



Benutzerhandbuch Version 3-2





Inhalt

Abschnitt 1 – Einführung	1-1
1.1 Bestimmungsgemäße Verwendung	
1.2 Einzelheiten zur Freigabe	1-1
1.3 Garantie	1-1
1.4 Rückgaberichtlinie	1-1
1.5 Bewegung oder Wiederverkauf von Mold-Masters-Produkten o	oder -Systemen 1-1
1.6 Copyright	1-2
1.7 Maßeinheiten und Umrechnungsfaktoren	1-2
Abschnitt 2 – Weltweiter Support	2-1
2.1 Geschäftsstellen	2-1
2.2 Internationale Vertretungen	2-2
Abschnitt 3 – Sicherheit	3-1
3.1 Finführung	3-1
3 2 Sicherheitsrisiken	3-2
3.3 Betriebliche Gefahren	
3.4 Allgemeine Sicherheitssymbole	
3.5 Überprüfen der Verkabelung	
3.6 Absperrsicherheit	
3.6.1 Elektrische Absperrung	
3.6.2 Energieformen und Absperr-Richtlinien	
3.7 Erdungsanschlüsse	
3.8 Entsorgung	
3.9 M-AX Sicherheitsrisiken	
5.9.1 Arbeitsungebung	
Abschnitt 4 – Hardware-Übersicht	4-1
4.1 Systemübersicht	4-1
4.2 Schub-/Spitzenkräfte im Schaltschrank	4-2
4.3 Vorderseite Steuergerät	
4.4 Rückseite Steuergerät	
4.5 Maximale Kabellangen	4-4
Abschnitt 5 – Software-Übersicht	5-1
5.1 Hauptbildschirm	5-1
5.1.1 Kopfzeile	5-1
5.1.2 Navigationsleiste	5-2
5.1.3 Linker Bereich	5-4
5.1.4 (Rechtes) Kontextmenü	5-6
5.1.5 Fulszelle	
5.1.6 Startbildschirm	
5.2 Selleriverzeichnis	21-C
5.3.1 Seite "Bewegung"	5-16



5.3.2 Detail-Dialogfeld "Bewegung"	5-19
5.3.3 Detail-Dialogfeld "Verriegelung"	5-24
5.3.4 Dynamische Überwachung	5-27
5.3.5 Achsenkonfiguration	5-33
5.3.5.1 Registerkarte "Achse"	5-33
5.3.5.2 Registerkarte "Allgemein"	5-34
5.3.5.3 Registerkarte "Bewegung"	5-36
5.3.5.4 Registerkarte "Absteckbolzen"	5-37
5.3.6 Antriebskonfiguration	5-39
5.3.7 Motorkonfiguration	5-41
5.3.7.1 Dialogfeld "Motorauswahl"	5-42
5.3.8 Kalibrierung	5-46
5.4 Benutzerdefinierte E/A	5-48
5.5 Ablaufverfolgung	5-53
5.5.1 Seite "Ablaufverfolgung"	5-53
5.5.2 Seite "Ablaufverfolgungskonfiguration"	5-54
5.6 MMS-Konfiguration	5-57
5.7 Euromap 67 (EM67)	5-59
5.8 Alarme	5-62
5.9 Daten	5-64
5.9.1 Rezept	5-64
5.9.2 Fest	5-66
5.9.3 Benutzerdaten	5-68
5.10 Dokumente	5-70
5.10.1 Seite "PDF/Dokumente"	5-70
5.10.2 Web	5-71
5.10.2.1 Systemdiagnose-Manager (SDM)	5-72
5.10.2.2 Mapp Cockpit	5-72
5.11 Produktion	5-74
5.11.1 Seite "Produktion"	5-74
5.11.2 Gussformcodierung (Option)	5-76
5.12 Warte-Timer	5-77
5.13 Zeitplan	5-78
5.14 Anderungsprotokoll	5-81
5.15 Logbuch	5-82
5.16 Geräteinformationen	5-84
5.17 Datenprotokollierung	5-85
5.17.1 Seite "Datenprotokollierung"	5-85
5.17.2 Konfiguration Datenprotokollierung	5-87
5.18 Zyklusinformationen	5-89
5.19 Materialdaten	5-91
5.20 Freier Timer	
5.21 Zahler	5-95
5.22 Schlüsselschalter	5-96
Abschnitt 6 – Systemeinrichtung	6-1



Abschnitt 7 – Betrieb	7-1
7.1 Anmoldon	7 1
7.1 Annieuen	۱ - ۲۲ ۲ ۲
7.2 Konfiguration der E/Λ	<u>۲-۲</u>
7.2.1 Konngulation der E/A	2-1 7 2
7.2.1.2 Tuwoisung oines benutzerdefinierten Namons	2-1 2 7
7.2.1.2 Zuweisung eines behutzeidenmenten Namens	۲-۲ د ح
7.2.1.3 Thiszulugen einer Ausgabebedingung	7-J 7 5
7.2.1.4 Dearbeiten einer Ausgabebedingung	7-0 7 6
7.2.1.6 Bearbeiten einer Ausgabeeinstellung	7-0 7 6
7.2.2 Konfiguration offer Acheo	7-0
7.2.2 Konnyuration einer Achsensoite	۲-۱ حح
7.2.2.1 Navigleren zu einer Achsen	<i>۲-۱</i> ۲ ۶
7.2.2.2 Fielyeben enter Achsennosition Drehmoment und	
Rewegungsparametern	7 0
7.2.2.4 Konfiguration cines Motors	7-9
7.2.2.4 Konniguration eines Motors	7-10
7.2.2.5 Destiminiting ellies Kommunerungsversatzes	7-10 7-14
7.2.2.0 Konngulation eines Anthebs	۲ - ۱۱ ۲ م
7.2.2.8 Manuelles Kalibrieren einer Achse	۲ - ۱۱ ۲ م
7.2.2.0 Manuelles Kalibileren einer Achse	7 10
7.2.2.9 Verwendung der automatischen Kalibherung einer Achse	21-7 12 ح
7.2.2 Rezent /Eestdaten	7-13 7 1/
7.2.3 Nezept-/r estudien	7 14
7.2.3.2 Speichern von Rezentdaten	
7.2.3.2 Operinen von Rezeptdaten	
7 2 3 4 Erstellen einer Festdatendatei	
7 2 3 5 Speichern von Festdaten	7-15 7_15
7 2 3 6 Löschen einer Festdatendatei	7-10 7_15
7 2 4 Benutzerverwaltung	7-16
7 2 4 1 Navigieren zur Seite Benutzerverwaltung"	7-16
7 2 4 2 Erstellen eines Benutzers	7 10
7 2 4 3 Löschen eines Benutzers	7-18
7 2 4 4 Exportieren von Benutzerverwaltungsdaten	7-18
7.2.4.5 Importieren von Benutzerverwaltungsdaten	
7.3 Nutzung des Steuergeräts	
7.3.1 Betrieb der Motoren	7-20
7.3.2 Abschalten der Stromversorgung der Motoren	7-20
7.3.3 Das Steuergerät in den Einrichtungsmodus versetzen	7-21
7.3.4 Das Steuergerät in den Kalibrierungsmodus versetzen	7-21
7.3.5 Das Steuergerät in den manuellen Modus versetzen	7-22
7.3.6 Das Steuergerät in den Automatikmodus versetzen	7-22
Abschnitt 8 – Wartung	8-1
8 1 Austauschteile	8-1
8.2 Reinigung und Inspektion	۱-0 8_1
Index	I



Abschnitt 1 – Einführung

Mit dem vorliegenden Handbuch möchten wir Benutzer bei der Installation, dem Betrieb und der Wartung der M-Ax-Steuerung unterstützen. In diesem Handbuch werden die meisten Systemkonfigurationen erläutert. Falls Sie weitere Informationen über unser System benötigen, wenden Sie sich an Ihren Vertreter oder eine *Mold-Masters*-Niederlassung, deren Kontaktdaten Sie im Abschnitt "Weltweiter Support" finden.

