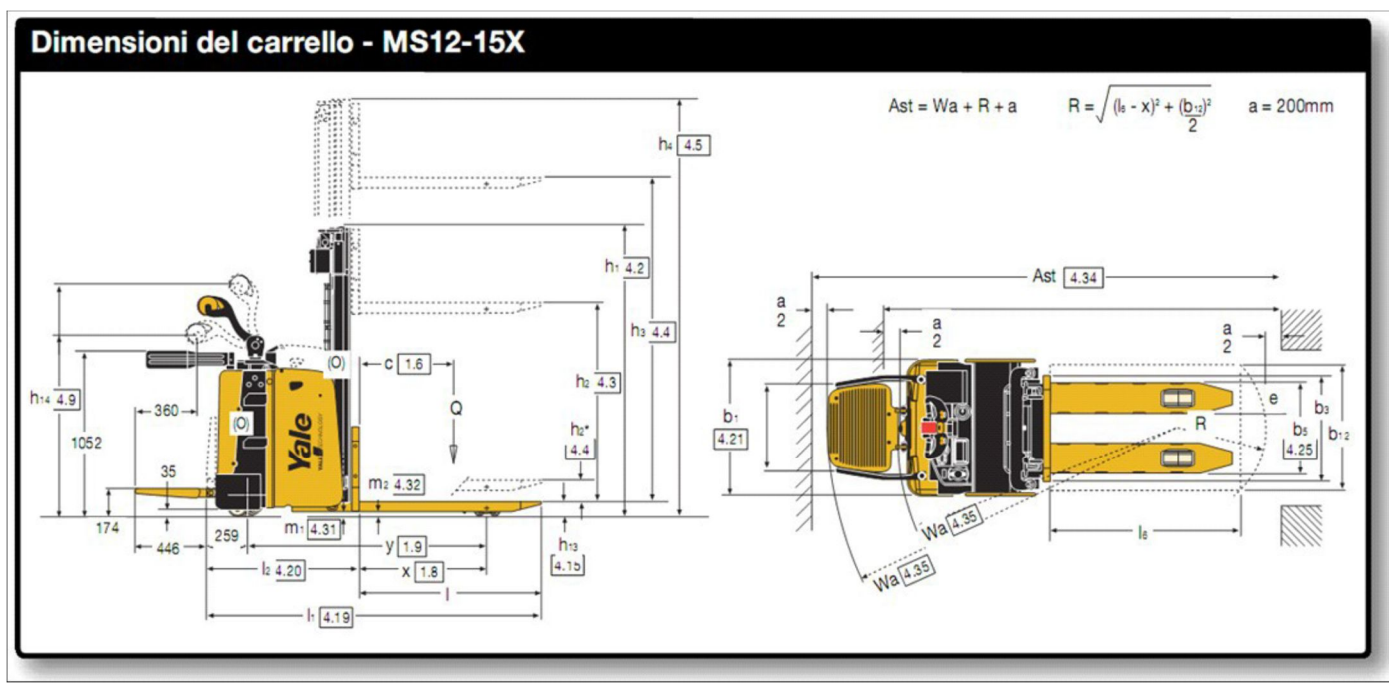


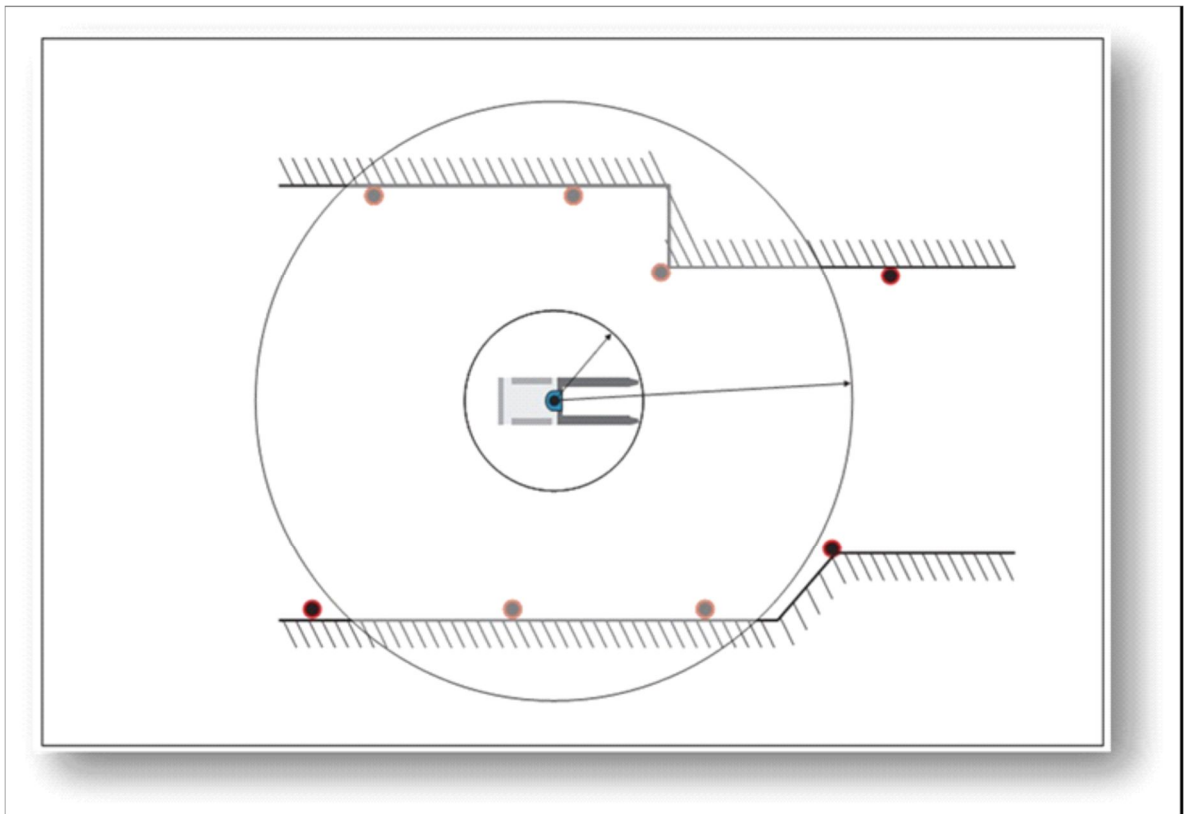
CARATTERISTICHE TECNICHE MACCHINA

- 1- Sistema di Navigazione Laser Sick NAV200 o NAV 350
- 2-Sistema di sicurezza Laserscanner OMRON OS32C
