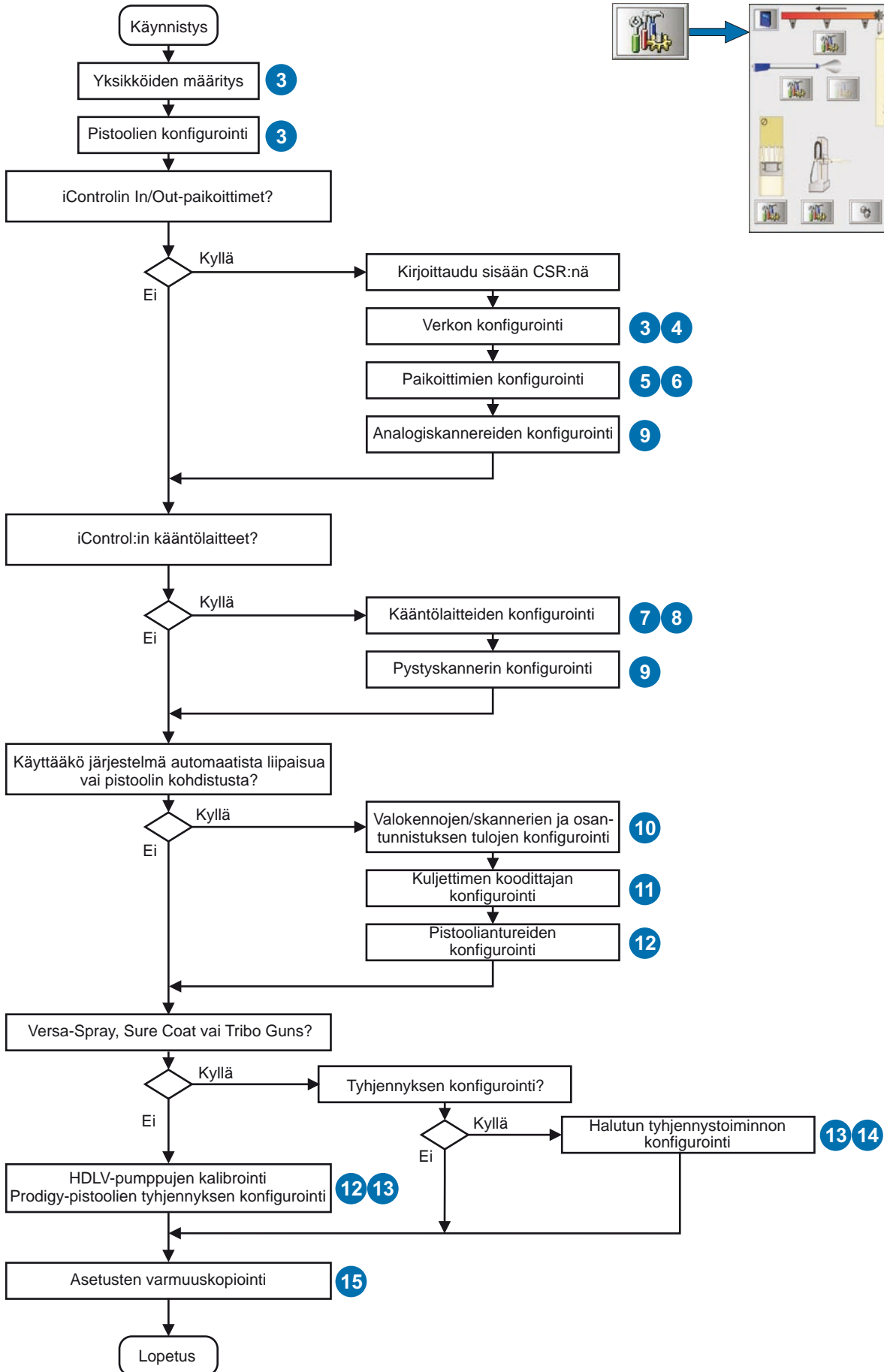
Tämä käsikirja on saatavana internetistä, osoitteesta <http://emanuals.nordson.com/finishing/>



Nordson Corporation • Amherst, Ohio • USA

Konfiguroinnin vaiheet

16 = sivunumero

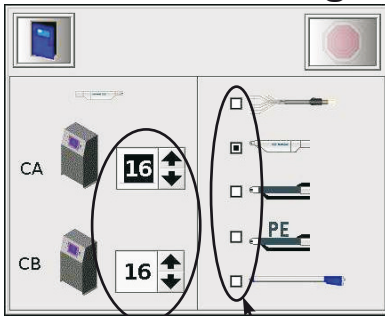


iControl® konfigurointiopas

Yksikköiden määrittäminen



Pistoolien konfigurointi

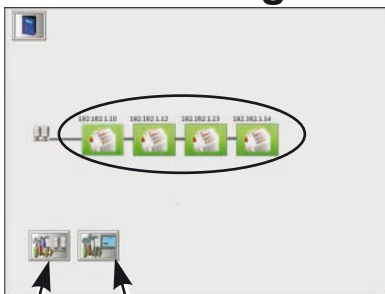


Pistoolien määrä

Pistooli oletustyyppi

CA: Master
CB: Slave

Verkon konfigurointi

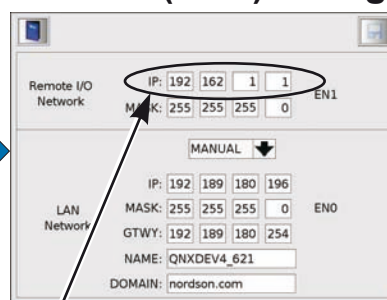


Solmujen konfigurointi

Solmun tila:
Vihreä: OK
Punainen: Ei verkkoyhteyttä

Isännän (host) konfigurointi

Isännän (host) konfigurointi



Aseta pääkonsolin IP-osoite:

Onko samassa verkossa lisää iControlin pääkonsoleja?

Ei - Aseta IP-osoitteeksi 192.162.1.1

Kyllä – Onko tämä pääkonsoli #1?

Kyllä - Aseta IP-osoitteeksi 192.162.1.1

Ei - Aseta seuraavat:

Pääkonsoli #2: 192.162.1.2

Pääkonsoli #3: 192.162.1.3

Pääkonsoli #4: 192.162.1.4

Pääkonsoli #5: 192.162.1.5

jne.

Maksimi: 9 pääkonsolia

HUOM: Älä muuta maski. LAN-verkon asetukset ovat tulevaa käyttöä varten

Verkon konfigurointi (jatko)

Solmujen konfigurointi

Lisää verkon jokaisen solmun ohjainta varten:

- MAC osoite
- TCP/IP osoite
- Koneen tyyppi

Konfiguroi ensin In/Out-paikoittimien ohjaimet; ne lisätään aina numerojärjestyksessä (GP1, GP2, GP3, GP4).

Mikäli käytetään paikoittimien kanssa kääntölaitteita, järjestelmä olettaa, että kääntölaite 1 on asennettu paikoittimella 1. Mikäli järjestelmässä on kääntölaitteita, muttei paikoittimia, konfiguroidaan ensin kääntölaitteet, aina numerojärjestyksessä (RC1, RC2, RC3, RC4).

Koneen tyyppiä lisätessä valitse ensin ko. kenttä ja selaa sitten mahdolliset vaihtoehdot kiertonappulan avulla:

- GP1 – GP4 (paikoittimet)
- RC1 – RC4 (kääntölaite 1)
- GP1_GP2 (paikoittimet 1 ja 2)
- GP3_GP4
- RC1_RC2 (kääntölaitteet 1 ja 2)
- RC3_RC4
- GP1_RC1 (paikoitin 1 ja kääntölaite 1)
- GP2_RC2
- GP3_RC3
- GP4_RC4
- PE (skannerit)
- FC (Prodigy-syöttökeskus)
- BC (kopin ohjaus, tulossa)
- BE (kopin poisto, tulossa)

Käytä yhdistelmää (GP1_RC1), mikäli ohjain ohjaa kahta laitetta, kuten paikoitinta ja kääntölaiteita.

Lopussa paina SAVE (TALLENNA).

1. ilmoituksella: Kytke kaikki solmujen ohjaimet pois päältä, sitten paina CONTINUE (JATKA).
 2. ilmoituksella: Paina CONTINUE.
 3. ilmoituksella: Kytke kaikki solmujen ohjaimet päälle, sitten paina CONTINUE.
- Mikäli jotain solmua ei tunnusteta, tarkista asetukset ja tallenna (SAVE) uudestaan.