1.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Bei der M-Ax-Steuerung handelt es sich um eine Servoantriebssteuerung, die für einen sicheren Normalbetrieb ausgelegt ist. Alle anderen Verwendungszwecke entsprechen nicht dem technischen Zweck dieses Geräts und können zu Sicherheitsrisiken führen. Bei nicht bestimmungsgemäßer Verwendung des Geräts erlischt jegliche Garantie und Gewährleistung.

Dieses Handbuch wendet sich an geschultes Personal, das mit Steuerungen für Heißkanalsysteme und deren Terminologie vertraut ist. Bediener sollten Erfahrung mit Spritzgießmaschinen und den Steuerungen für diese Ausrüstung haben. Das Wartungspersonal sollte über ausreichende Kenntnisse der elektrischen Sicherheit verfügen, um die Gefahren dreiphasiger Systeme nachvollziehen zu können. Sie sollten wissen, welche Maßnahmen zur Vermeidung von Gefahren durch elektrische Versorgungen ergriffen werden müssen.

Tabelle 1-1 Einzelheiten zur FreigabeDokumentnummerFreigabedatumVersionUM--M-Ax--DEU--03-0September 202203UM--M-Ax--DEU--03-1August 202303-1UM--M-Ax--DEU--03-2Mai 202403-2

1.2 Einzelheiten zur Freigabe

1.3 Garantie

Aktuelle Informationen zur Garantie entnehmen Sie bitte den auf der Website verfügbaren Dokumenten <u>www.moldmasters.com/support/warranty</u> oder kontaktieren Sie Ihren *Mold-Masters*-Vertreter.

1.4 Rückgaberichtlinie

Bitte senden Sie keine Teile an *Mold-Masters* zurück, ohne vorher eine Genehmigung und eine Rücksendenummer von *Mold-Masters* erhalten zu haben.

Wir streben nach kontinuierlicher Verbesserung und *Mold-Masters* behält sich das Recht vor, Produktspezifikationen jederzeit und ohne Ankündigung zu ändern.

1.5 Bewegung oder Wiederverkauf von Mold-Masters-Produkten oder -Systemen

Diese Dokumentation ist zur Verwendung in dem Bestimmungsland bestimmt, für das das Produkt oder System erworben wurde.

Mold-Masters übernimmt keine Verantwortung für die Dokumentation von Produkten oder Systemen, wenn diese, wie auf der begleitenden Rechnung und/oder dem Frachtbrief angegeben, außerhalb des vorgesehenen Bestimmungslandes verlagert oder weiterverkauft werden.



1.6 Copyright

© 2024 Mold-Masters (2007) Limited. Alle Rechte vorbehalten. *Mold-Masters*[®] und das *Mold-Masters*-Logo sind Warenzeichen von Mold-Masters.



1.7 Maßeinheiten und Umrechnungsfaktoren

HINWEIS

Die in diesem Handbuch angegebenen Maße stammen von Original-Fertigungszeichnungen.

Alle Werte in diesem Handbuch sind in SI-Einheiten oder Unterteilungen dieser Einheiten angegeben. Imperiale Einheiten werden in Klammern unmittelbar nach den SI-Einheiten angegeben.

Tabell	e 1-2 Maßeinheiten und Umrechnungs	faktoren
Abkürzung	Einheit	Umrechnungswert
bar	Bar	14,5 PSI
in.	Zoll	25,4 mm
kg	Kilogramm	2,205 lb
kPa	Kilopascal	0,145 psi
gal	Gallone	3,785 l
lb	Pfund	0,4536 kg
lbf	Pfund-Kraft	4,448 N
lbf.in.	Kraftpfund Zoll	0,113 Nm
I	Liter	0,264 Gallonen
min.	Minute	
mm	Millimeter	0,03937 in.
mΩ	Milliohm	
Ν	Newton	0,2248 lbf
Nm	Newtonmeter	8,851 lbf.in.
psi	Pfund pro Quadratzoll	0,069 bar
psi	Pfund pro Quadratzoll	6,895 kPa
U/min.	Umdrehungen pro Minute	
S	Sekunde	
0	Grad	
°C	Grad Celsius	0,556 ([°] F -32)
۴	Grad Fahrenheit	1,8 °C +32



Abschnitt 2 – Weltweiter Support

2.1 Geschäftsstellen

WELTWEITER HAUPTSITZ KANADA

Mold-Masters (2007) Limited 233 Armstrong Avenue Georgetown, Ontario Kanada L7G 4X5 Tel: +1 905 877 0185 Fax: +1 905 877 6979 canada@moldmasters.com

HAUPTSITZ SÜDAMERIKA BRASILIEN

Mold-Masters do Brasil Ltda. R. James Clerk Maxwel, 280 - Techno Park, Campinas Sao Paulo, Brasilien, 13069-380 Tel.: +55 19 3518 4040 brazil@moldmasters.com

VEREINIGTES KÖNIGREICH UND IRLAND

Mold-Masters (UK) Ltd Netherwood Road Rotherwas Ind. Est. Hereford, HR2 6JU Großbritannien Tel.: +44 1432 265768 Fax: +44 1432 263782 uk@moldmasters.com

ÖSTERREICH/OST- UND SÜDOSTEUROPA

Mold-Masters Handelsges.m.b.H. Pyhrnstrasse 16 A-4553 Schlierbach Österreich Tel.: +43 7582 51877 Fax: +43 7582 51877 18 austria@moldmasters.com

ITALIEN

Mold-Masters Italy Via Germania, 23 35010 Vigonza (PD) Italien Tel.: +39 049/5019955 Fax: +39 049/5019951 italy@moldmasters.com

HAUPTSITZ EUROPA

DEUTSCHLAND/ SCHWEIZ Mold-Masters Europa GmbH Neumattring 1

Neumattring 1 76532 Baden-Baden, Deutschland Tel.: +49 7221 50990 Fax: +49 7221 53093 germany@moldmasters.com