- 3-Sistema di controllo AMZ Sincro CPU P412
- 4-Interfaccia operatore OMRON NQ5
- 5-Adattatore Lan Wireless



1 Sistema di Navigazione a Laser





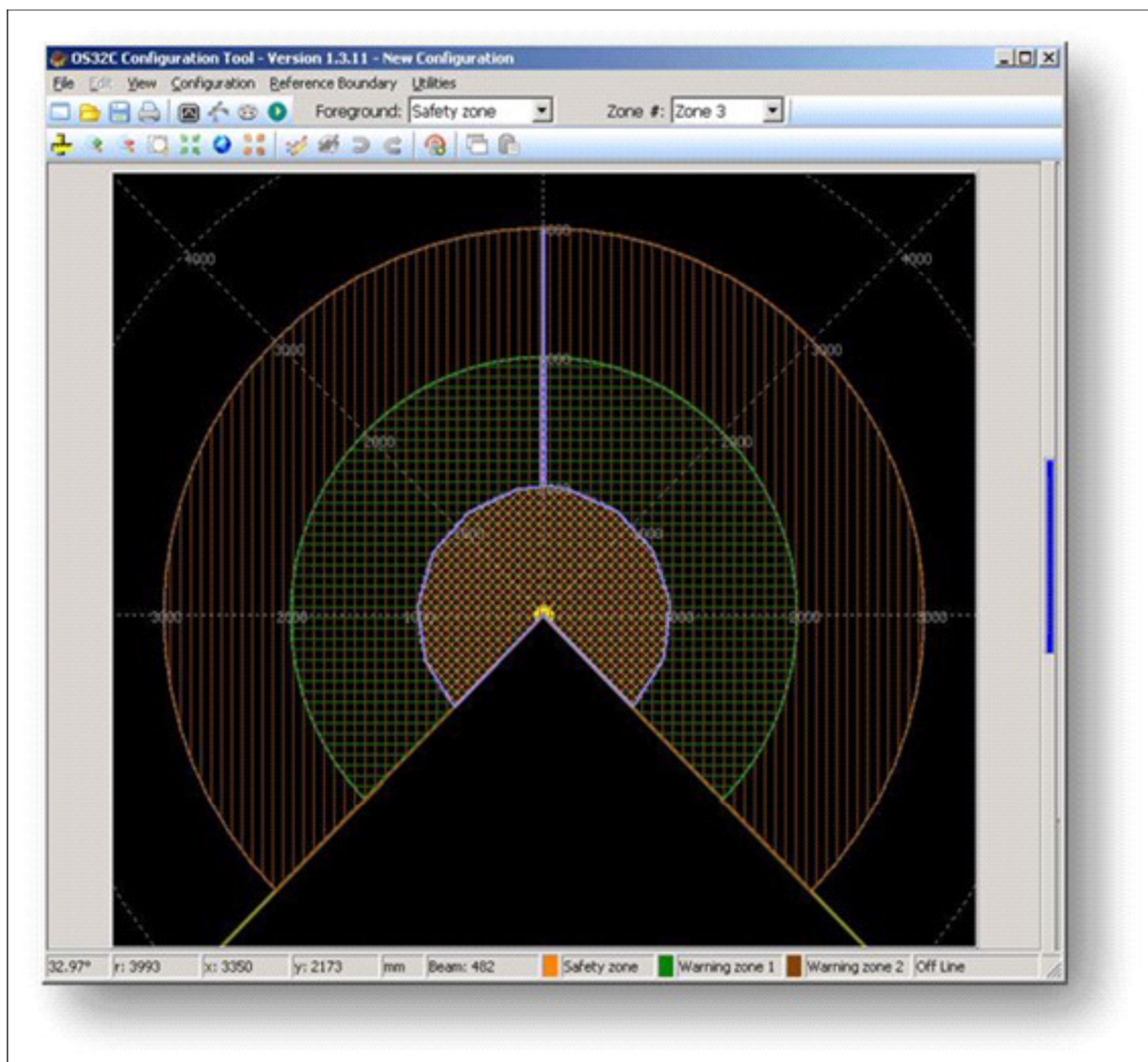
2 Sistema di sicurezza Laserscanner OMRON OS32C