	MAC	TCP/IP	M	IW	OW
1	0 : 30 : DE : 0 : 33 : C8	192 . 162 . 1 . 10	GP1_RC1	20	20
2	0 : 30 : DE : 0 : 50 : 2A	192 . 162 . 1 . 12	GP2_RC2	20	20
3	0 : 30 : DE : 0 : 56 : 6A	192 . 162 . 1 . 13	GP3_RC3	20	20
4	0 : 30 : DE : 0 : 68 : F8	192 . 162 . 1 . 14	GP4_RC4	20	20
5	0 : 30 : DE : 0 : 0 : 0	192 . 162 . 1 . 15	PE	20	20
6	0 : 30 : DE : 0 : 0 : 0	192 . 162 . 1 . 16	FC	0	0
7	0 : 30 : DE : 0 : 0 : 0	192 . 162 . 1 . 0		0	0
8	0 : 30 : DE : 0 : 0 : 0	192 . 162 . 1 . 0		0	0
9	0 : 30 : DE : 0 : 0 : 0	192 . 162 . 1 . 0		0	0
10	0 : 30 : DE : 0 : 0 : 0	192 . 162 . 1 . 0		0	0

MAC osoite
Löytyy ohjaimen nimikyltistä

TCP/IP osoite
TCP/IP-osoitteen täytyttyä olla yksiselitteinen paitsi jos sitä jaetaan.
Ehdotus:
1. solmu, pääkonsoli 1: 192.162.1.10
2. solmu, pääkonsoli 1: 192.162.1.20
HUOM: Jaetulle ohjaimelle kuten osantunnistin (PE) on annettava sama IP-osoite kaikissa pääkonsoleissa.

Koneen tyyppi

In/Out-paikoittimien konfigurointi

1. Valitse konfiguroitava paikoitin.

Toista seuraavat askeleet jokaisen paikoittimen kohdalla:

2. Valitse, millä puolella paikoitin on. Paikoittimen numerot pääkonsolissa muuttuvat tätä asetusta vastaaviksi. Mikäli paikoittimen n:ro 1 konfigurointi suoritettiin oikeassa järjestyksessä, ohjaa ensimmäisen paikoittimen ohjausnäyttö myös fyysistä paikoitinta n:ro 1 jne.

3. Mikäli paikoitin ohjataan ainoastaan käsin:

3a. Aseta POIS PÄÄLTÄ.

3b. Aseta koodittajan resoluution arvoksi 1.

3c. Painamalla ENTER arvo tallennetaan tietokantaan. Suorita työvaiheet 10 ja 11e (aseta pelkästään tyhjennys).

3. Mikäli paikoitin ohjataan ainoastaan automaattisesti:

3a. Aseta POIS PÄÄLTÄ.

3b. Aseta koodittajan resoluutio:

Vaunu ja vetopyörä: 262

Hihnan käyttö: 224

Analooginen jälkiasennus: 1


Muut: Katso piirustus / nimikyltti.

Suorita vaiheet 4-11, sitten aseta etu- ja jälkiviiveen oletus- ja minimiarvot.

4. Aseta nolla- ja paluuasema:

a. Aseta käsiohjaukseen

b. Vieritä eteenpäin edessä olevaan rajakytkimeen

 (3d:n arvo pitäisi olla 0)

c. Vieritä taaksepäin takana olevaan rajakytkimeen

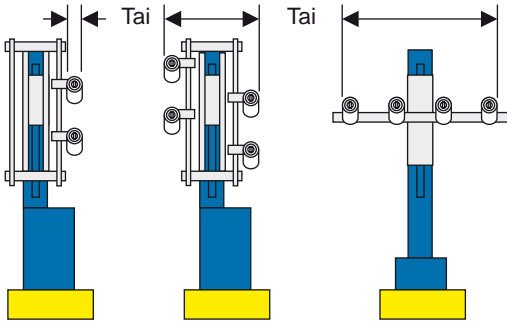
 (3d:n arvo pitäisi olla maksimikulkuetäisyys).

Mikäli paikannäyttö (4d) ei osioida odotettua arvoa, korjaa rajakytkimen paikka ja toista vaiheet b ja c.

5. Aseta pistoolien erottelu:

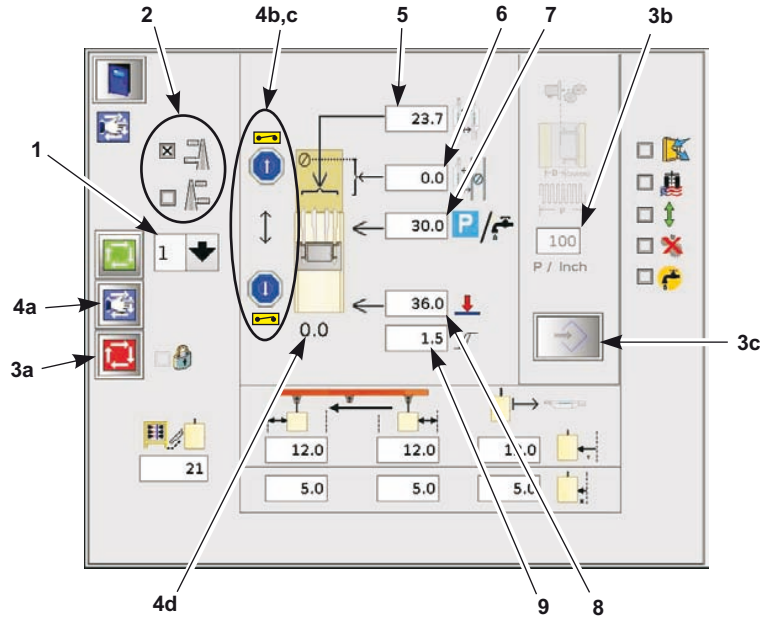
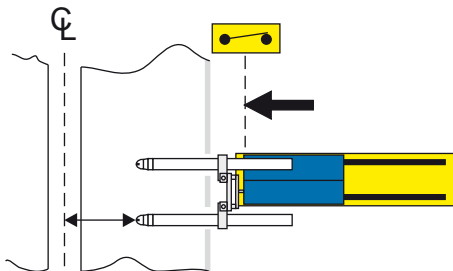
Rinnakkaisasetelma, mittaa ulkomittaa.

Yksittäinen sarja, mittaa pistoolien leveyttä.



6. Aseta pistoolin ja kujettimen keskilinjan etäisyys:

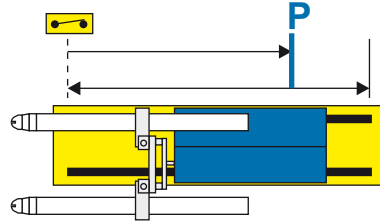
Hyppää eteen rajakytkimelle. Mittaa pistoolin kärjestä keskilinjalle.



7. Aseta pysäköinti-/puhdistuspaikka:

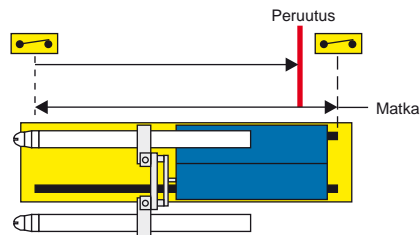
Mitataan edessä olevasta rajakytkimestä. Käytetään pistoolien saamiseksi pois osien tieltä. Puhdistusjakson ensimmäisenä asemapaikkana (Eurooppa).

- Versio 2.2: Oletuspaikka, jos poistutaan automaattisesta tilasta, imuri kytkeytyy pois päältä tai verkkoyhteys katkeaa.
- Versio 2.4: Lisätty pysäköintipainike, jossa siirrytään pysäköintipaikkaan.



8. Aseta peruutusasema. Se tarkoittaa:

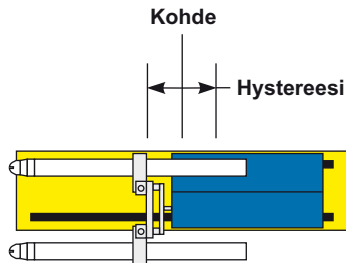
- Pistimen liikkeen alkuasema.
- Käytettävä asema, mikäli käynnistyksen yhteydessä asemaa ei ole määritetty.
- Analoginen peruutus: Peruutusasema, jonka on vastattava mitattua suurinta matkaa.



In/Out-paikoittimien konfigurointi (jatko)

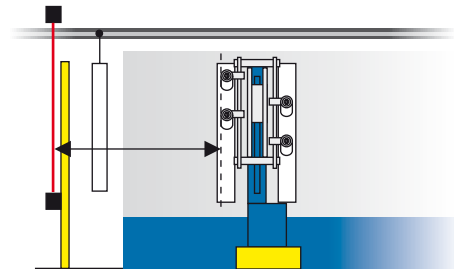
9. Aseta hystereesi:

Lopeta kompensatio. Estää turhaa kohdeaseman hakemista. Paikoitin ei enää liiku kohteeseen, mikäli se pysähtyy kohteen hystereesialueen sisällä. Tyypillinen arvo on 1 tai vähemmän.