HAUPTSITZ INDIEN

INDIEN Milacron India PVT Ltd. (Mold-Masters Div.) 3B, Alexandrhiji Salai, Nallampalayam, Rathinapuri Post, Coimbatore T.N. 641027 Tel.: +91 422 423 4888 Fax: +91 422 423 4800 india@moldmasters.com

USA

Mold-Masters Injectioneering LLC, 29111 Stephenson Highway, Madison Heights, MI 48071, USA Tel.: +1 800 450 2270 (nur USA) Tel.: +1 (248) 544 5710 Fax: +1 (248) 544 5712 usa@moldmasters.com

TSCHECHISCHE REPUBLIK

Mold-Masters Europa GmbH Hlavni 823 75654 Zubri Tschechische Republik Tel.: +420 571 619 017 Fax: +420 571 619 018 czech@moldmasters.com

KOREA

Mold-Masters Korea Ltd. E dong, 2nd floor, 2625-6, Jeongwang-dong, Siheung City, Gyeonggi-do, 15117, Südkorea Tel.: +82-31-431-4756 korea@moldmasters.com

HAUPTSITZ ASIEN

CHINA/HONG KONG/TAIWAN Mold-Masters (KunShan) Co, Ltd Zhao Tian Rd Lu Jia Town, KunShan City Jiang Su Provinz Volksrepublik China Tel.: +86 512 86162882 Fax: +86 512 86162883 china@moldmasters.com

JAPAN

Mold-Masters K.K. 1-4-17 Kurikidai, Asaoku Kawasaki Kanagawa Japan, 215-0032 Tel.: +81 44 986 2101 Fax: +81 44 986 3145 japan@moldmasters.com

FRANKREICH

Mold-Masters Frankreich ZI Ia Marinière, 2 Rue Bernard Palissy 91070 Bondoufle, Frankreich Tel.: +33 (0) 1 78 05 40 20 Fax: +33 (0) 1 78 05 40 30 france@moldmasters.com

MEXIKO

Milacron Mexico Plastics Services S.A. de C.V. Circuito El Marques Norte #55 Parque Industrial El Marques El Marques, Queretaro C.P. 76246 Mexiko Tel.: +52 442 713 5661 (Vertrieb) Tel.: +52 442 713 5664 (Service) mexico@moldmasters.com



Geschäftsstellen – Fortsetzung

SINGAPUR*

Mold-Masters Singapore PTE. Ltd. Nr. 48 Toh Guan Road East #06-140 Enterprise Hub Singapore 608586 Republic of Singapore Tel.: +65 6261 7793 Fax: +65 6261 8378 singapore@moldmasters.com *Die Deckung umfasst Südostasien, Australien und Neuseeland

SPANIEN

Mold-Masters Europa GmbH C/Tecnologia, 17 Edificio Canadá PL. 0 Büro A2 08840 - Viladecans Barcelona Tel.: +34 93 575 41 29 spain@moldmasters.com

TÜRKEI

Mold-Masters Europa GmbH Merkezi Almanya Türkiye İstanbul Şubesi Alanaldı Caddesi Bahçelerarası Sokak No: 31/1 34736 İçerenköy-Ataşehir İstanbul, Turkey Tel.: +90 216 577 32 44 Fax: +90 216 577 32 45 turkey@moldmasters.com

2.2 Internationale Vertretungen

Argentinien

Sollwert S.R.L. La Pampa 2849 2 B C1428EAY Buenos Aires Argentinien Tel.: +54 11 4786 5978 Fax: +54 11 4786 5978 Ext. 35 sollwert@fibertel.com.ar

Dänemark*

Englmayer A/S Dam Holme 14–16 DK – 3660 Stenloese Dänemark Tel: +45 46 733847 Fax: +45 46 733859 support@englmayer.dk *Die Deckung umfasst Nonway und Schweden

Portugal

Gecim LDA Rua Fonte Dos Ingleses, Nr. 2 Engenho 2430-130 Marinha Grande Portugal Tel.: +351 244 575600 Fax: +351 244 575601 gecim@gecim.pt

Südafrika

Plastic & Chemical Trading (P&CT) 23 Orange Road Johannesburg 2192 Tel.: +27 (0)11 483 3015 sales@plastrading.com

Weißrussland

HP Promcomplect Sharangovicha 13 220018 Minsk Tel: +375 29 683-48-99 Fax: +375 17 397-05-65 info@mold.by

Finnland**

Scalar Ltd. Tehtaankatu 13 11710 Riihimaki Finnland Tel.: +358 10 387 2955 Fax: +358 10 387 2950 info@scalar.fi **Unter den betreuten Bereich fällt auch Estland

Slowenien

RD PICTA tehnologije d.o.o. Žolgarjeva ulica 2 2310 Slowenska Bistrica Slowenija +386 59 969 117 info@picta.si

Ukraine

Company Park LLC Gaydamatska str., 3, Office 116 Kemenskoe City Dnipropetrovsk Region 51935, Ukraine Tel.: +38 (038) 277-82-82 moldmasters@parkgroup.com.ua

Bulgarien

Mold-Trade OOD 62, Aleksandrovska St.Ruse City Bulgarien Tel.: +359 82 821 054 Fax: +359 82 821 054 contact@mold-trade.com

Israel

ASAF Industries Ltd. 29 Habanai Street Postfach 5598 Holon 58154 Israel Tel.: +972 3 5581290 Fax: +972 3 5581293 sales@asaf.com

Rumänien

Tehnic Mold Trade SRL Str. W. A Mozart nr. 17 Sect. 2 020251 Bukarest, Rumänien Tel.: +4 021 230 60 51 Fax: +4 021 231 05 86 contact@matritehightech.ro



Abschnitt 3 – Sicherheit

3.1 Einführung

Beachten Sie, dass die von *Mold-Masters* bereitgestellten Sicherheitsinformationen den Integrator und Arbeitgeber nicht von seiner Pflicht befreien, über internationale und lokale Standards zur Gerätesicherheit vollständig informiert zu sein und diese einzuhalten. Die Integration in das finale System, die Bereitstellung der erforderlichen E-Stopp-Anschlüsse, Sicherheitssperren und -vorrichtungen, die Auswahl der geeigneten elektrischen Kabel für die Region und die Konformität mit allen relevanten Standards liegt im Verantwortungsbereich des Endintegrators.

Der Arbeitgeber ist für Folgendes verantwortlich:

- Schulung und Unterweisung der Beschäftigten hinsichtlich der sicheren Handhabung der Geräte, einschließlich aller Sicherheitsvorrichtungen.
- Ausstattung der Beschäftigten mit der erforderlichen Schutzbekleidung, einschließlich solcher Gegenstände wie Gesichtsschutz und Hitzeschutzhandschuhen.
- Sicherstellen der anfänglichen und derzeitigen Kompetenz des Personals für die Einrichtung, Inspektion und Wartung der Spritzgießausrüstung.
- Einrichten und Befolgen eines periodischen und regelmäßigen Inspektionsprogramms für die Spritzgießausrüstung, um sicherzustellen, dass sie sicher arbeitet und richtig eingestellt ist.
- Sicherstellen, dass an den Teilen des Geräts keinerlei Änderungen oder Reparaturen vorgenommen wurden, wodurch das zum Zeitpunkt der Herstellung oder erneuten Produktion bestehende Sicherheitsniveau herabgesetzt wird.



