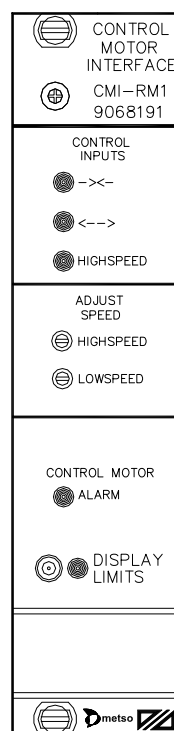


dametric 

CMI – RM1

VAL0122828 / SKC9068191



INTERFACE DO MOTOR DE CONTROLE DO SISTEMA
RMS

MANUAL DO USUÁRIO

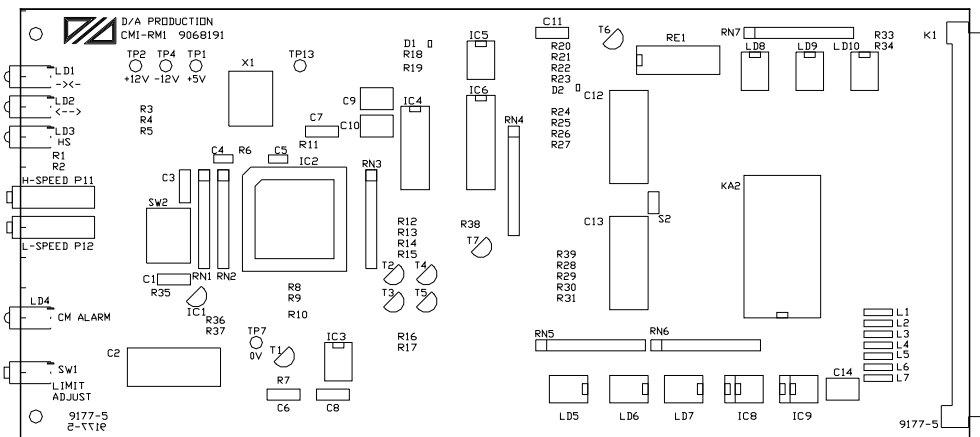
Valmet 

ÍNDICE

1	LOCALIZAÇÃO DOS COMPONENTES	2
2	DESCRIÇÃO DAS OPERAÇÕES	2
3	ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA.....	3
4	CONFIGURAÇÕES	4
4.1	Parafuso de ajuste, passo da rosca mm /360 graus.....	4
4.2	Selecione o tipo de cartão do driver, CMD-RM1 ou CMD-RM2 (somente rev. 4.2 ou acima)	4
4.3	Selecione a direção do motor (somente para CMD-RM2 e rev. 4.2 ou acima)	4
4.4	Baixa velocidade.....	4
4.5	Alta velocidade.....	4
5	CONTATO.....	4

Este documento foi revisado para a revisão 4.2 do documento.

1 LOCALIZAÇÃO DOS COMPONENTES



2 DESCRIÇÃO DAS OPERAÇÕES

A Interface do Motor de Controle CMI-RM1 é usada em combinação com o driver do motor de controle, CMD-RM1 ou CMD-RM2, e juntos formam uma interface para controlar um motor de passo de 5 ou 2 fases. A unidade é controlada a partir da unidade CLP ou da unidade DCU ou LDU no sistema RMS e gera pulsos em três modos diferentes:

MODO PASSO ÚNICO: Um pulso de entrada de controle único, menos de 500 ms, gerará um número correspondente de pulsos que moverão o disco do refinador 0,01 mm.

MODO BAIXA VELOCIDADE: Quando o pulso de entrada de controle for mais longo que 500 ms, ele gerará uma frequência de pulsos que moverá o disco do refinador com uma velocidade de 0,05 mm/ segundo.

MODO ALTA VELOCIDADE: Quando o pulso de entrada de controle dura mais que 500 ms, e a entrada de alta velocidade está ativa, ele gerará uma frequência de pulsos que moverá o disco do refinador com uma velocidade de 0,25 mm/ segundo.

Devido à variação do passo da rosca da haste de controle, 4 conjuntos diferentes de frequências pré-configuradas podem ser selecionados de acordo com CONFIGURAÇÕES no capítulo 4.

Tanto a frequência de baixa quanto a de alta velocidade podem ser ajustadas por potenciômetros de várias espiras na frente da unidade CMI-RM1.

Em todos os modos, a unidade gerará um sinal de saída de direção e também um sinal de saída de pulso de relógio para cada 0,01 mm de movimento axial.

TORQUE DE RETENÇÃO: A ativação desta entrada aplicará torque de retenção ao motor de passo.

Note o seguinte sobre as revisões de software.

O software foi revisado durante 2004 para funcionar com dois cartões do motor de passo, e portanto dois tipos de motores de passo.

Se o cartão tiver uma revisão de software 3.5 ou menor (veja a etiqueta no microprocessador), ele só conseguirá funcionar com o CMD-RM1 e o motor de passo de 5 fases correspondente. Isso afetará algumas das configurações sob o item 4.

Se houver uma revisão de 4.0 ou maior, ele também poderá funcionar com o CMD-RM2 e o motor de passo bifásico correspondente.