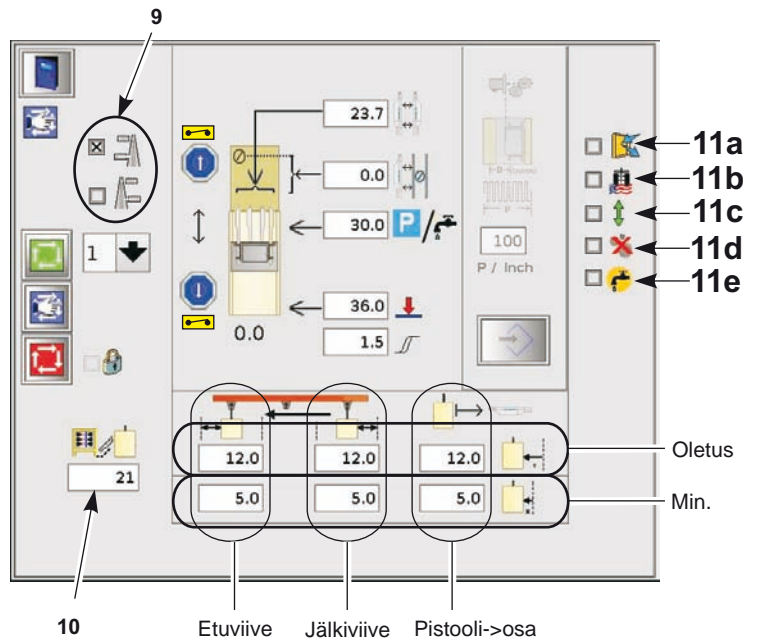
10. Anturi:

Paikoitinskanerin ja kärkipistoolin kärkipisteen välinen etäisyys.



11. Lisävarusteet:

- Pistin: Paikoitin aloittaa peruutusasemasta.
- USA ColorMax: Asettaa US-peräisen ColorMax-ruiskusysteemin puhdistusjakson.
- Y-akseli: Valitaan, mikäli paikoittimen on tarkoitus liikkua pystysuunnassa vaakasuunnan sijasta.
- Ilman ajoa: Paikoitin on varustettu peruutuskoskettimilla suunnan säätämistä varten, ilman nopeudensäädintä. (Eurooppa)
- Vain puhdistus: Vain paikoittimen käsiohjaus, käytetään pistoolien ajamiseen kopista puhdistusta varten. Oletus- ja esiasetettujen liikkeiden asetuksia ei huomioida.



Pistoolin automaattinen asemointi

Aseta etuviiveen, jälkiviiveen sekä pistoolin ja osan välisen matkan oletus- ja minimiarvot. Nämä ovat sovelluskohtaisia asetuksia.

Oletusasetukset: Käytetään kaikkien osien yhteydessä, ellei paikoittimen esiasetusarvot ole ohjelmoitu osakohtaisesti. Osan muodon seurannassa paikoitin käyttää pistoolin ja osan välisen matkan arvoa, ottaen huomioon etu- ja jälkiviiveen asetukset.

Minimiasetukset: Käytetään osien ja pistoolien törmäysten välttämiseksi. Paikoittimen esiasetukset rajoittuvat minimiasetuksiin.

Asetukset

Positiivinen etuviive: Käynnistää paikoittimen liikkeen **ennen** kuin osan etunurkka saavuttaa ensimmäisen pistoolin.

Negatiivinen etuviive: Käynnistää paikoittimen liikkeen **sen jälkeen** kuin osan etunurkka saavuttaa ensimmäisen pistoolin.

Positiivinen jälkiviive: Käynnistää paikoittimen liikkeen **sen jälkeen** kuin osan takanurkka saavuttaa ensimmäisen pistoolin.

Negatiivinen jälkiviive: Aiheuttaa paikoittimen liikkeen **ennen** kuin osan takanurkka saavuttaa ensimmäisen pistoolin.

Etäisyys pistoolista osaan: Pistoolin kärjen ja osan välissä pitävä etäisyys. Paikoittimen osan muodon seurannassa käytämä arvo.

Kääntölaitteiden konfigurointi

1. Valitse konfiguroitava kääntölaite.

Toista seuraavat askeleet jokaisen kääntölaitteen kohdalla:

2. Kytke käyttötila POIS.

3. Aseta kopin puoli.

4. Aseta koodittajan resoluutio ja paina ENTER.

5. Aseta maks.nopeus.

6. Aseta kääntymisviive (menettely sivun alareunassa)

7. Aseta suihkun leveys

(yhden pistoolin suihkun leveys tai suihkut olleessa limittäin keskimääräinen leveys).

8. Aseta syklien määrä.

(kuinka monta kerta suihkun leveys kulkee yhden pisteen yli)

2 - vakiolaatu

4 - keskilaatu

6 - hieno laatu

HUOM: Käytä sykliä optimiasetusten määrittämiseksi. Katso käyttäjän kortti.

9. Aseta pistoolien numerot.

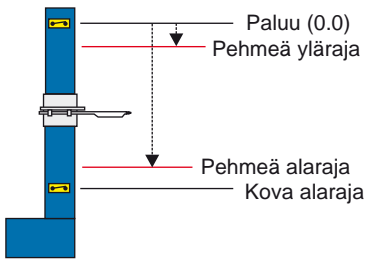
Anna ensimmäisen ja viimeisen pistoolin numero.

10a. Aseta pehmeä yläraja.

10b. Aseta pehmeä alaraja.

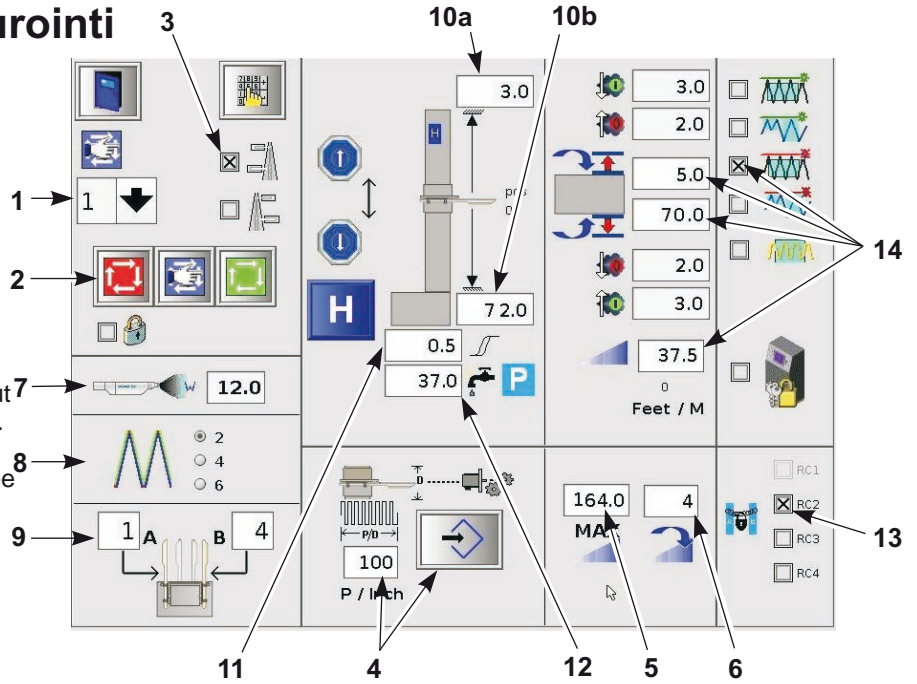
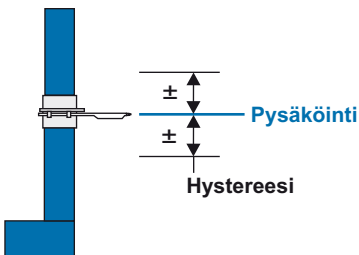
Mitataan paluuasemasta (0.0).

(Paluuasema on noin 25 mm ylärajakytkimen alapuolella). Tavallisen käytön aikana rajakytkinten ei pitäisi laukaista.



11. Aseta hystereesi:

Lopeta kompensatio. Estää turhaa pysäköintiaseman hakemista. Kääntölaite ei enää liiku kohteeseen, mikäli se pysähtyy kohteen hystereesialueen sisällä. Tyypillinen arvo on 1 tai vähemmän.

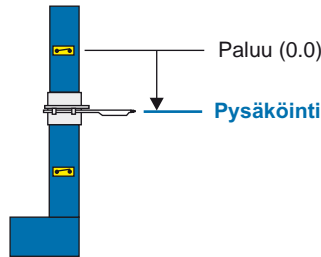


12. Aseta pysäköinti-/puhdistuspaikka:

Mitataan paluuasemasta (0.0).

(Paluuasema on noin 25 mm ylärajakytkimen alapuolella.)

Asemaan siirrytään puhdistussyklin alussa.



13. Aseta nykyisen kääntölaitteen orjat:

Valitut kääntölaitteet toimivat nykyisen kääntölaitteen orjina (askel 1). Tällä sivulla esitettyssä näytössä kääntölaite 2 on kääntölaitteen 1 orja.