3.2 Sicherheitsrisiken



WARNUNG

Sicherheitsinformationen sind in Gerätehandbüchern und lokalen Regelungen sowie Gesetzbüchern zu finden.

Die folgenden Sicherheitsrisiken werden am häufigsten mit Spritzgießgeräten in Verbindung gebracht. Siehe europäischer Standard EN201 oder amerikanischer Standard ANSI/SPI B151.1.

Die folgende Abbildung der Gefahrenbereiche dient zur Illustration von Tabelle 3-1 auf Seite 3-3.



- 1. Gussformbereich
- 2. Spannvorrichtungsbereich
- 3. Bereich für die Bewegung des Antriebsmechanismus von Kern und Auswerfer außerhalb der Bereiche 1 und 2
- 4. Gerätedüsenbereich
- 5. Bereich der Plastifizierungsund/oder Einspritzeinheit
- 6. Zuführungsöffnungsbereich
- 7. Bereich der Heizbänder von Plastifizierungs- und/oder Spritzzylindern
- 8. Bereich der Teileausgabe
- 9. Schläuche
- 10. Bereich innerhalb der Schutzvorrichtungen und außerhalb des Gussformbereichs

Abbildung 3-1 Gefahrenbereiche der Spritzgießmaschine



Г

Tabelle 3-1 Sicherheitsrisiken									
Gefahrenbereich	Mögliche Gefahren								
Gussformbereich Bereich zwischen den Aufspannplatten.	 Mechanische Gefahren Stoß-, Abscher- und/oder Aufprallgefahren, verursacht durch: Bewegung des Tiegels Bewegungen der/des Spritzzylinder(s) in Richtung des Gussformbereichs Bewegung der Kerne und Auswerfer sowie deren Antriebsmechanismen Bewegung des Holms Thermische Gefahren Verbrennungen und/oder Verbrühungen aufgrund der Betriebstemperatur von: Gussformheizelementen Plastifiziertem Material, das vom bzw. über das Werkzeug abgegeben wurde. 								
Spann- vorrichtungsbereich	 Mechanische Gefahren Stoß-, Abscher- und/oder Aufprallgefahren, verursacht durch: Bewegung des Tiegels Bewegung des Antriebsmechanismus des Tiegels Bewegung des Antriebsmechanismus von Kern und Auswerfer 								
Bewegung der An- triebsmechanismen außerhalb des Guss- formbereichs sowie außerhalb des Spann- vorrichtungsbereichs	 Mechanische Gefahren Mechanische Gefahren hinsichtlich Stoßen, Abscheren und/oder Aufprall, verursacht durch die Bewegungen von: Antriebsmechanismen für Kern und Auswerfer 								
Düsenbereich Der Düsenbereich ist der Bereich zwischen Zylinder und Angussbuchse.	 Mechanische Gefahren Quetsch-, Abscher- und/oder Aufprallgefahren, verursacht durch: Vorwärtsbewegung der Plastifizierungs- und/oder Einspritzeinheit einschließlich Düse Bewegungen von Teilen der strombetriebenen Düsenabschaltung sowie deren Antriebe Bildung eines Überdrucks in der Düse Thermische Gefahren Verbrennungen und/oder Verbrühungen aufgrund der Betriebstemperatur von: Der Düse Plastifiziertem Material, das von der Düse ausgetreten ist 								
Bereich der Plastifizierungs- und/ oder Einspritzeinheit Bereich von Adapter/ Zylinderkopf/Endkappe zu Extrudermotor oberhalb des Schlittens einschließlich der Schlittenzylinder.	 Mechanische Gefahren Quetsch-, Abscher- und/oder Einzugsgefahr verursacht durch: Unbeabsichtigte Gravitätsbewegungen, z. B. für Geräte mit Plastifizierungs- und/oder Einspritzeinheit oberhalb des Gussformbereichs Die Bewegungen von Schnecke und/oder Spritzkolben im Zylinder mit Zugang über die Zuführöffnung Bewegung der Beförderungseinheit Thermische Gefahren Verbrennungen und/oder Verbrühungen aufgrund der Betriebstemperatur von: Der Plastifizierungs- und/oder Einspritzeinheit Heizelementen, z. B. Heizbändern Plastifiziertem Material und/oder Dämpfen, die aus Belüftungsöffnungen, Materialeinfüllöffnungen oder dem Trichter austreten Mechanische und/oder thermische Gefahren Gefahren aufgrund einer Verringerung der mechanischen Stärke der Plastifizierungs- und/oder Spritzzylinder wegen Überhitzung 								
Zuführöffnung	Abklemmen und Quetschen zwischen der Bewegung von Spritzschnecke und Gehäuse								



	Tabelle 3-1 Sicherheitsrisiken
Gefahrenbereich	Mögliche Gefahren
Bereich der Heizbänder von Plastifizierungs- und/ oder Spritzzylindern	 Verbrennungen und/oder Verbrühungen aufgrund der Betriebstemperatur von: Der Plastifizierungs- und/oder Einspritzeinheit Heizelementen, z. B. Heizbändern Plastifiziertem Material und/oder Dämpfen, die aus Belüftungsöffnungen, Materialeinfüllöffnungen oder dem Trichter austreten
Bereich der Teileausgabe	 Mechanische Gefahren Zugang über den Ausgabebereich Quetsch-, Scher- und/oder Stoßgefahr verursacht durch: Schließbewegung des Tiegels Bewegung der Kerne und Auswerfer sowie deren Antriebsmechanismen Thermische Gefahren Zugang über den Ausgabebereich Verbrennungen und/oder Verbrühungen aufgrund der Betriebstemperatur von: Der Form Den Heizelementen der Form Plastifiziertem Material, das von der bzw. über die Gussform abgegeben wurde
Schläuche	 Schlagen, verursacht durch falsche Schlaucheinheit Mögliche Abgabe von unter Druck stehender Flüssigkeit, die zu Verletzungen führen kann Thermische Gefahren, hervorgerufen durch heiße Flüssigkeit
Bereich innerhalb der Schutzvorrichtungen und außerhalb des Gussformbereichs	 Stoß-, Abscher- und/oder Aufprallgefahren, verursacht durch: Bewegung des Tiegels Bewegung des Antriebsmechanismus des Tiegels Bewegung des Antriebsmechanismus von Kern und Auswerfer Klammeröffnungsbewegung
Elektrische Gefahren	 Elektrische oder elektromagnetische Störung, hervorgerufen durch die Motorsteuereinheit Elektrische oder elektromagnetische Störung, die Versagen in den Gerätesteuerungssystemen und benachbarten Gerätesteuereinheiten verursachen kann Elektrische oder elektromagnetische Störung, hervorgerufen durch die Motorsteuereinheit
Hydraulik-Speicher	Hochdruckentladung
Strombetriebene Öffnung	Stoß- oder Aufprallgefahren, verursacht durch die Bewegung der strombetriebenen Öffnungen
Dämpfe und Gase	Bestimmte Verarbeitungsbedingungen und/oder Harze können gefährliche Abgase oder Dämpfe verursachen





