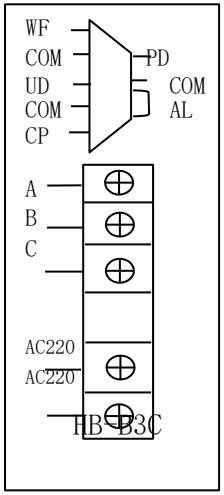
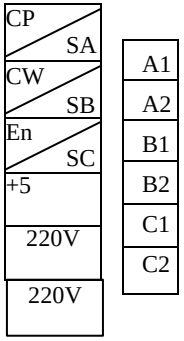
§4.2Đấudâychodriver

A. Loại3 phahỗnhợpHB-B3C

UD ChiềuquaystepmotorCCW
COM +12V
CP XungbướcCP
A Chân1của Jack cắm stepmotor
B Chân3 củaJack cắm step motor **C**
Chân5của Jack cắm stepmotor **AC220**
Nguồnđiện
AC220 Nguồnđiện



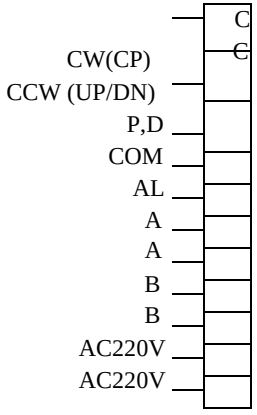
B. Loại3 phacảm ứng BD-36N



CP/SA Xungbước
CW/SB Chiều quaystepmotor
En/SC 12GND
+5 ＋12V
220V Nguồnđiện
220V Nguồnđiện

A1 Chân 1stepmotor
A2 Chân 2step motor
B1 Chân 3step motor
B2 Chân 4stepmotor
C1 Chân 5stepmotor
C2 Chân 6stepmotor

C.Loại2 pha hỗnhợpHB-B2H



W(CP)	Xung bướcCP
CW(UP/DN)	ChiềuquaystepmotorCW
P, D	Reset
COM	+12VInput
AL	Outputcảnhbáo
A	**StepmotorA+ (Chân 1 Jack 5 chân)**
A	**StepmotorA- (Chân 2 Jack 5 chân)**
B	**StepmotorB+ (Chân 3 Jack 5 chân**)
B	**StepmotorB- (Chân 4 Jack 5 chân**）)
AC220V	**Nguồn điện**
AC220V	**Nguồn điện**

HƯỚNGDẪNSỬDỤNG

BỘ ĐIỀUKHIỂNVỊTRÍ
XC2005
RigourII Ver4.0

CHƯƠNG I GIỚI THIỆU CHUNG

§ 1.1SƠLƯỢCSẢNPHẨM

Bộđiềukhiểnvịtrí XC2005làhìnhthứccảitiếncủaXC2001.Thiếtkế đã đượckhảosátkỹsaocho thích hợp vớithói quencủangườisửdụng. Mẫu mã,kíchthướclắpđặt,kếtcấuvàcácchứcnăngđầura/đầuvàovẫnthống nhất vớiXC2001.Cóthêm phần kết nối vớiservomotor, tínhiệuinput của sensormàuthứhaivàthêmnhiềuphímnhập.Thứtựtrongcáctrạmđấudây vàmẫumã vẫn như cũ.

Cácthôngsốcài đặt đơngiản,chỉcầnlưu13thôngsốthường dùng.Còn cácthôngsốkháckhôngcầnđiềuchỉnhthì chovàohệthống.Muốnthayđổi thôngsố,chỉcầnnhậptrựctiếpconsốvàcộnghaytrừbằngcáchdichuyểnvị trí kýtự.

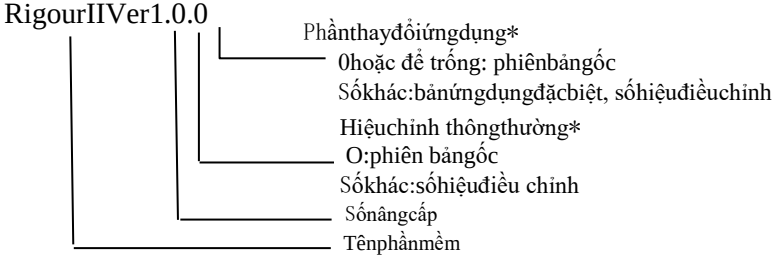
Máy này dùng xungkỷ thuậtsố độc lập,nângcao độchínhxáccủa tầnsố khiểnchomotor kéonguyênliệu(spindlemotor)chạy rất ổn định vớitốc độ cao. Nócũngthích hợp vớimáy haitrục (motorhai bướchoặc double servo motor).Ngoàira,còncóthể dùng kiểu điềukhiển bằng hai sensormàuvàtrục lưu động.