14. Kääntymisviive:

Kääntymisviive tasaa kääntymispisteessä esiintyvän ylimatkan.

a. Valitse kiinteä eikä synkronisoitu tila.

b. Paina Paluu-painiketta.

c. Siirrä vaunu käsin alas kunnes nykyasema on 4 tuumaa.

d. Laita viitemerkit vaunuun ja koteloon.

e. Aseta ylempi kääntymispiste nykyasemaan.

f. Siirrä vaunu alas kunnes nykyasema on 4 tuumaa pehmeän alarajan yläpuolella.

g. Laita viitemerkki koteloon siinä kohdassa, jos vaunun merkki on.

h. Aseta alempi kääntymispiste nykyasemaan.


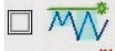



i. Aseta nopeus 50 % maksiminopeudesta.

j. Valitse automaattinen tila ja muista missä kääntyminen todella tapahtuu.

k. Laita kääntymisviiveen kenttään arvioitu etäisyys todellisen kääntymispisteen ja kotelossa olevan merkin väliin. Korjaa tarpeen mukaan.


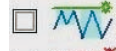



Kääntölaitteiden konfigurointi (jatko)

14. Aseta liikkumistila:

-  Kiinteä, kuljettimen synkronointi
-  Muuttuva, kuljettimen synkronointi
-  Kiinteä, ei synkronointia
-  Muuttuva, ei synkronointia
-  Oskillaattori








Synkronointitilassa kääntölaitteen nopeus on laskettu kuljettimen nopeuden sekä asetetun tilan perusteella.

Oskillaattoritila

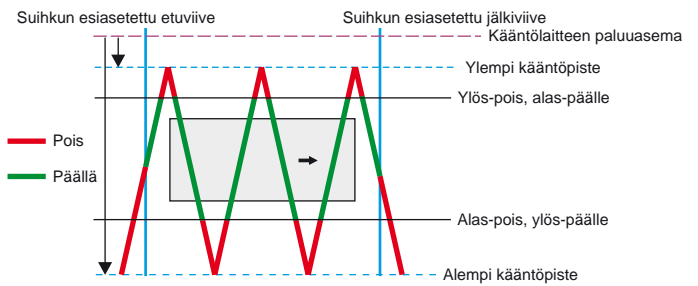
-  Oskillaattoritilan käyttöä varten valitse kiinteä tila ja sen jälkeen oskillaattorin tila.
-  Valitut kiinteän tilan liipaisukohdat on deaktivoitu ja ruiskupistoolit laukaistaan pelkästään ruiskun esiasetetun etu- ja jälkiviiveen perusteella.
- 
- 
- 

Kiinteä tila

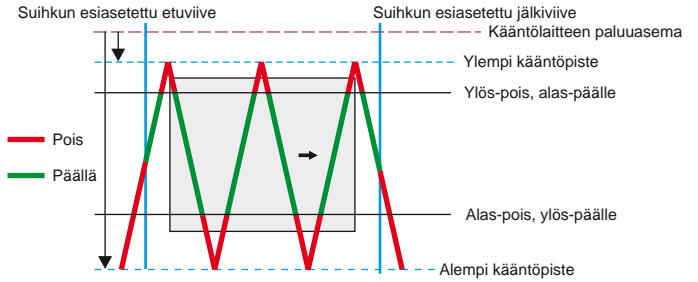
Iskun pituus on ohjattu kääntymispisteiden avulla, riippumaton osan korkeudesta. Pistoolin laukaisukohtat ohjataan niin, että suihkeen pituus muuttuu osan korkeuden mukaan. Pistoolin liipaisukohdat voivat olla positiivisia tai negatiivisia. **HUOM:** Käytä sykli-laskuri optimiasetusten määrittämiseksi. Katso käyttäjän kortti.

	<input type="text" value="3.0"/>	Pistooli päälle - alaspäin
	<input type="text" value="2.0"/>	Pistooli pois päältä - ylöspäin
	<input type="text" value="6.0"/>	Ylempi kääntöpiste
	<input type="text" value="68.0"/>	Alempi kääntöpiste
	<input type="text" value="2.0"/>	Pistooli pois päältä - alaspäin
	<input type="text" value="3.0"/>	Pistooli päälle - ylöspäin
	<input type="text" value="37.5"/>	Nopeus (asetus käytettävissä vain synkronoimattomassa tilassa)
	<input type="text" value="0.0"/>	
	Feet / M	

Pistoolin positiiviset liipaisuasetukset kiinteässä tilassa








Pistoolin negatiiviset liipaisuasetukset kiinteässä tilassa

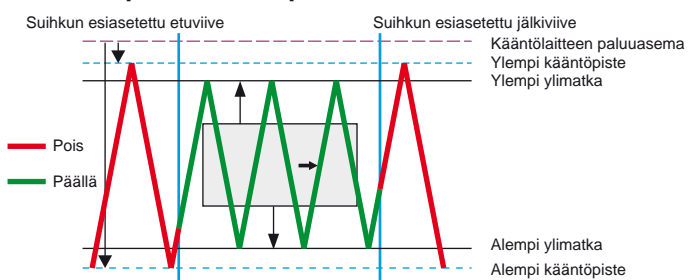


Muuttuva tila

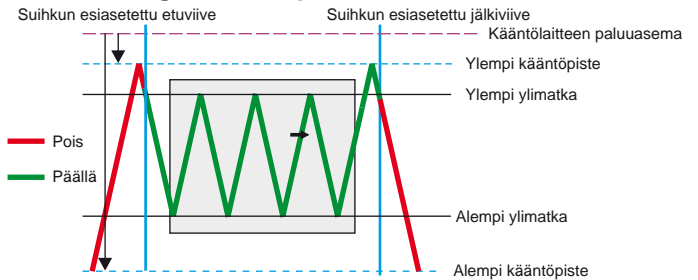
Muuttuvassa tilassa kääntölaitteen iskun pituus muuttuu osan ulkomittojen mukaan. Kun pistoolien edessä ei ole osia, kääntölaitteen iskun pituus määräytyy kääntöpisteiden asetusten perusteella. Kun pistoolien edessä on osa, iskun pituus määräytyy ylimatkan raja-arvojen perusteella. Ylikulkuasetukset voivat olla positiivisia tai negatiivisia. **HUOM:** Käytä sykli-laskuri optimiasetusten määrittämiseksi. Katso käyttäjän kortti.

	<input type="text" value="0.0"/>	Ylempi kääntöpiste
	<input type="text" value="6.0"/>	Ylempi ylimatka
	<input type="text" value="68.0"/>	Alempi ylimatka
	<input type="text" value="0.0"/>	Alempi kääntöpiste
	<input type="text" value="37.5"/>	Nopeus (asetus käytettävissä vain synkronoimattomassa tilassa)
	<input type="text" value="0.0"/>	
	Feet / M	

Pistoolin positiiviset liipaisuasetukset muuttuvassa tilassa

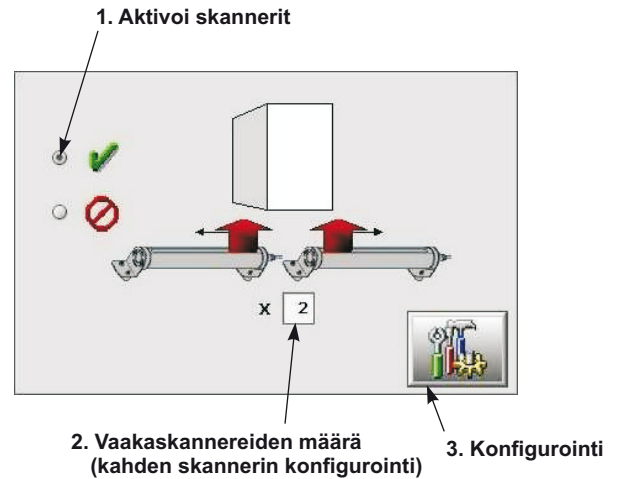
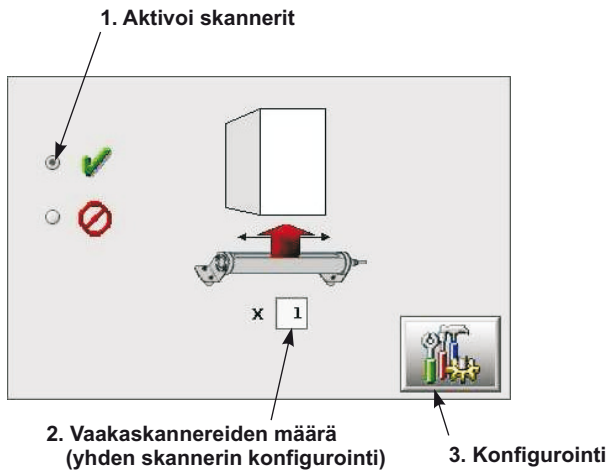


Pistoolin negatiiviset liipaisuasetukset muuttuvassa tilassa



Analogiskannereiden konfigurointi

Näitä skannereita käytetään osan ulkomittojen määrittämiseksi In/Out-paikoittimia ja kääntölaitteita varten.