3.3 Betriebliche Gefahren

WARNHINWEISE

- Sicherheitsinformationen sind in Gerätehandbüchern und lokalen Regelungen sowie Gesetzbüchern zu finden.
- Die gelieferte Ausrüstung unterliegt einem hohen Spritzdruck sowie hohen Temperaturen. Stellen Sie sicher, dass bei Betrieb und Wartung der Spritzgießmaschinen äußerste Vorsicht gewahrt wird.
- Nur ein umfassend ausgebildetes Personal sollte die Ausrüstung bedienen oder warten.
- Die Ausrüstung nicht mit nicht zusammengebundenem langem Haar, loser Kleidung oder losem Schmuck, einschließlich Namensschildern, Krawatten usw. bedienen. Diese können in die Anlage hineingezogen werden und zum Tode oder zu schwerwiegenden Verletzungen führen.
- Schalten Sie niemals Sicherheitsvorrichtungen ab oder überbrücken Sie diese.
- Stellen Sie sicher, dass die Schutzvorrichtungen um die Düse herum angebracht sind, um zu verhindern, dass das Material spritzt oder ausläuft.
- Verbrennungsgefahr besteht durch das Material beim routinemäßigen Entleeren. Tragen Sie, falls erforderlich, hitzebeständige persönliche Schutzausrüstung (PPE), um Verbrennungen durch Kontakt mit heißen Flächen und Gasen oder Spritzern von heißem Material zu vermeiden.
- Das aus dem Gerät entfernte Material ist möglicherweise extrem heiß. Stellen Sie sicher, dass die Sicherheitsvorrichtungen im Bereich der Düse korrekt platziert sind, damit das Material nicht spritzt. Verwenden Sie ordnungsgemäße persönliche Schutzausrüstung.
- Alle Bediener sollten persönliche Schutzausrüstung wie einen Gesichtsschutz sowie hitzefeste Handschuhe bei Arbeiten rund um die Einlassöffnung oder bei der Reinigung von Gerät oder der Spritzgussanschnitte tragen.
- Entfernen Sie umgehend entleertes Material vom Gerät.
- Sich zersetzendes oder brennendes Material kann gesundheitsschädliche Gase entwickeln, die dem entleerten Material, der Einlassöffnung oder dem Werkzeug entweichen können.
- Sorgen Sie für eine ausreichende Belüftung und stellen Sie sicher, dass sich die Abgasanlagen an ihrem Platz befinden, um dazu beizutragen, das Einatmen von schädlichen Gasen und Dämpfen zu verhindern.
- Lesen Sie in den Datenblättern des Herstellers zur Materialsicherheit (MSDS) nach.
- Die an die Gussform angeschlossenen Schläuche enthalten Flüssigkeiten mit hoher oder niedriger Temperatur oder Hochdruckluft. Vor der Durchführung jeglicher Arbeiten mit diesen Schläuchen muss der Bediener diese Systeme herunterfahren und verriegeln sowie Druck abbauen. Überprüfen Sie regelmäßig alle flexiblen Schläuche und Abspannungen.
- Wasser und/oder Hydraulik auf der Gussform könnten sich in der Nähe der elektrischen Anschlüsse und Ausrüstung befinden. Ein Wasserleck kann einen elektrischen Kurzschluss verursachen. Ein Leck mit Hydraulikflüssigkeit kann eine Brandgefahr darstellen. Halten Sie Wasser- und Hydraulikschläuche sowie -anschlüsse stets in gutem Zustand, um Lecks zu vermeiden.
- Führen Sie niemals Arbeiten an der Gussformmaschine durch, sofern die Hydraulikpumpe nicht abgeschaltet wurde.
- Suchen Sie häufig nach möglichen Öllecks/Wasserlecks. Halten Sie das Gerät für Reparaturen an.





WARNUNG

- Achten Sie darauf, dass die Kabel an die richtigen Motoren angeschlossen werden. Die Kabel und die Motoren sind eindeutig gekennzeichnet. Eine Reversierung der Kabel kann zu unerwarteter und unkontrollierter Bewegung führen, wodurch es zu einem Sicherheitsrisiko oder einer Beschädigung des Geräts kommen kann.
- Während der Vorwärtsbewegung des Verfahrschlittens besteht Quetschgefahr zwischen der Düse und dem Schmelzeinlass der Gussform.
- Während des Einspritzvorgangs besteht eine potenzielle Abschergefahr zwischen der Kante der Schutzvorrichtung und dem Einspritzgehäuse.
- Während des Betriebs des Geräts stellt die geöffnete Materialeinfüllöffnung eine Gefahr für Finger oder Hände dar, wenn diese in die Öffnung eingeführt werden.
- Die elektrischen Servomotoren können überhitzen und heiße Flächen aufweisen, die bei Berührung zu Verbrennungen führen können.
- Zylinder, Zylinderkopf, Düse, Heizbänder und Werkzeugbauteile haben heiße Flächen, die zu Verbrennungen führen können.
- Halten Sie entflammbare Flüssigkeiten oder Staub fern von den heißen Flächen, da sie sich entzünden können.
- Halten Sie sich an die Reinigungsvorschriften, und halten Sie Böden sauber, um ein Rutschen, Stolpern und Fallen aufgrund von auf dem Arbeitsboden verteiltem Material zu verhindern.
- Führen Sie zur Geräuscheindämmung Programme zur technischen Steuerung oder zum Gehörschutz durch.
- Stellen Sie bei allen Arbeiten am Gerät, die das Bewegen und Anheben des Geräts erfordern, sicher, dass die Hebevorrichtungen (Ringschrauben, Gabelstapler, Kräne usw.) über eine ausreichende Kapazität verfügen, um das Werkzeug, die Zusatzeinspritzeinheit oder das Heißkanalgewicht zu handhaben.
- Schließen Sie alle Hebevorrichtungen an und stützen Sie das Gerät vor Beginn der Arbeiten mit einem Kran mit ausreichender Kapazität ab. Ein nicht erfolgendes Abstützen des Geräts kann zu schweren oder tödlichen Verletzungen führen!
- Das Werkzeugkabel vom Steuergerät zum Werkzeug muss vor der Wartung des Werkzeugs entfernt werden.