Máytươngthíchvớinhiềuloạimáy vàcóthểmở rộngthêm (mà không cầnthayđổi).Bêntrongmáytíchhợp7loạimodulecơbảnvà3modulelựa chọnnêncóthể kếtnốivới nhiềuloại máykhác.

§ 1.2PhầnmềmRigourII

RigourIIlàtêncủa phầnmềm củamáy điềukhiển vịtríXC2005.Khiáp dụng,RigourIIcóthể thay đổi và mởrộng.Đâylà nguyên tắcchungcủaphần mềm.

Đểcóthể nhậndạngvàtruytìm,mỗiphiênbản đềuphảiđượcphânbiệt theo qui định như sau:

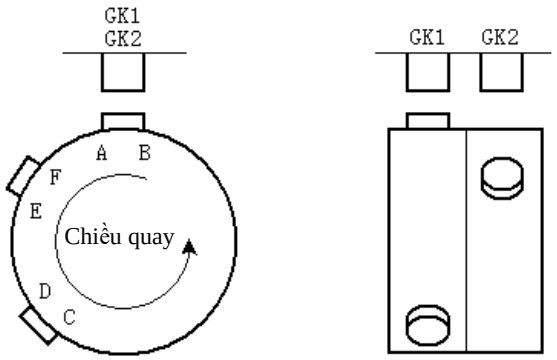


***Ghi chú:**

*Hiệuchỉnhthông thường:*Đối với nhữnglỗi hoặcnhững điểmkhông hợp lýthìviệchiệu chỉnh khôngảnh hưởng đếncácchứcnăngđiều khiển.

Hiệuchỉnh phần ứng dụng: Khi cầnthiết phải hiệuchỉnh những ứng dụng

lệchthìsẽảnh hưởngđến phối hợpcovàđiệncủa hệthống,dẫn đếnthaotác sai vàhiệu suấtthấp.Hình 5cho biết yêu cầu lắp đặt.



Hình 5 LắpđặtHall sensor

VịtríA:Vị trí dao cắt mở.Vịtríbắtđầukéoliệu.Phảikéoliệuxong trước khiđến vị trí C. Nếu khôngmáy sẽ ngưng do vượt tốc.

VịtríB:Vị trí ngưngcủatất cả độngtác ngưng. Do quán tínhnêntrong thựctếmáycóthểngưngsauvịtríB,lúcnàydaocắtởvịtrícaonhất.Biên trướccủatínhiệutáchbao(củamộtvàikiểumáy),tínhiệutáchbaođãhết thời gian trìhoãn và biên sau của chúng không liên quan đến vị trí.

VịtríC:Vịtríthấpcủa daocắt.Vịtrí giới hạncủa việc kéoliệu.Biên trướccủatínhiệuđộtlỗ.Trongđiềukiệnchophép,kéoluivịtríCtốiđađể đượcthờigian cửa sổ kéoliệu dàihơn vànângcao đượchiệusuất.

VịtríD: Biên trước của tín hiệutách bao (của một vài kiểu máy),tínhiệu táchbaođãhếtthờigiantrìhoãnvàbiênsaucủachúngkhôngliênquanđến vị trí.

VịtríE: Biênsaucủatínhiệuđột lỗ. Vị trí bắt đầu kéolui (loại máy lui trướckéosau),quitrình kéoluiphảikếtthúctrướckhiđếnvịtríAkếtiếp. Nếu khôngmáysẽngưngdovượttốc.Biêntrướccủatínhiệuthổi khí (loại máy không 3 biên kín).

Vịtrí F: Biên saucủa tín hiệuthổikhí.

§4.1.2Sensorchốngkẹtliệu

Khichọnthời gian= 0thìmặc nhiênkhôngsửdụngchức năng này.Khi chọnthờigian>0thìchứcnăngnàyhoạtđộng.Trongthờigiancàiđặt,phải thửtínhiệuchốngkẹtliệuhơn1lầnthìhệthốngmớihoạtđộngbìnhthường được. Nếutrongthờigiannày cótínhiệuliêntục hoặc khôngcótín hiệu liên tụcthìphải xem làđangbịkẹtliệuhay đangkhôngcóliệu, hệthốngcóthểtự độngngưng.Bấtluậnlàmotormộttrụchoặchaitrụcthìcũngchỉ dùngmột sensorchống kẹt liệuđưa tínhiệu về trạmC1/C2.