HUOM: Mikäli käytetään yhtä, kuljettimen keskilinjan toisella puolella asennettua skanneria, valitse kahden skannerin konfiguraatio.

Yhden vaakaskannerin näyttö

Asenna skanneri sivuttamaan kuljetinta (edellyttää kannettavaa tietokonetta, kaapelia ja valmistajan ohjelmistoa).

Laita seuraavat asetukset:

1. Vaakaskannerin pituus.
2. Kuljettimen leveys keskilinjan oikealla ja vasemmalla puolella.
3. Kaapelin pään etäisyys kuljettimen keskilinjasta.
4. Pystyskannerin pituus (jos käytössä).
5. Etäisyys pystyskannerin yläpäästä pistoolin aukon yläpäähän.

Kahden vaakaskannerin näyttö

Laita seuraavat asetukset:

1. Skannereiden pituus.
2. Skannereiden päiden etäisyys kuljettimen keskilinjasta.
3. Pystyskannerin pituus (jos käytössä).
4. Etäisyys pystyskannerin yläpäästä pistoolin aukon yläpäähän.

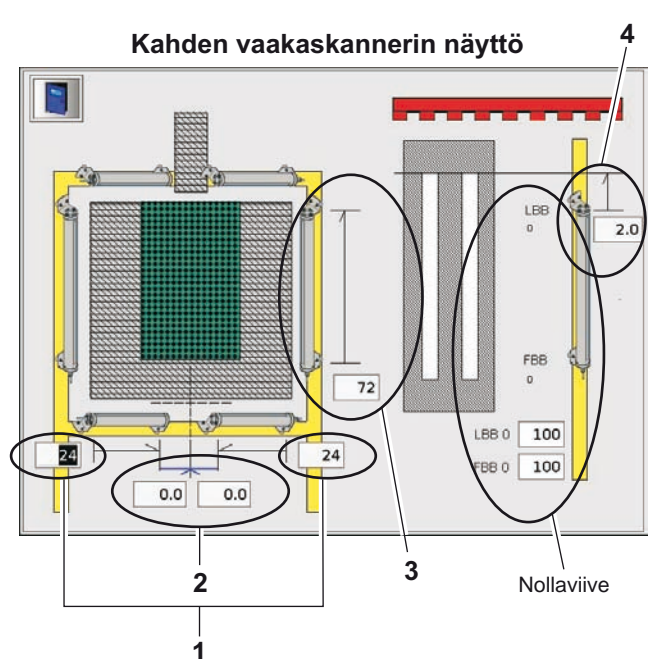
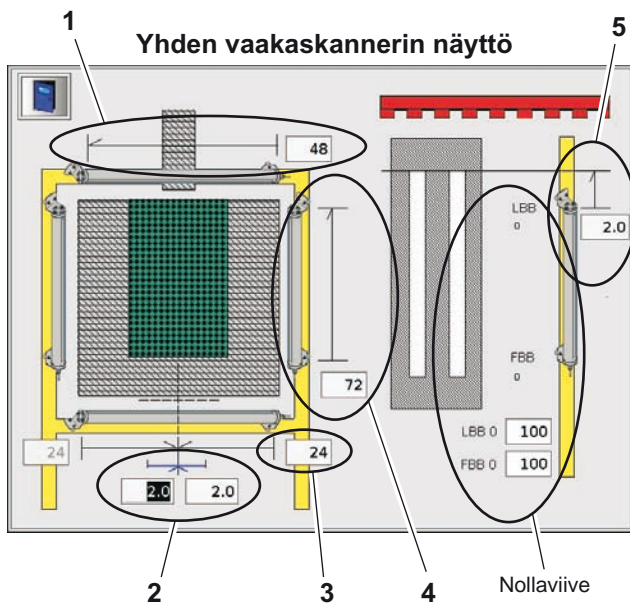
Nollaviiveen asetus

Nollaviiveellä suodetaan kohina ja ympäristön signaalit analogituloista.

Järjestelmän käynnistyessä LBB:n ja FBB:n alkuarvojen pitäisi olla nolla.

LBB- ja FBB-arvot saattavat muuttua kohinan tai ympäristön signaalien seurauksena

Suodattamista varten LBB:n ja FBB:n kenttien (Z) arvot asetetaan hieman suuremmaksi kuin havaitut signaaliarvot. Esimerkiksi asetetaan LBB-kentän arvoksi 130, kun LBB:n arvo on 125.



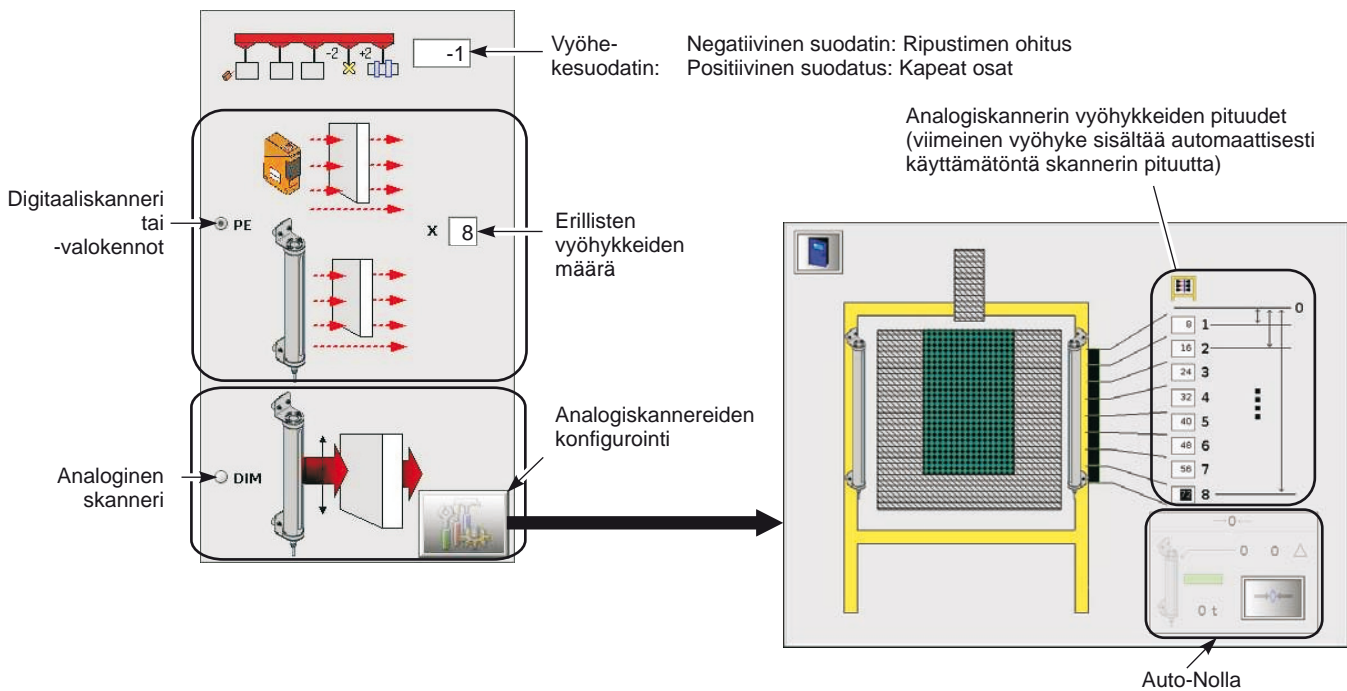
Valokennojen/skannerien ja osantunnistuksen tulosten konfigurointi

Mikäli järjestelmässä on (digitaaliset) skannerit tai valokennot:

1. Valitse PR ja anna vyöhykkeiden määrä.
2. Aseta tarvittaessa vyöhykesuodatin. Positiivinen arvo lisää havaittua pituutta; negatiivinen arvo vähentää havaittua pituutta.

Mikäli järjestelmässä on analoginen skanneri vyöhyketunnistusta varten:

1. Mene edellisellä sivulla kohtaan Analogiskannereiden konfigurointi ja aseta pystyskannerin pituus.
2. Valitse DIM ja sitten Konfigurointi-äppäin.
3. Anna jokaisen vyöhykkeen pituus, mitattuna skannerin yläpäästä kyseisen vyöhykkeen alareunaan.
4. Aseta tarvittaessa vyöhykesuodatin. Positiivinen arvo lisää havaittua pituutta; negatiivinen arvo vähentää havaittua pituutta.
5. Aseta Auto-nolla, mikäli halutaan skannerin sivuttamaan vyöhykkeen 1 ei-tunnistettavia osia: Siirrä kuljetin tai riipustin skannerin eteen ja paina Auto-Nolla-painike. Viiveen arvo asetetaan lähtölaskennan lopussa.