3 ESPECIFICAÇÃO TÉCNICA

Peça número:	CMI-RM1 / VAL0122828 / SKC9068191
Alimentação elétrica	+24 Vdc, ±10%, max 0.14 A
Fonte interna:	+12 Vdc, -12 Vdc, isolada da alimentação elétrica
Dimensões da placa:	L=220 mm, W=100 mm, T=30 mm (6TE)
Ajustes do painel:	ALTA VELOCIDADE, BAIXA VELOCIDADE, potenciômetros de 15 espiras
Limites de ajuste do painel:	48 a 153 % da configuração nominal
Indicadores de saída do painel:	-><- , <-->, ALTA VELOCIDADE : leds amarelos indicando quando a entrada está ativada. ALARME, led vermelho indicando quando a saída do alarme está desativada.
Seletor do painel:	LIMITES DO DISPLAY, interruptor de botão de pressão.
Interface da unidade RMS:	Sim
Entrada do alarme:	Da saída do relé na unidade CMD-RM1 / CMD-RM2.
Entradas digitais externas:	Entrada digital opto isolada do sistema CLP. Resistência de entrada: 2 kΩ. Nível de tensão: 24 Vdc.
	DI+CMTO Placas juntas
	DI+CMAP Placas separadas
	DI+CMHS Alta velocidade
	DI+CMHT Torque de retenção
Saídas digitais externas:	Canal P opto isolado no sistema RMS. Transistor fet conectado ao trilho positivo da tensão do sistema RMS. Corrente máx. 0,1 A.
	DO+CMAL Alarme do motor de controle. Normalmente fica ativado, mas é desativado quando a entrada do alarme está desativada e aproximadamente 5 segundos quando a unidade está sendo ligada.
	DO+CM Não usado
Saídas digitais internas:	Saída de tensão. Nível de tensão 5 V. para a unidade DCU
	ID+CMIDR Direção do motor de controle
	ID+CMICL Pulsos do relógio do motor de controle (1 pulso / 0,01 mm)
Saídas digitais internas:	Saída de tensão. Nível de tensão 5 V. para a unidade CMD
	CM-DIR Direção do motor de controle
	CM-PUL Pulsos do motor de controle
Entradas digitais internas:	Entrada digital opto isolada da unidade DCU. Resistência de entrada: 1 kΩ. Nível de tensão: 5 Vdc.
	ID+CMTO Placas juntas
	ID+CMAP Placas separadas
	ID+CMHS Alta velocidade.

4 CONFIGURAÇÕES

4.1 Parafuso de ajuste, passo da rosca mm /360 graus

Mudança da folga em mm:	1,0	1,41	2,0	0,5
SW2/1	ligado	desligado	ligado	desligado
SW2/2	ligado	ligado	desligado	desligado

Tipo de Refinador:	RGP-200	Antigo	RGP-A	Antigo
	M- XX	RGP-60		RLP 50/54
	CF-82			

Passo da rosca (mm)	1,0	1,41	2,0	0,50
Graus / 0,01 mm	3,6	2,5	1,8	7,2

4.2 Selecione o tipo de cartão do driver, CMD-RM1 ou CMD-RM2 (somente rev. 4.2 ou acima)

SW2/3
ligado = CMD-RM2 (motor de fase bifásico)
desligado = CMD-RM1 (motor de fase de 5 fases)

4.3 Selecione a direção do motor (somente para CMD-RM2 e rev. 4.2 ou acima)

SW2/4
ligado= Direção normal
desligado= Direção invertida

Ajuste padrão. /1 = on /2 = off /3= on /4= on

4.4 Baixa velocidade.

Potenciômetro de BAIXA VELOCIDADE na frente da unidade

Potenciômetro: (%) 50 - - - - -100 - - - - - 150

Velocidade axial do rotor: (mm/s) 0.025 0.05 0.075

Ajuste padrão: 100%.

4.5 Alta velocidade.

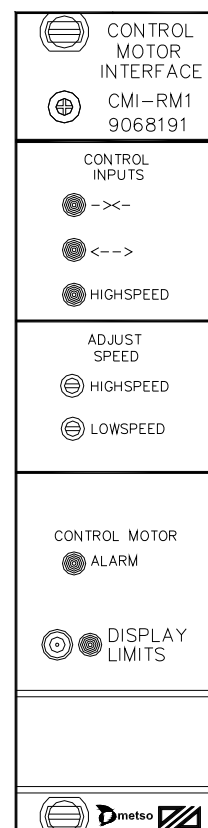
Potenciômetro de ALTA VELOCIDADE na frente da unidade

Potenciômetro: (%) 50 - - - - -100 - - - - - 150

Velocidade axial do rotor: (mm/s) 0.125 0.25 0.375

Ajuste padrão: 100%.

Consulte também o manual de calibragem e a lista de parâmetros para RMS-EX1 RMS-SD1, RMS-CD1 ou RMS-DD1.



5 CONTATO

Vendas, desenvolvimento, produção e serviço:

Dametric AB

Jägerhorns Väg 19, SE 141 75 Kungens Kurva, Suécia

Tel.: +46-8 556 477 00

Fax: +46-8 556 477 29

E-mail: service@dametric.se

Site: www.dametric.se

dametric

Valmet