§3.3Cáchđấudây

Bảng 6 Bảngđấu dây

Trạm	*Giảithích*
A1	Tiếp điểm thường mở motor chính
A2	Tiếp điểm thường mở motor chính
A3	AC220V, L
A4	AC220V,N
A5	Tiếp đất. Nếu thânmáy chưa tiếp đất thì để trống.
A6	+24V
A7	0V
A8	0V
A9	+12V
A10	+12V
B1	Tín hiệu ra còi,nối với đầu dương của còi. Đầu+12V.
B2	Dự phòng
B3	Outputđột lỗ.Dòngđiện≤ 1 A.
B4	Outputchuyểnbộisố2(hoặc thổikhí).Dòng điện≤1A.
B5	Outputchuyểnbộisố1(hoặc thổikhí).Dòng điện≤1A.
B6	Outputtách bao.Dòngđiện≤1A.
B7	Outputxoátínhiệumotor2.
B8	Outputxoátínhiệumotor1.
B9	CCW.Outputtínhhiệuchiềuquaystepmotor/servomotor.
B10	CP2.Outputtínhiệuxungstepmotor/servomotor.
B11	CP1.Outputtínhiệuxungstepmotor/servomotor.
C1	Inputsensorchốngkẹt liệu 1(jam).
C2	Inputsensorchốngkẹt liệu 2(jam).
C3	InputClickluingoạivi.Chứcnăngtươngđươngvới“Clicklui A”+ “Click luiB”.
C4	InputClickluingoạivi.Chứcnăngtươngđươngvới“Clicklui A”+ “Click luiB”.
C5	InputRUNtừ xa.
C6	InputSTOPtừ xa.
C7	GK4.Inputsensormàu2.
C8	GK3.Inputsensormàu1.
C9	GK2.Hall 2 Input（Đốivới1 cảm ứngtừ）.
C10	GK1.Hall 1 Input（Đốivới2 cảm ứngtừ）.

CHƯƠNG4 LẮPĐẶTVÀ ĐIỀU CHỈNH

§4.1 Lắpđặtsensor

§4.1.1Hallsensor

ĐặcđiểmquantrọngcủaHalllànóphốihợphoạtđộngcủamotorchính vàmotortrụckéo.Hoạtđộngnhưmộtmáyphânchiathờigian,nóphảnánh chukỳ, phavàcác thông tin khác của máy cơ khí.Nếu thông tin này bịsai

đặcbiệt thì các chứcnăngcóthểbị thayđổi.

*Xácnhận phiênbản:*Khi đặt hàng,cần xác địnhsố hiệu phiên bản. Nếu khôngchúngtôi sẽcấp phiên bảnchuẩn.Khi khách hànghiệuchỉnh ứng dụng nào thìphảixác nhận, số hiệu phiên bảnsẽhiệnlên giao diện vận hành.

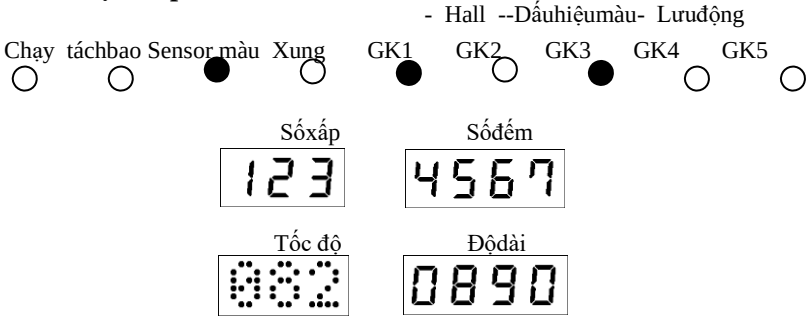
§1.3Đặctínhkỹthuậtchính:

1. Nguồn điện: 220V AC±10%;50Hz/60Hz
2. Kíchthước:240mm(ngang) x 122mm(cao) x 110mm(sâu) hoặc 304mm(ngang) x 138mm(cao) x 120mm(sâu)
3. Tầnsố xung:200 ~9500 Hz
4. Hiểnthị:LED, 4 cửasổ
5. Driver hỗ trợ: 2trục