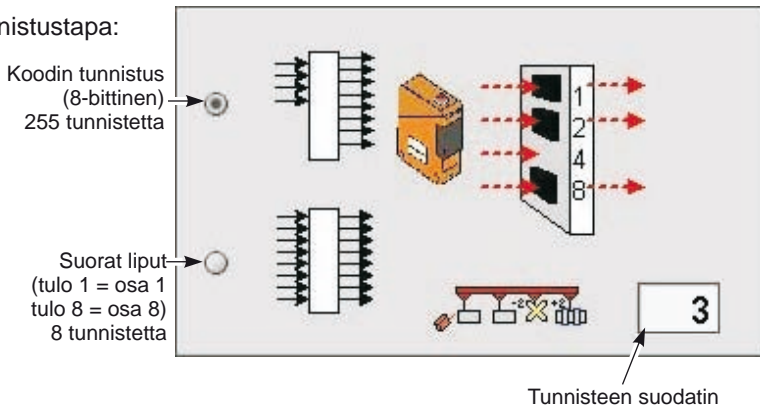
Osantunnistuksen konfigurointi:

Aseta tunnistustapa.

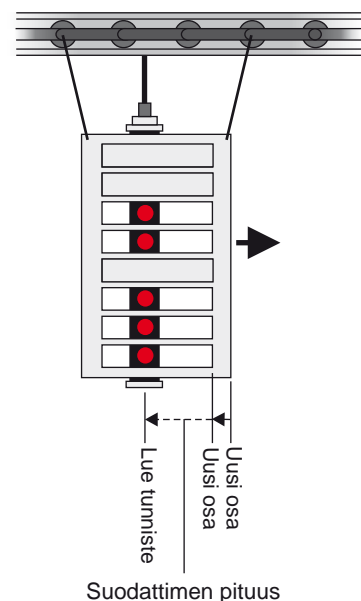
Aseta tunnistussuodatin, mikäli käytetään osien tunnisteet.

HUOM: Tunnisteiden lukulaitteet eivät saa tunnistaa osia tai ripustimia paitsi jos ne on tarkoitettu laukaisemaan tunnisteiden vaihto.

Tunnistustapa:

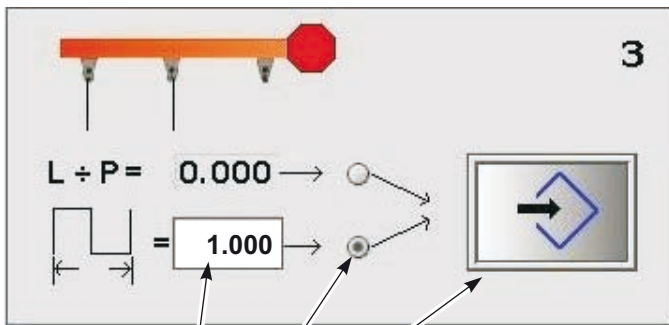


Suodattimina käytetään matka, jonka aikana voimassa olevan tunnisteiden signaali on otettu vastaan ennen kuin tunniste luetaan.



Kuljettimen koodittajan konfigurointi

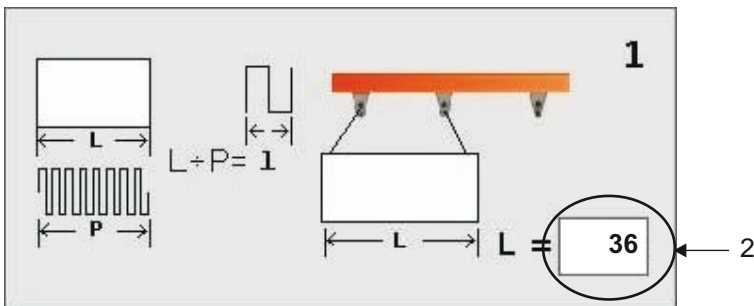
Mikäli resoluutio tunnetaan:



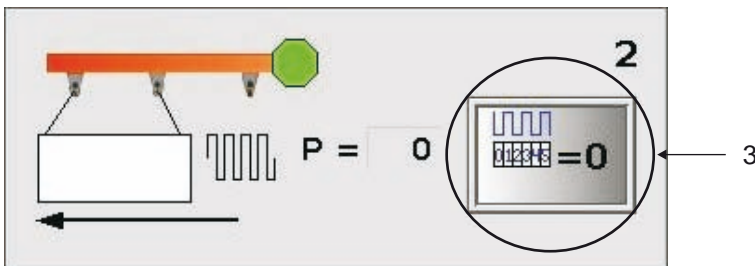
1. Anna resoluutio.
2. Valitse annettu arvo.
3. Lisää arvo tietokantaan.

Resoluution opettaminen:

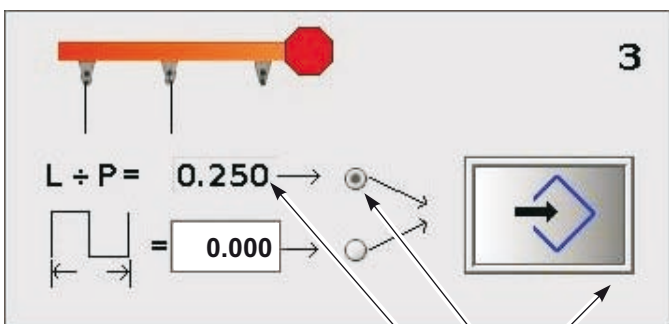
1. Ripusta 36 tuumaa pidempi osa tai pahvipalaa kuljettimeen.
2. Anna pituus kentässä 1.



3. Palauta laskuri nollaan.



4. Liikuta pahvipalaa tai osa tunnistusvyöhykkeen valokennojen tai skannereiden ohi.
Pysäytä kuljetin



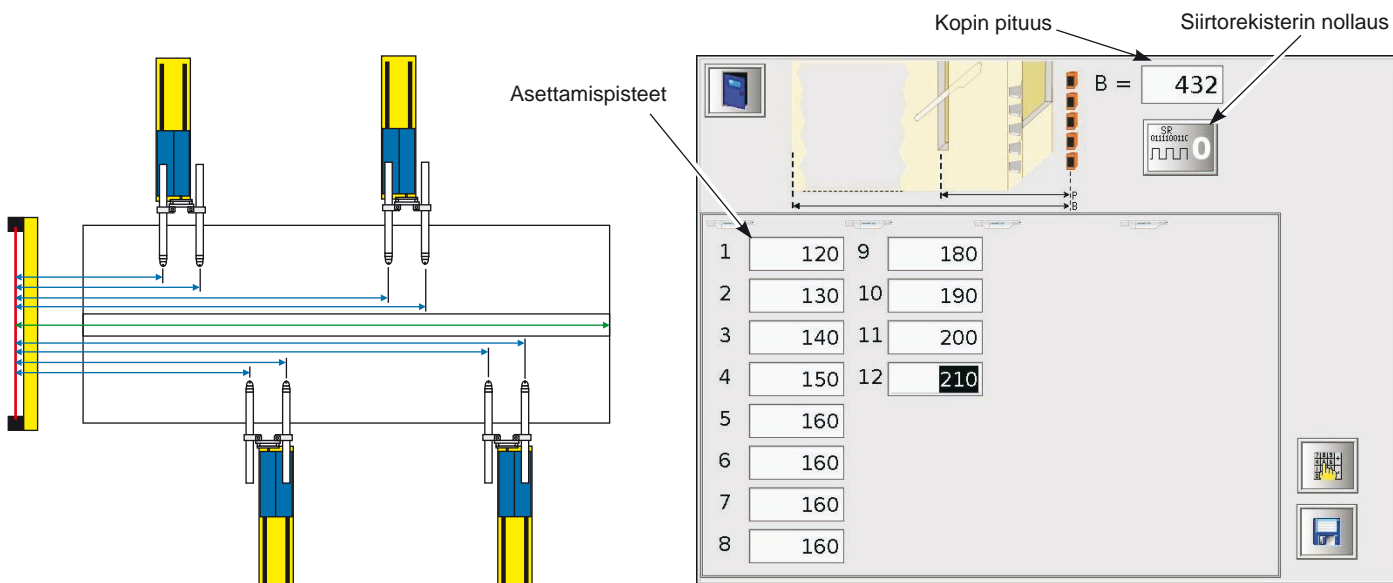
5. Tarkista laskettu resoluutio.
6. Valitse laskettu resoluutio.
7. Lisää laskettu resoluutio tietokantaan.