Tabelle 3-2 Typische Sicherheitssymbole								
Symbol	Allgemeine Beschreibung							
	Allgemeines – Warnung Gibt eine unmittelbare oder mögliche Gefahrensituation an, die, falls sie nicht verhindert wird, zu schwerwiegenden oder sogar tödlichen Verletzungen und/oder Schäden an der Ausrüstung führen kann.							
	Warnung – Erdungsband der Zylinderabdeckung Die Verfahren zur Sperre/Kennzeichnung müssen vor Abnahme der Zylinder- abdeckung befolgt werden. Die Zylinderabdeckung kann bei Abnahme der Erdungsbänder energetisiert werden, und ein Kontakt kann zu schwerwiegenden oder tödlichen Verletzungen führen. Die Erdungsbänder müssen vor dem erneuten Anlegen von Strom wieder an das Gerät angeschlossen werden.							
\mathbf{A}	Warnung – Quetsch- und/oder Aufprallpunkte Kontakt mit sich bewegenden Teilen kann eine schwerwiegende Quetschverlet- zung hervorrufen. Die Schutzvorrichtungen stets an ihrem Platz halten.							
<u>~</u>	Warnung – Quetschgefahr beim Schließen des Werkzeugs							
4	Warnung – Gefährliche Spannung Ein Kontakt mit gefährlichen Spannungen kann zu schwerwiegenden oder tödlichen Verletzungen führen. Vor Wartungsarbeiten an der Ausrüstung den Strom abschalten und die elektrischen Schaltpläne überprüfen. Kann mehr als einen unter Spannung stehenden Kreislauf enthalten. Zur Sicherstellung, dass alle Kreisläufe abgeschaltet wurden, bitte alle Kreisläufe überprüfen.							
	Warnung – Hochdruck Überhitzte Flüssigkeiten können schwere Verbrennungen verursachen. Vor Trennung der Wasserleitungen den Druck entladen.							
	Warnung – Hochdruckspeicher Plötzliche Freigabe von Hochdruckgas oder -öl kann zum Tode oder zu schwerwiegenden Verletzungen führen. Jeden Gas- und Hydraulikdruck vor Abschalten oder Auseinanderbauen des Speichers entladen.							
	Warnung – Heiße Flächen Ein Kontakt mit freiliegenden heißen Flächen verursacht schwerwiegende Brandverletzungen. Beim Arbeiten in der Nähe dieser Bereiche bitte Schutzhandschuhe tragen.							
	Vorgeschrieben – Sperre/Kennzeichnung Sicherstellen, dass die gesamte Energieversorgung abgeschaltet ist und abgeschaltet bleibt, bis die Wartungsarbeiten beendet sind. Eine Wartung der Ausrüstung ohne Abschalten aller internen und externen Stromquellen kann zu schwerwiegenden oder tödlichen Verletzungen führen. Alle internen und externen Stromquellen abschalten (elektrisch, hydraulisch, pneumatisch, kinetisch, potenziell und thermisch).							
	Warnung – Spritzgefahr durch geschmolzenes MaterialGeschmolzenes Material oder Hochdruckgas kann zum Tode oder zu schwerenVerbrennungen führen. Bei Wartungsarbeiten an Eintraghals, Düse, Gussformbe- reichen sowie bei Reinigung der Spritzeinheit bitte Schutzausrüstung tragen.							
	Warnung – Vor Betrieb das Handbuch lesenDas Personal sollte vor dem Arbeiten an der Anlage alle Anweisungen imHandbuch lesen und verstehen. Nur ordnungsgemäß ausgebildetes Personal darfdie Anlage bedienen.							
A	Warnung – Rutsch-, Stolper- oder Sturzgefahr Nicht auf Ausrüstungsflächen steigen. Von schwerwiegenden Rutsch-, Stolper- oder Fallverletzungen können Mitarbeiter betroffen werden, die auf die Anlagenflächen steigen.							

3.4 Allgemeine Sicherheitssymbole



	Tabelle 3-2 Typische Sicherheitssymbole										
Symbol	Allgemeine Beschreibung										
	Vorsicht Durch Nichtbefolgen der Anweisungen kann die Anlage beschädigt werden										
i	Wichtig Weist auf zusätzliche Informationen hin oder wird als Erinnerung verwendet										

3.5 Überprüfen der Verkabelung

CAUTION

VORSICHT

Versorgungsverkabelung des Systems mit dem Stromnetz:

- Bevor das System an eine Stromversorgung angeschlossen wird, muss sichergestellt werden, dass die Verkabelung zwischen dem System und der Stromversorgung korrekt ist.
- Besonders ist dabei auf den Nennstrom der Stromversorgung zu achten. Wenn beispielsweise ein Steuergerät mit einer Nennstromstärke von 63 A betrieben wird, muss der Nennstrom der Stromversorgung ebenfalls 63 A betragen.
- Es muss überprüft werden, ob die Phasen der Stromversorgung korrekt verkabelt sind.

Verkabelung vom Steuergerät zum Werkzeug:

- Bei getrennten Anschlüssen von Stromversorgung und Thermoelement muss sichergestellt werden, dass die Stromkabel nicht mit den Anschlüssen des Thermoelements verbunden werden und umgekehrt.
- Bei gemeinsamen Anschlüssen von Stromversorgung und Thermoelement muss sichergestellt werden, dass die Anschlüsse der Stromversorgung und des Thermoelements korrekt verkabelt sind.

Kommunikationsschnittstelle und Steuersequenz:

- Der Kunde muss überprüfen, ob benutzerdefinierte Geräteschnittstellen bei sicheren Geschwindigkeiten funktionieren, bevor Geräte in der Produktionsumgebung mit voller Geschwindigkeit im Automatikmodus betrieben werden.
- Der Kunde muss überprüfen, ob alle erforderlichen Bewegungsabläufe korrekt sind, bevor Geräte in der Produktionsumgebung mit voller Geschwindigkeit im Automatikmodus betrieben werden.
- Das Umschalten der Anlage in den Automatikmodus ohne vorherige Überprüfung der Steuerungssperren und Bewegungsabläufe kann zu Schäden an der Anlage und/oder den Geräten führen.

Falsche Verkabelung und Anschlüsse führen zu einem Geräteausfall.

Die Verwendung von *Mold-Masters*-Standardanschlüssen kann zur Vermeidung möglicher Verkabelungsfehler beitragen.

Mold-Masters Ltd. kann nicht für Schäden verantwortlich gemacht werden, die durch Verkabelungs- und/oder Anschlussfehler seitens des Kunden entstanden sind.



3.6 Absperrsicherheit



WARNUNG

Öffnen Sie NICHT den Schaltschrank ohne vorherige ISOLIERUNG der Spannungsversorgungen.

Spannungs- und stromführende Kabel sind mit dem Steuergerät und der Gussform verbunden. Vor der Verlegung oder Entfernung jeglicher Kabel muss der Strom abgeschaltet werden, und die Verfahren für Sperre/Kennzeichnung müssen befolgt werden.

Nehmen Sie das Verfahren zur Sperre/Kennzeichnung vor, um einen Betrieb während der Wartung zu vermeiden.

Jede Wartungsarbeit muss von richtig ausgebildetem Personal durchgeführt werden, und zwar gemäß den Anforderungen lokaler Gesetze und Regelungen. Elektrische Produkte dürfen beim Ausbau aus dem montierten oder normalen Betriebszustand nicht geerdet sein.