6.Phầnmềm:Rigour II Ver 4.0

CHƯƠNG II THAO TÁC

§2.1Mặtbànphím



Hình1 Hiểnthịkhi vận hành

§2.1.1Cácđènbáohiểnthị

Đểphân biệt tìnhtrạng“đang cài đặt” vàtìnhtrạng“đang vận hành”,dù motorchínhđangchạyhayđangngưngtađềugọiđólàtìnhtrạng“đangvận hành”.Khiđangvậnhànhthìbànphímnhưhình1.Cácđènbáovàcửasổ hiểnthịtìnhtrạngvậnhànhvà tiếnđộvậnhành.Ýnghĩacủađènbáovà thông sốcửa sổ nhưsau:

Chạy: Motor chínhchạy/ngưng.***Chớp:***motor chính vượt tốc.

Tách bao:đồng bộ với tín hiệutách bao, cho biết đangtách bao.

Dấuhiệumàu:*Sáng:*đangchọnmàu khi sảnxuất baomàu.***Tắt:*** ngưng chọnmàukhi sảnxuất baotrắng. Khimotorchínhngưng,đượcphépấn phím ***“Dấuhiệumàu”***để hiệuchỉnh.***Chớp:***Chức năngtự kiểmsoát,ấnphím ***“Tự kiểmsoát”*** đểchọn hoặc tắt chứcnăng này.

Xung:cho biết Output CP1 vàCP2, đangClickhoặc đang kéonguyên liệu.

GK1: cho biết Hall 1đang vào. ***Sáng:*** vị trí từtính (vị tríA/C).***Tắt:*** Vị trí

không(vị trí B/D).

GK2:cho biết Hall2đangvào.***Sáng:***vịtrítừtính(vịtrí E).***Tắt:***Vịtrí không (vị trí F).

GK3:chobiếtSensormàu1đangvào.Saukhitựkiểmsoát,ấnphím ***"Cựctính1"***đểthayđổicựctínhvào.***Sáng:***đangchọnmàu.***Tắt:***không chọnmàu.

GK4:cho biếtSensormàu2 đangvào.Saukhitự kiểm soát,ấnphím ***"Cựctính2"***đểthayđổicựctínhvào.***Sáng:***đangchọnmàu.***Tắt:***không chọnmàu.Khi dùng driver 2 trục thì sensor màucótác dụng (XC2005S).

GK5:chobiếtđangdùngtrụclưuđộng.Saukhitựkiểmsoát,ấnphím ***"Cựctính3"***đểthayđổicựctínhvào.***Sáng:***trụclưuđộngđangởvịtríthấp. ***Tắt:*** vị trí cao.Khi máy 3biên kínthì sensor cótác dụng (XC2005S).

<Sốđếm>:Sốlượngbaosảnxuất.Sốlượngbaosảnxuất=Sốlầnkéo ÷bội sốchuyển.

<Sốxấp>: Khisốđếm đủmộtxấpthìsốđếm bịxoávàsốxấptăngthêm 1.

<Độdài>: Chiếudàicủabao.Chiều dàiphải kéo=chiềudàibao÷bộiso chuyển.

<Tốcđộ>:Sốlầnkéobaochomỗiphút,cũnglàsốlầnlàmviệccủa motor chínhtrongmỗi phút.

§ 2.2Bànphím

Đểgiảmsốlầnấnphím,phầnlớncácphímtrênbànphím đềuđượcthiết kếcóchứcnăngkép, nghĩalàvới điềukiện khácnhauthìchúngcóchức năng khác nhau. Xemýnghĩa cácphímở bảng dưới đây:

Bảng1Giảithíchchứcnăngcácphím

Tên phím	Đang vận hành	Đangcàiđặt
RUN	Khởiđộngmotorchính.	Không dùng.
STOP	Ngưngmotorchính.	Hủybỏ cáchiệuchỉnh,trởlại trạngtháivậnhành.
SET	Chuyểnsangtrạngthái cài đặt.	Lưucác thôngsố, trởlạitrạng thái vậnhành.
PARAMETER	Chuyểnsangtrạngthái cài đặt.	Luân chuyển sangtham sốkế tiếp.
0/CLEAR	Xoákýtựthấp/ ký tự caocủa sốđếm/sốxấp.	Số'0'
1/SELFTEST	Mở/Đóngchức năngtự kiểm soát.	Số'1'
2/ClickB	Click motortrục kéoBtới. (XC2005A,S)	Số'2'
3/ClickA	Click motortrục kéo Atới.	Số'3'
4/Dâuhiệu màu	Hiệuchỉnhsensormàu.	Số'4'