Pistooliviiveiden konfigurointi

1. Anna viivekentissä vyöhykkeen valokennoista tai skannereista pistoolien kärkiin mitatut etäisyydet.
2. Anna kopin pituuden kentässä vyöhykkeen valokennoista tai -skannereista kopin lähtöpäähän mitattu etäisyys.

Siirtorekisterin nollaus:

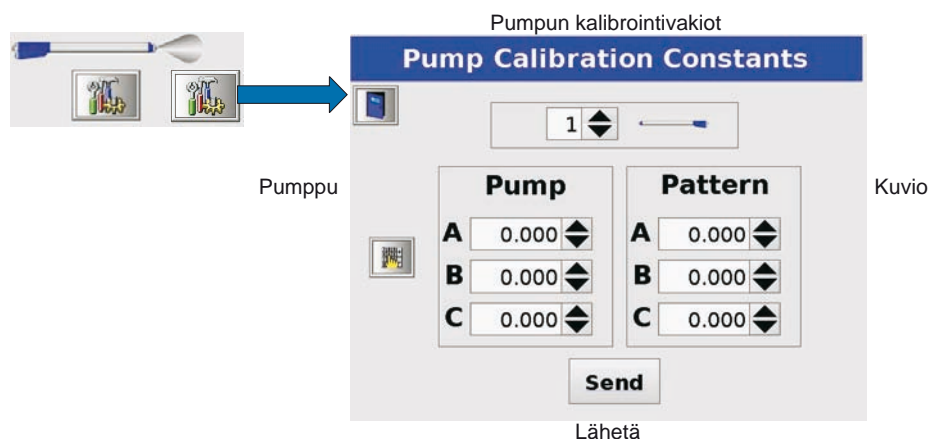
Jos kuljettimen suunta käännetään toisinpäin, järjestelmä menettää kopissa olevien osien seurantatiedot, mikäli ne ovat jo ohittaneen tunnistusvyöhykkeen valokennot tai skannerit. Siirtorekisterin nollaus poistaa niiden osien seurantatiedot. Automaattisessa tilassa pistoolit eivät laukaise ja in/out-paikoittimet odottavat peruutusasemassa, kunnes osia seurataan taas vyöhykkeen valokennojen tai skannereiden avulla. Järjestelmästä puuttuvien osien maalaus voidaan suorittaa joko käsihauksessa tai palauttamalla osat vyöhykkeen valokennojen tai skannereiden toiselle puolelle, jonka jälkeen nollataan siirtorekisteri ja ajetaan kuljetin eteenpäin.



Prodigy HDLV-pumppujen kalibrointi

Jokainen Prodigy-pistooli on varustettu omalla HDLV-pumpu/jakaja-yhdistelmällä. Pumppujen kalibrointi-arvot ja mallin A, B ja C kalibrointivakiot ilmenevät pumpun jakajan nimikyltistä. Anna jokaisen Prodigy HDLV -pumpun kalibrointi-arvot kalibrointinäytössä.

1. Valitse pistooli n:ro 1.
2. Anna kalibrointi-arvot, jotka löytyvät pistooliin 1 kuuluvan pumpun jakajan merkkikyltistä.
3. Paina Lähetä.
4. Toista muiden pistooli/pumpu-yhdistelmien osalta.



Prodiga-pistolin tyhjennyksen kanfigurointi

Pistoolin tyhjennys suoritetaan automaattisesti osana syöttökeskuksen aloittaman värvaihtoprosessin puhdistussykliä. Pistoolin tyhjennys voidaan ohjata käsin päänäytössä olevan Prodigy Purge Control -näytön avulla.

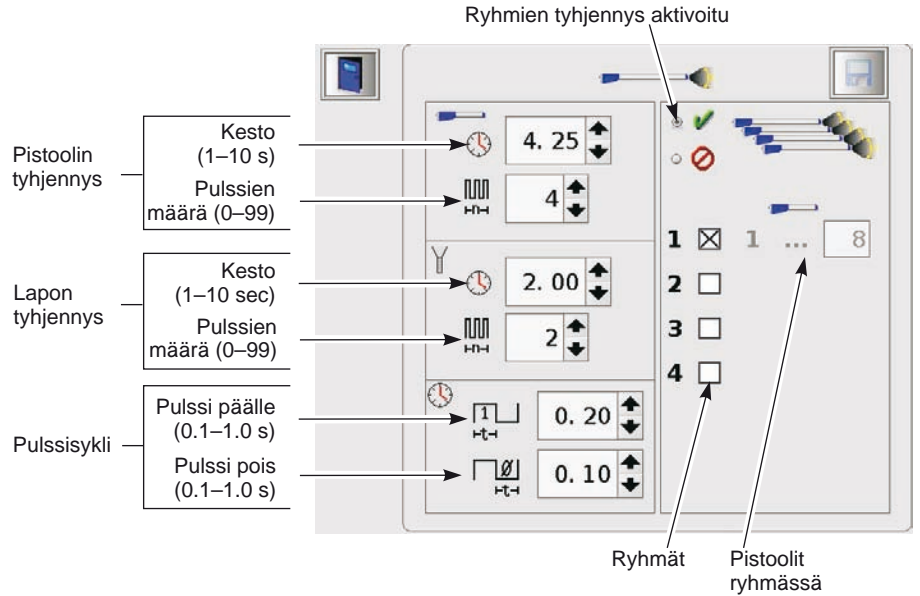
Tyhjennyksen oletusasetus on kaikki pistoolit samanaikaisesti. Riippuen oman järjestelmän laitteistosta pistoolit voidaan ryhmittää ja tyhjentää ryhmät erikseen.

Tyhjennyssarja koostuu tyhjennyssyklistä ja sitten pulssisyklistä:

1. Tyhjennyssykli: Annetun sekuntimäärän (kesto) ajaksi apuilma on suunnattu pumpun ja imuputkiston läpi takaisin jauhevarastoon (lappo), sitten pumpun ja syöttöputkiston läpi pistooliin (pistooli).

2. Pulssisykli: Annetun sekuntimäärän (kesto) ajaksi tyhjennysilma on suunnattu pulssittain pumpusta jauhevarastoon (lappo), sitten pumpusta pistooliin (pistooli).

Pulssi päälle asettaa pulsin keston;
Pulssi pois asettaa pulssien välisen ajan.



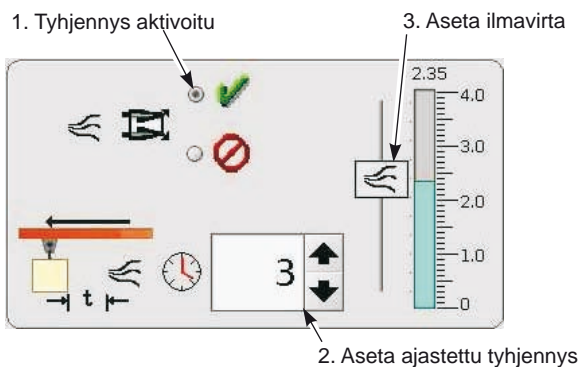
Vakiopistoolin tyhjennyksen konfigurointi (optio)

Käytä vain yksi tyhjennystapa järjestelmää kohti.

Poistotyhjennys

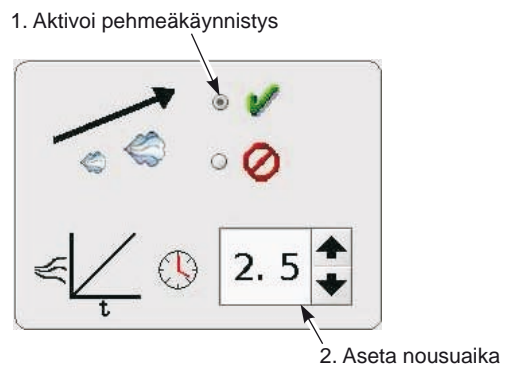
Käytettävissä kaikkien vakio-pistoolityyppien kanssa. Pehmeätyhjennystä varten käytetään sumutin- tai diffusori-ilmaa. Tyhjennys käynnistyy kun ruiskutus loppuu.

ÄLÄ KÄYTÄ in-line-pumppujen kanssa.