Stellen Sie vor der Durchführung aller Wartungsarbeiten eine ordnungsgemäße Erdung aller elektrischen Komponenten sicher, um eine potenzielle Stromschlaggefahr zu vermeiden.

Oft werden vor dem Beenden der Wartungsarbeiten Stromquellen versehentlich eingeschaltet oder Ventile unbeabsichtigt geöffnet, was zu schwerwiegenden oder tödlichen Verletzungen führen kann. Aus diesem Grund muss sichergestellt werden, dass die gesamte Energieversorgung abgeschaltet ist und dass sie so lange abgeschaltet bleibt, bis die Arbeiten beendet sind.

Sobald eine Abschaltung nicht durchgeführt wurde, können ungesteuerte Energien Folgendes verursachen:

- Stromschlag durch Kontakt mit spannungsführenden Stromkreisen
- Schnittwunden, Prellungen, Quetschungen, Amputationen oder Tod durch eine Erfassung durch Verwicklung in Riemen, Ketten, Förderer, Rollen, Wellen, Laufräder
- Verbrennungen durch Kontakt mit heißen Teilen, Materialien oder Geräten, z. B. Öfen
- Feuer und Explosionen
- Chemische Belastung durch aus den Leitungen austretende Gase oder Flüssigkeiten



3.6.1 Elektrische Absperrung



ACHTUNG - HANDBUCH LESEN

Informationen hierzu sind in Gerätehandbüchern und lokalen Regelungen sowie Gesetzbüchern zu finden.



HINWEIS

In einigen Fällen könnte mehr als nur eine Anlage zur Stromversorgung verwendet werden. Dementsprechend sind die erforderlichen Schritte einzuleiten, um sicherzustellen, dass alle Stromquellen gesperrt sind.

Arbeitgeber müssen ein wirksames Programm zur Sperre/Wartungssicherung implementieren.

- 1. Das Gerät mittels des normalen Abschaltvorgangs sowie der Steuerungen herunterfahren. Dies kann mithilfe von oder durch Hinzuziehen des Gerätebedieners erfolgen.
- 2. Nach Prüfung, dass die Anlage vollständig heruntergefahren wurde und alle Steuerungen sich in der Position "Aus" befinden, den in dem Feld befindlichen Haupttrennschalter öffnen.
- 3. Unter Verwendung Ihrer persönlichen oder einer von Ihrem Vorgesetzten bereitgestellten Sperre den Trennschalter auf die Position "Aus" stellen. Nicht nur das Gehäuse verriegeln. Den Schlüssel abziehen und aufbewahren. Eine Sperrkennzeichnung durchführen und am Trennschalter befestigen. Jede Person, die mit der Ausrüstung arbeitet, muss diesen Schritt befolgen. Die Sperre der Person, die die Arbeiten durchführt oder die verantwortlich ist, ist zuerst zu installieren, während der Arbeiten beizubehalten und zuletzt wieder zu entfernen. Den Haupttrennschalter testen und sicherstellen, dass dieser nicht auf die Position "Ein" gestellt werden kann.
- 4. Versuchen, das Gerät mittels der normalen Betriebssteuerung und Betriebspunktschalter zu starten, um sicherzustellen, dass die Stromzufuhr getrennt wurde.
- Auch andere Energiequellen, die eine Gefahr bei der Arbeit an der Ausrüstung darstellen könnten, sind vom Strom zu trennen und ordnungsgemäß zu "sperren". Dies kann Gravität, Druckluft, hydraulische Flüssigkeiten, Dampf oder andere gefährliche Flüssigkeiten und Gase beinhalten. Siehe Tabelle 3-3.
- 6. Sind die Arbeiten abgeschlossen, ist vor der Entfernung der letzten Sperre sicherzustellen, dass sich die Betriebssteuerungen in der Position "Aus" befinden, sodass der Trennvorgang nicht unter Strom erfolgt. Alle Blöcke, Werkzeuge und andere Fremdmaterialien sichern und vom Gerät entfernen. Außerdem sicherstellen, dass jegliches davon betroffene Personal darüber informiert wird, dass die Sperre(n) entfernt wird/werden.
- 7. Sperre und Kennzeichnung entfernen, anschließend Haupttrennschalter schließen, wenn die Genehmigung erteilt wurde.
- 8. Wurden die Arbeiten nicht in der ersten Schicht abgeschlossen, muss der nachfolgende Bediener eine eigene Sperre und eine eigene Kennzeichnung anbringen, bevor der vorherige Bediener die ursprüngliche Sperre sowie die Kennzeichnung entfernt. Verspätet sich der nächste Bediener, kann der nachfolgende Vorgesetzte eine Sperre und eine Kennzeichnung anbringen. Die Verfahren für die Sperre müssen angeben, wie der Übergang zu erfolgen hat.
- 9. Zum eigenen persönlichen Schutz ist es wichtig, dass jeder Arbeiter und/oder Vorarbeiter, der in oder an Geräten tätig ist, seine eigene Sicherheitssperre am Trennschalter anbringt. Kennzeichnungen für laufende Arbeiten anbringen und Details zu durchgeführten Arbeiten angeben. Erst nach Abschluss der Arbeiten und Unterzeichnung der Arbeitsgenehmigung darf jeder Arbeiter seine Sperre entfernen. Als Letztes sollte die Sperre der Person entfernt werden, die die Absperrung überwacht. Die Verantwortung dieser Person darf nicht übertragen werden.
- © Industrial Accident Prevention Association, 2008.