0001	**Ngưng đếtách bao, trìhoãn thờigiankhởi động**	Khi đếm tới sốP02,trongchukỳkếtiếp,motor trụckéo khôngkéoliệuởvị trí A và sẽngưngmotorchính để tách baoở vị tríB.Sauthờigiantrìhoãn P06máysẽ chaylai.
0002	**Ngưng đếtách bao,không chạy lại.**	Khi đếm tới sốP02,trongchukỳkếtiếp,motor trụckéo khôngkéoliệuởvị trí A,vàsẽ ngưngmotorchính để tách baoở vị tríB.Khôngchạy lai.
0003	**Máy cắt nhiệt**	Khi đếm tới sốP02,trongchukỳkếtiếp,motor trụckéo ở vịtríA thối lui mộtkhoảngC03,ngưng kéo liệutrong thờigiantách bao(cắtkhống).Phầnsố chẵnP06chobiết sốlầncắtkhống. Khi kéoliệutrởlại,khoảngbùC03là đoạncó tầnsốcao.
0004	**Thốiluitrước mớicấp nhiệt chomáycắt**	Mỗichukỳ, saukhiđếnvị trí E, thốilui 10bước, khikéo liệuở đoạntầnsốcao,bù10bước. Táchbaovàngưng đồngthời cho cắtnhiệt.
0005	**3 biên kín**	Motortrục kéo chạyđồngbộở vị trí A,motortrục kéo A dòtìmdấuhiệumàuGK3,motortrục kéoB ngưngở vị trí thấpcủa trục lưuđộng. Việc táchbaogiốngnhư máy phốthông. (Thôngsốnàychỉdùngchoxc2005S;A).
0006	**Nốivớimáy cuộn**	Khingưnghoặc táchbao,kéomộtlầnở vịtrísaucùngA. Nhữngthaotáckháccũnggiốngnhư 0002"Táchbaovà khởiđộng"

Bảng 5 Ynghĩacuacácphânchọn thêmchomáy

C01	Phần chọn thêm	Giảithích
_ _ _X	**Chuẩn bị khởiđộng**	X=0：trựctiếpkhởiđộngmotor chính. X=1：Kéoliệutrước,saođó mớichạymotorchính.
_ _ X _	**Tựđộng điều chỉnh tần số**	X=0：Napliệukhôngtùythuộcmotorchínhnhanhchậm, tự độngthayđổi tốcđộnapliệu. X=1：Napliệutùythuộcmotorchínhnhanhchậm,tự động thayđổi tốcđộnạp liệu.
_ X _ _	**Sốlượng trục**	X=0：Mộttrục/servo. X=1：Haitrục/servo.
X _ _ _	**Cắt khống khi khởi động**	X=0：Khôngcóchức năngcắtkhốngkhởiđộng. X=1：Computercăncứtheomotorchínhsaukhikhởi động,cắt khốnghainhát,tới vị trínapliệuA.

Ghichú:Chỉ cóXC2005S; A mớidùngđượcchomáy3biênkínhoặc máy haitrục,còn XC2005D;B thìkhông.Nếucàiđặtcưỡngépthìkết quảvẫnlà máymột trục/ thôngthường.

Nếuchọnchứcnăngcắtkhốngthìphầnchuẩnbịkhởiđộngmặcnhiênlà trực tiếp khởiđộngmotorchính.

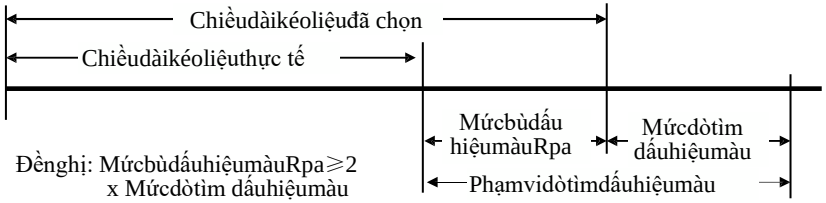
theo.Nhưngnếuđiềuchỉnh P01(baogồmđolường)sẽkhôngảnhhưởngtới P00.Với các loại máy khác, thôngsốP01 không bị ảnh hưởng.