Questo sistema lavora su tutto il perimetro del LIFTER come illustrato nella figura qui sotto. La fascia arancione provoca l'arresto immediato del LIFTER.

La fascia verde provoca la fermata del LIFTER.

La fascia rossa provoca un rallentamento.

Le fasce arancioni, verdi, rosse, sono programmabili ed adattabili a vari Layout.



Questo sistema in oltre ci permette di verificare se il prodotto da prelevare sia in linea rispetto alle forche del LIFTER evitando così danneggiamenti ai pallet o addirittura alla merce da sollevare e spostare.

3 Sistema di Controllo AMZ Sincro CPU P412

Il quadro aggiuntivo di comando è dotato di un particolare sistema chiamato sincro. Il Sincro CPU P412 è un controller progettato e sviluppato dall' AMZ , è l'oggetto che gestisce e controlla tutti i movimenti e tutte le sicurezze del LIFTER 415.

I moduli input/output P408 servono a gestire fotocellule o sensori per la presenza di pallet , sbarramenti o altro, essi possono anche gestire cancelli consensi sia in ingresso che in uscita, ecc.

interno quadro aggiuntivo di comando



4 Interfaccia Operatore Omron NQ5-SQ000-B

Nell'interfaccia LCD Touch Screen sono visualizzati i seguenti dati:

Coordinate X, Y, J (orientamento) Z (altezza forche)