Pehmeäkäännysty

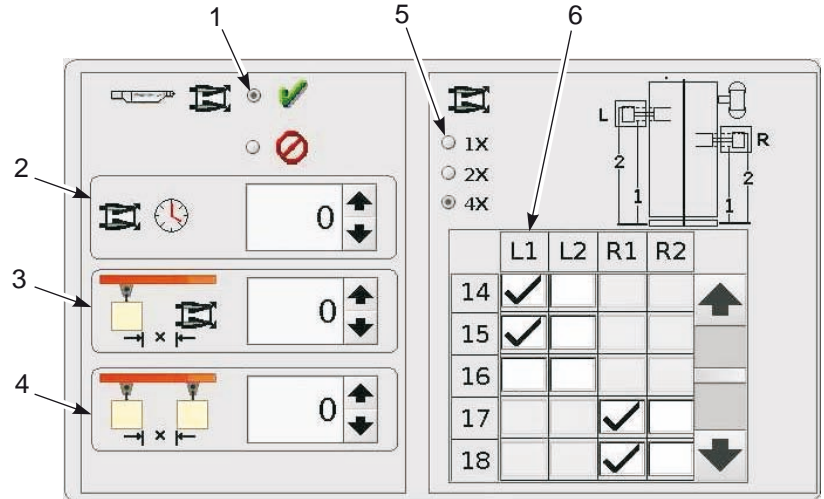
Käytettävissä kaikkien vakio-pistoolityyppien kanssa. Nostaa ilmavirran painesyökyjen vähentämiseksi. Saattaa edellyttää etuviiveen pidentämistä, jolla korvataan liian pieni jauhevirta ruiskuttamisen alussa.



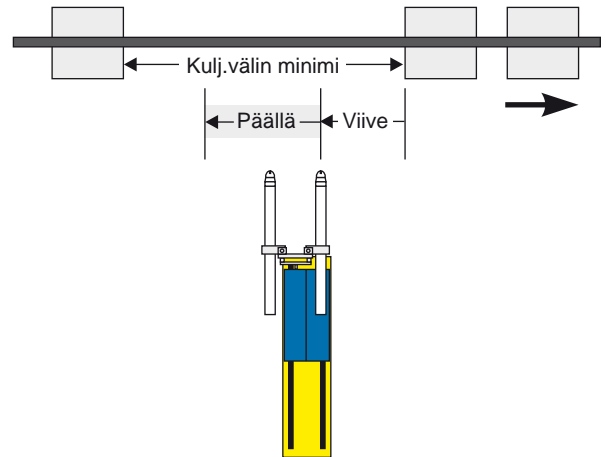
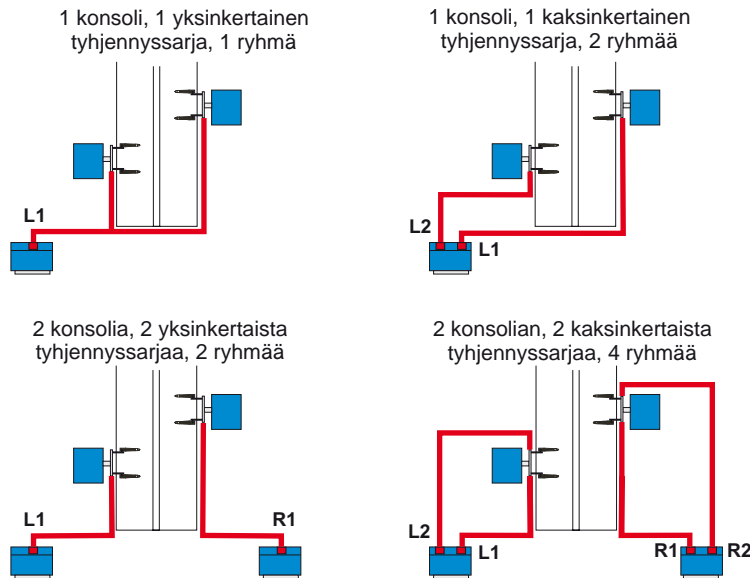
Versa-Spray® suutimen tyhjennyksen konfigurointi (valinnainen)

Käyttöä varten asenna sovitinsarjaa pistooleihin ja yksin- tai kaksinkertaisen solenoidin sarjat iControlin konsoleihin.

1. Tyhjennys aktivoitu.
2. Aseta tyhjennys päälle -aika (0–30 s).
3. Aseta tyhjennyksen viive (0–99 tuumaa) (0–2515 mm).
4. Aseta kuljetusvälin minimi (0–240 tuumaa) (0–6096 mm).
5. Aseta tyhjennysryhmien määrä.
6. Osoita pistoolit tyhjennysryhmiin.



Mahdollisia ryhmityksiä



Järjestelmän testaus

Säädä vähintään yksi suihkun esiasetus ja testaa sen laukaisemista; tällä tavalla varmistat, että pistoolit menevät toivotulla tavalla päälle ja pois. Säädä tarvittaessa koodittajan resoluutio.

Mikäli järjestelmä käsittää paikoittimia, testaa niiden toimintaa litteällä paneelilla pistoolien olleessa pois päältä. Jäljittele osan leveyttä estämällä leveyskannerin paneelin pituuden ajaksi.

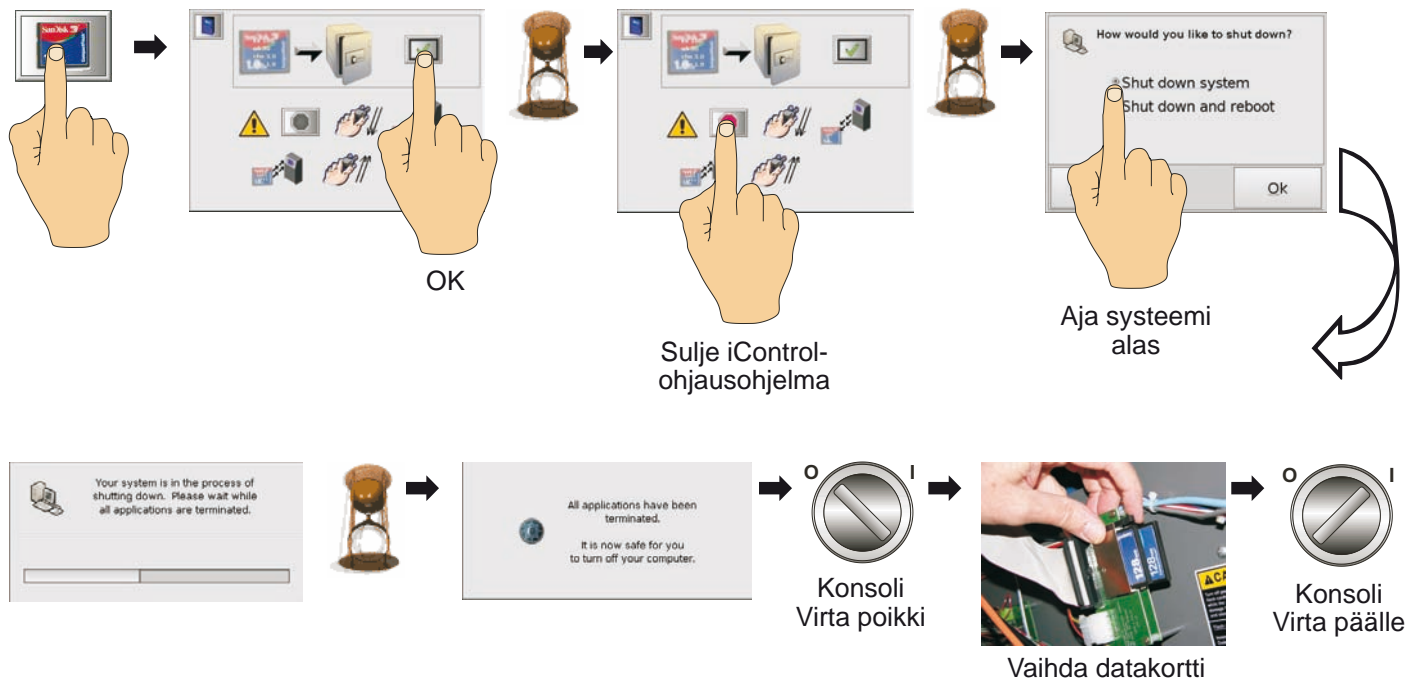
Mikäli järjestelmä käsittää kääntölaitteita, testaa niiden toimintaa litteällä panelilla pistoolien olleessa päällä.

Aseta tarpeelliset suihkujen, paikoittimien ja kääntölaitteiden esiasetukset.

Ota asetusten varmuuskopio uudelle Compact Flash -kortille.

Varmuuskopio

Varmuuskopioinnissa konfigurointi ja esiasetukset kopioidaan uudelle Compact Flash –kortille. Merkitse alkuperäinen kortti ja varastoi se turvalliseen paikkaan kauas magneettisista laitteista.



Nordson Corporation
Amherst, Ohio 44001
www.nordson.com

Nordsonin tuotteiden tekniset käsikirjat on saatavana internetistä, osoitteesta
<http://emanuals.nordson.com>

© Copyright 2006 Nordson Corporation
Kaikki oikeudet pidätetään

Tämän julkaisun tai sen osan monistaminen, jäljentäminen tai kääntäminen toiselle kielelle ilman Nordson Corporationin kirjallista on kielletty. Tämän julkaisun sisältämät tiedot voivat muuttua ilman ennakkoilmoitusta.

Nordson, Nordsonin logo, iControl ja Versa-Spray
ovat Nordson Corporationin rekisteröityjä tavaramerkkejä