Chiềudàibaocóthểđượccàiđặt bằngtay,cũngcóthể đothựctếbằng cáchdùng dấu hiệumàuđể dò.Cáchlàmnhusau:Chọncáchdòtheodấu hiệu màuvàmởchứcnăngtựkiểmsoát.Ấn‘ClickA’hoặc‘ClickB’liêntiếp2 lần đểdò dấu hiệumàu.P00 (hoặc P01)sẽ đượcđo.

§ 3.2.3Dòdấuhiệumàu(P03)/Bùtrừdấuhiệumàu(C04)

KhimứcdòdấuhiệumàuFlw=0,hệthốngsẽdòdấuhiệumàukhông giớihạnchođếnkhivượttốc.Nếukhông,hệthốngsẽdòtrongphạmviđã chọn,ngoàiphạmvinày,việcdòtìmsẽsai.Nếusai3lầnliêntiếpthìmáysẽ ngưng.

Khi mứcbùtrừ dấu hiệumàuRpa= 0,thì hệthốngsẽtựđộngchomứcbù trừ.Thôngthường,mứcbùtrừlà 2lần.Đặcbiệt, khimứcdò dấu hiệu màu Flw=0thìmứcbùtrừdấuhiệumàuRpasẽgiữtốiđa=99.Nếucảhaimức nàyđều khác0 thì hai thôngsố này sẽ như bảng sau:



Hình3:Nguyên lýdò tìm dấu hiệu màu

§3.2.4 Tầnsốmax.(P04)/TầnsốbanđầU(P08)/TầnsốClick (P09)

Tầnsố ban đầu (P08)làtần sốlúcmotortrụckéo bắt đầuchạy hoặc kết thúc. Tầnsố bắt đầucàngthấpthìtốc độ gia tốcban đầucàngchậm.Chọn tần số ban đầu thấp (≤500Hz) thìđườngcong giatốc sẽthấp hơn.

Nếucó đủchiều dài thì thì tần sốmàmotortrụckéocóthể đạt tới gọi là tầnsố max..Nếukhôngthìmotortrụckéosẽngưnggiatốctrướckhi đếnđiểm giữa. Tầnsốcàngcaothìbìnhquângiatốccàngcaonên đoạnsaucủa đườngcong giatốc chủyếu là dotần sốmax. quyếtđịnh.

Khimuốndòtìmdấuhiệumàu/trảliệu/Clickthìdùngtầnsố Click (P09).

§3.2.5Cácloạimáy

Bảng 4 Các loạimáy

C00	*Loại máy*	*Giảithích*
0000	**Máyphổthông**	Khi đếm tới sốP02thìtáchbao.Trongthời giantáchbao, motorchínhkhôngngưngmàvẫntiếptụcnạp liệu.Nếu táchbaoở vị tríBthì cóthể cắtkhốngmộtnhát.Chiều rộng của tín hiệutáchbaobằngphânnửa của P06.

5/ClickB	Click motortrụckéoBlui. (XC2005A, Sgiảm sốđếm B)	Số‘5’
6/ClickA	Click motortrục kéoAlui. (XC2005A, Sgiảm sốđếm A)	Số‘6’
7/Cực tính3	Đổicực tínhcủasensortrục lưuđộng (GK5).	Số‘7’
8/Cực tính2	Đổicực tínhcủasensor màu2 (GK4).	Số‘8’
9/Cực tính1	Đổicực tínhcủasensor màu1 (GK3).	Số‘9’

§2.2.1GiảithíchphímClick

Chức năngcủacácphímClicktùytheoloạimáy.Xinxemcụthểởbảng 2.

Dòtìmdấuhiệumàu: Khi sản xuấtbaomàu. Sau khi thảphím Click ra, motortrục kéo bắt đầudòtìm dấu hiệumàu đếnkhichọnđược dấu hiệumàu hoặc khi ấntiếp phímnày thì mới ngưng dò tìm.

Đochiềudài: Khidấuhiệumàutácđộng,mởchứcnăngtựkiểmsoát, ấnphímliêntiếpphailầnphímClickAhoặcphímClickBđểdòtìmdấuhiệu màu,lúc đómáy bắt đầu đochiều dài của bao.