lo stato del LIFTER: Automatico, Manuale, Stop Ciclo, Start Ciclo

Eventuali Avvisi o Allarmi

La velocità del LIFTER

Il segnale del Laser di posizione

Il numero di specchi/catarifrangenti che il LIFTER vede attualmente

Livello di carica della batteria

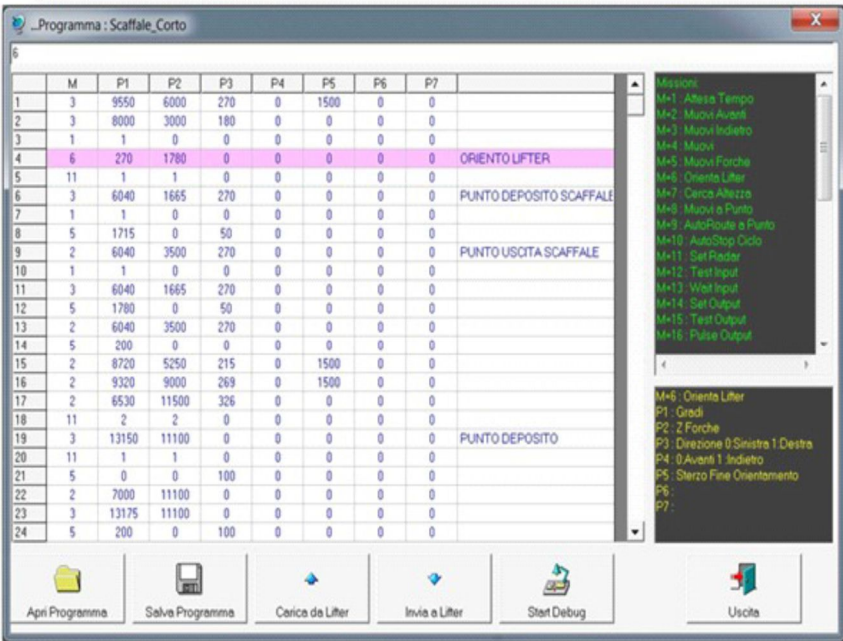


Visualizzazione della videata su pannello operatore

5 Adattatore Lan Wireless

L'Adattatore Lan Wireless serve per dialogare in rete con il sistema di controllo permettendo così l'invio di qualunque informazione senza doversi collegare con cavi al LIFTER per trasmettergli qualunque operazione si voglia effettuare.

Nelle immagini successive possiamo vedere alcuni esempi di quello che viene visualizzato nei PC che si utilizzeranno per trasmettere o ricevere dati per mezzo di appositi software in aggiunta.

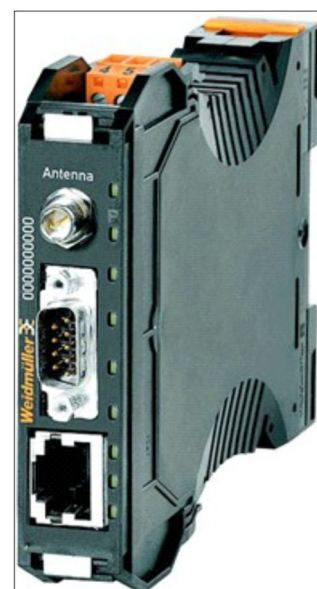


	M	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P7	
1	3	9550	6000	270	0	1500	0	0	
2	3	8000	3000	180	0	0	0	0	
3	1	1	0	0	0	0	0	0	
4	6	270	1780	0	0	0	0	0	ORIENTO LIFTER
5	11	1	1	0	0	0	0	0	
6	3	6040	1665	270	0	0	0	0	PUNTO DEPOSITO SCAFFALE
7	1	1	0	0	0	0	0	0	
8	5	1715	0	50	0	0	0	0	
9	2	6040	3500	270	0	0	0	0	PUNTO USCITA SCAFFALE
10	1	1	0	0	0	0	0	0	
11	3	6040	1665	270	0	0	0	0	
12	5	1780	0	50	0	0	0	0	
13	2	6040	3500	270	0	0	0	0	
14	5	200	0	0	0	0	0	0	
15	2	8720	5250	215	0	1500	0	0	
16	2	9320	9000	269	0	1500	0	0	
17	2	6530	11500	326	0	0	0	0	
18	11	2	2	0	0	0	0	0	
19	3	13150	11100	0	0	0	0	0	PUNTO DEPOSITO
20	11	1	1	0	0	0	0	0	
21	5	0	0	100	0	0	0	0	
22	2	7000	11100	0	0	0	0	0	
23	3	13175	11100	0	0	0	0	0	
24	5	200	0	100	0	0	0	0	

Missioni
M-1: Attesa Tempo
M-2: Muovi Avanti
M-3: Muovi Indietro
M-4: Muovi
M-5: Muovi Forche
M-6: Oriento Lifter
M-7: Cerca Altezza
M-8: Muovi a Punto
M-9: AutoRoute a Punto
M-10: AutoStop Ciclo
M-11: Set Reader
M-12: Test Input
M-13: Wait Input
M-14: Set Output
M-15: Test Output
M-16: Pulse Output

M-6: Oriento Lifter
P1: Gradi
P2: Z Forche
P3: Direzione 0 Sinistra 1 Destra
P4: 0 Avanti 1 Indietro
P5: Sterzo Fine Orientamento
P6:
P7:

Apri Programma Salva Programma Carica da Lifter Invia a Lifter Start Debug Uscita



MODULO WIRELESS

INTERFACCIA UOMO MACCHINA