Bảng 2 Chứcnăng phím Clickchocácloại máy khácnhau

Loại máy	*Tênphím*	*Chứcnăng*
Mộttrục	ClickA tới	Click motortrục kéotới/ đangdòdấuhiệu màu.
	ClickAlui	Click motortrục kéo lui/ thảravàngưng.
	Click từ xatới	TươngđươngvớiClickAtới.
	Click từ xalui	TươngđươngvớiClickAlui.
Haitrục	ClickA tới	Click motortrục kéo Atới/ đangdòdấuhiệu màu.
	ClickB tới	Click motortrục kéo Btới/đangdòdấuhiệu màu.
	ClickAlui	Click motortrụckéoAlui/Thảravàngưng.
	ClickBlui	Clicklui motortrụckéoB/ Thảravàngưng.
	Click từ xatới	TươngđươngvớiClickAtới +ClickBtới.
	Click từ xalui	TươngđươngvớiClickAlui + ClickBlui.
Babiên kín	ClickA tới	Click motortrục kéo Atới/ đangdòdấuhiệumàu, đếnkhitrụcluuđộngđếnvị trí thấp.
	ClickB tới	Click motortrục kéo Btới,đếnkhitrụcluuđộng đếnvị trí thấp.
	ClickAlui	Click motortrụckéoAlui,đếnkhitrụcluuđộng đếnvị trí thấp.
	Click Blui	Click motortrụckéoBlui,Thả ravàngưng.Nếutrục luuđộngở vịtrí cao, motortrụckéoAsẽ theo clicklui chođếnkhitrục luuđộngđếnvị tríthấp.
	Click từ xatới	TươngđươngvớiClickAtới.
	Click từ xalui	TươngđươngvớiClickAlui.

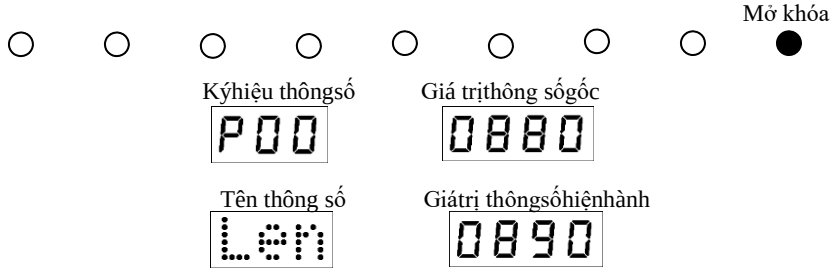
§ 2.2.2 Sửdụngphímcựctính

Phảikhởiđộngchứcnăngtựkiểmsoáttrướckhithayđổicựctính.Khi chọndấu hiệu màuvàđènchỉthị sáng thì cựctínhmới chỉ chínhxác.

CHƯƠNG3 ĐIỀU CHỈNH CÁCTHÔNGSỐ

§3.1 Hiểnthịcácthôngsố

Mànhìnhkhi cài đặt giốngnhư Hình2.Đèn báo‘GK5’cho biết đang mởhay khóa.Khi khoá,chỉ cóthể điềuchỉnh6thôngsố đầu (P00 ~P05).Mật khẩu gốckhông hiểnthị.



Hình2 Hiển thịkhi càiđặt

§3.2Ýnghĩacácthamsố

Ýnghĩacácthôngsốnhutrongbảng3.P00~P012 làcácthamsốhệ thống.C00~C07làcáchằngsốhệthống.Khisửdụng,khôngcầnhoặcítcần điềuchỉnhcácthôngsốnày.Trongcácthôngsố,P06~P13,C00~C07được bảo vệbằngmật khẩu, ngườicó quyềnmới đượcđiềuchỉnh.

§ 3.2.1Mậtkhẩu(P05)

Mật khẩu dùngđể giaoquyềnhạnchongười vận hành và đề phòngcác thôngsố bị điềuchỉnhtrái phép.Khichưa mởkhóa,chỉđượcphép điều chỉnh cácthôngsốP00~P05.Bảnthânmật khẩu cũngđượcmậtkhẩu bảo vệ.Nghĩa là phải nhậpmật khẩugốc rồi mới được thay đổi mật khẩu.Nếuđổi mậtkhẩu thành ‘1111’ (càiđặt lúcxuấtxưởng)thì hệ thống sẽ luônluôn ở tìnhtrạngmở khóa.C00~C07là hằngsốhệthống.Mật khẩucủachúnglà‘9999’.Saukhi nhậpmật khẩu, hệthốngđược duytrì đếnkhingưnghoặc Reset đồngthờimật khẩucũcógiátrịđếnkhilưumậtkhẩumới.Dođó,đểtránhmấtmậtkhẩu hoặc bị điềuchỉnhtráiphép, đènghịsaukhicài đặt xong, ấnphím Reset.Nếu quênmật khẩu,thì phảihỏinhà sản xuất.

Bảng 3 Ýnghĩacác tham số

Ký hiệu	*Tên*	*Khoảng càiđặt*	*Chú thích*
P00	Len	5～9999	Chiềudài của bao.Đơnvị:mm. Xem chi tiếtở §3.2.2.
P01	Len	5～9999	Chiềudài củabao.Dùngcho2trục.Đơnvị:mm. Xem chi tiếtở §3.2.2.

7

P02	Pil	1～9999	Sốbaotrong1xấp. Khi đủ1xấp thì sẽ tách bao ra, trả về số0, vàsốxấp tănglên1.
P03	Flw	0～60	Dòtheodấuhiệumàu.Đơnvị:bước của xung. Dò theobước lớnnhất của dấuhiệumàu.Khi Flw=0, dòkhônggiới hạntớikhivượt tốc.Xem chi tiết ở §3.2.3.
P04	Pek	2000～9000	Tầnsốmax.Đơnvị: Hz. Xem chi tiết ở §3.2.4.
P05	Cod	Số4kýtự	Mậtkhẩu.Xem chitiết ở §3.2.1.
P06	Dof	0.2～9.9	Thờigiantrìhoãntáchbao.Đơnvị0.1giây. Thời gian thựchiệnviệc táchbao.
P07	Dub	1～4	Bộisốchuyểnđi.1:khôngbội chuyển.2-4:Bội sốchuyển. Xembảng6vềhoạt độngOutput.
P08	Nep	200～2000	Tầnsốbanđầu.Đơnvị: Hz.Xem chi tiết ở §3.2.4.
P09	Nep	200～2000	TầnsốClick.Đơnvị:Hz.Xem chi tiếtở §3.2.4.
P10	Jam	0～9.9	Thờigiantrìhoãnchốngkẹt liệu. Đơnvị: 0.1 giây. 0: Không thử chốngkẹt liệu.
P11	Ami	0～10.0V	Tínhiệuanalog vào củamotorchính. Đơnvị: 0.1V.
P12	Afd	0～10.0V	Tínhiệuanalog vào củamotor nạp liệu.Đơnvị: 0.1V.
P13	Fun	1～9	Càiđặtsốtrùng.Khiđếnsốtrùngthì trở mặt.Cài đặt =1.
P15	Ver		Kýhiệuphiên bảnphần mềm.
C00	Typ	0～6	Kiểu máy. Xemchi tiếtở §3.2.5.
C01	Opt	0000～1111	Phầnchọnthêmkiểu máy. Xemchi tiếtở §3.2.5.
C02	Dim	30.0～299.9	Đườngkínhrulôcaosu. Đơnvị: 0.1mm.
C03	Drw	1～99	Sốbướclùi lại.Đơnvị:bướcxung.Sốbước lùi lại củamáy cắtnhiệt.
C04	Rpa	0～99	Bùtrừ dấuhiệumàu.Đơnvị: Bướcxung.Xemchi tiết ở §3.2.3.
C05	Saf	0.1～9.9	Thờigiantrìhoãnkhởiđộng.Đơnvị: 0.1giây. Có còi cảnhbáotrướckhikhởi động.
C06	Alm	1～20	Cảnhbáotách bao.Cócảnhbáotrướckhi đủxấp.
C07	Pln	0～50	Trìhoãnlậplại.Đơnvị:Bước. Khi đếnsốlậplại, chiềudàibaothứ nhứtđượckéodài.

§ 3.2.2Chiềudài(P00/P01)/ Sốđếm/ Bộisốchuyển(P07)

Vớiloạimáy3biênkín,bộisốchuyểncóthểlớnhơn1.Hệthốngsẽtự độngtínhchiều dài vật liệu đượckéo. Công thức tính như sau:

Chiếu dàivật liệu đượckéo=chiều dàibao ÷Bội sốchuyển

Số đếm= Sốlần kéo liệu ÷Bội sốchuyển

Với các loại máy khác,bên trong hệ thốngsẽ chọn bội sốchuyển= 1.

Vớiloạimáy haitrục,có2 chiềudài bao.P01làchiều dàithứhai.Trên nguyêntắc,P01=P00.NếuthayđổiP00thìP01cũngđồngthờithayđổi theo. Tươngtự, nếu dùng dấu hiệumàu đểđo P00thì P01 cũng sẽ thay đổi