Tabelle 3-3 Energieformen, Energiequellen und allgemeine Absperr-RichtlinienEnergieformEnergiequelleAbsperr-RichtlinienElektrische Energie• Stromübertragungsleitungen • Gerätenetzkabel • Motoren • Magnetspulen• Schalten Sie zuerst die Stromversor- gung des Geräts ab (d. h. am Haupt- trennschalter) und anschließend den Haupttrennschalter des Geräts. • Sperren und markieren Sie den											
Energieform	Energiequelle	Absperr-Richtlinien									
Elektrische Energie	 Stromübertragungsleitungen Gerätenetzkabel Motoren Magnetspulen Kondensatoren (gespeicherte elektrische Energie) 	 Schalten Sie zuerst die Stromversor- gung des Geräts ab (d. h. am Haupt- trennschalter) und anschließend den Haupttrennschalter des Geräts. Sperren und markieren Sie den Haupttrennschalter. Entladen Sie alle kapazitiven Systeme (z. B. Zyklusmaschine zur Abnahme von Strom aus den Kon- densatoren) gemäß den Hersteller- anweisungen vollständig. 									
Hydraulische Energie	 Hydrauliksysteme (z. B. hydraulische Pressen, Druckkolben, Zylinder, Hammer) 	 Schalten Sie Ventile ab und sperren (mittels Ketten, eingebauten Ab- schalt-Vorrichtungen oder Abschalt- Zubehör) und markieren Sie sie. Entlüften und leeren Sie die Leitun- gen nach Bedarf. 									
Pneumatische Energie	 Pneumatische Systeme (z. B. Leitungen, Druckbehälter, Speicher, Wasserausgleichsbehälter, Druckkolben, Zylinder) 	 Schalten Sie Ventile ab und sperren (mittels Ketten, eingebauten Ab- schalt-Vorrichtungen oder Abschalt- Zubehör) und markieren Sie sie. Lassen Sie überschüssige Luft ab. Falls der Druck nicht verringert werden kann, blockieren Sie jede mögliche Bewegung der Anlage. 									
Kinetische Energie (Energie von sich bewegenden Objekten oder Materialien. Sich bewegende Objekte können angetrieben oder sich im Auslauf befinden)	 Schaufeln Schwungräder Materialien in Versorgungsleitungen 	 Halten Sie Geräteteile an und blo- ckieren Sie sie (z. B. Schwungräder anhalten und sicherstellen, dass sie sich nicht zurückdrehen). Prüfen Sie den gesamten Kreislauf der mecha- nischen Bewegung nach und stellen Sie sicher, dass alle Bewegungen angehalten sind. Blockieren Sie die Bewegung der Materialien in Richtung des Arbeits- bereichs. Nach Bedarf leeren. 									
Potenzielle Energie (Gespeicherte Energie, die ein Objekt aufgrund seiner Position potenziell freigeben kann)	 Federn (z. B. in Luftbremszylindern) Auslöser Gegengewichte Gehobene Lasten Oberseite oder bewegliches Teil einer Presse oder einer Hebevorrichtung 	 Senken Sie wenn möglich alle hängenden Teile und Lasten auf die niedrige (Ruhe)-Position herab. Blockieren Sie Teile, die durch Schwerkraft bewegt werden könnten. Setzen Sie Federenergie frei oder blockieren Sie sie. 									
Thermische Energie	 Versorgungsleitungen Speichertanks und -behälter 	 Schalten Sie Ventile ab und sperren (mittels Ketten, eingebauten Ab- schalt-Vorrichtungen oder Abschalt- Zubehör) und markieren Sie sie. Lassen Sie überschüssige Flüssig- keiten oder Gase ab. Leeren Sie die Leitungen nach Bedarf. 									

3.6.2 Energieformen und Absperr-Richtlinien



3.7 Erdungsanschlüsse

Die Erdungsanschlüsse befinden sich an den selbstklemmenden Bolzen, die an den Metallplatten des Steuerschranks befestigt sind. Siehe Abbildung 3-1.



Abbildung 3-1 Erdungsanschluss

3.8 Entsorgung



WARNUNG

Mold-Masters schließt jegliche Haftung für Personenschäden aus, die durch die Wiederverwendung der einzelnen Komponenten entstehen, falls diese für einen anderen als den ursprünglich vorgesehenen Zweck verwendet werden.

- 1. Heißkanal- und Systemkomponenten wie Elektrik, Hydraulik, Pneumatik und Kühlung müssen vor der Entsorgung vollständig und ordnungsgemäß von der Stromversorgung getrennt werden.
- 2. Es muss sichergestellt werden, dass das zu entsorgende System keine Flüssigkeiten enthält. Bei hydraulischen Nadelventilsystemen muss das Öl aus den Leitungen und Zylindern abgelassen werden und auf umweltverträgliche Art entsorgt werden.
- 3. Die elektrischen Komponenten sind zu zerlegen, zu trennen und dann entweder als umweltverträglicher Abfall oder als Sonderabfall zu entsorgen.
- 4. Entfernen Sie die Verkabelung. Die elektrischen Komponenten sind gemäß der geltenden Elektronikschrottverordnung zu entsorgen.
- 5. Die Metallteile sind zur Wiederverwertung zurückzugeben (Metallabfälle und Schrotthandel). Hierbei sind die Anweisungen des betreffenden Entsorgungsbetriebs zu beachten.

Die Wiederverwertung aller möglichen Materialien sollte im Vordergrund des Entsorgungsprozesses stehen.



3.9 M-Ax Sicherheitsrisiken

WARNUNG – GEFAHR VON STROMSCHLÄGEN

Diese Warnhinweise müssen unbedingt berücksichtigt werden, um die Gefahr für Personen möglichst gering zu halten.

- Stellen Sie sicher, dass die gesamte Energieversorgung im Steuergerät und in der Spritzgussmaschine vor der Installation des Steuergeräts im System ordnungsgemäß abgeschaltet und verriegelt ist.
- Öffnen Sie NICHT den Schaltschrank ohne vorherige ISOLIERUNG der Spannungsversorgungen. Im Inneren des Gehäuses befinden sich ungeschützte Kontakte, an denen eine gefährliche Spannung anliegen kann. Bei einer Drehstromversorgung kann diese Spannung bis zu 600 V AC betragen.
- Spannungs- und stromführende Kabel sind mit dem Steuergerät und der Gussform verbunden. Vor der Verlegung oder Entfernung jeglicher Kabel muss der Strom abgeschaltet werden, und die Verfahren für Sperre/Kennzeichnung müssen befolgt werden.
- Jede Wartungsarbeit muss von ordnungsgemäß ausgebildetem Personal durchgeführt werden, und zwar gemäß den Anforderungen lokaler Bestimmungen und Vorschriften. Elektrische Produkte dürfen beim Ausbau aus dem montierten oder normalen Betriebszustand nicht geerdet sein.
- Der Haupttrennschalter ist ein 3-poliger Schutzschalter, der sich an der Rückseite des Schaltschranks befindet. Dieser Hauptnetzschalter dient dazu, den gesamten Laststrom beim Ein- und Ausschalten sicher zu trennen.
- Der Hauptnetzschalter kann mit einem Vorhängeschloss verriegelt werden, das nach der unter "3.6 Absperrsicherheit" auf Seite 3-9 beschriebenen Prozedur zur Wartungssicherung angebracht wird.
- Nehmen Sie das Verfahren zur Sperre/Kennzeichnung vor, um einen Betrieb während der Wartung zu vermeiden.
- Jede Wartungsarbeit muss von richtig ausgebildetem Personal durchgeführt werden, und zwar gemäß den Anforderungen lokaler Gesetze und Regelungen. Elektrische Produkte dürfen beim Ausbau aus dem montierten oder normalen Betriebszustand nicht geerdet sein.
- Stellen Sie vor der Durchführung aller Wartungsarbeiten eine ordnungsgemäße Erdung aller elektrischen Komponenten sicher, um eine potenzielle Stromschlaggefahr zu vermeiden.

3.9.1 Arbeitsumgebung



WARNUNG

Die Anzeigekonsole und der Steuerschrank sind zusammen für den Einsatz in der Kunststoff-Spritzgussindustrie als Achssteuerung für Heißkanalsysteme von Mold-Masters und Drittanbietern entwickelt, die üblicherweise in Formwerkzeugen zum Einsatz kommen. Sie dürfen nicht in den Bereichen Haushalt, Gewerbe oder Leichtindustrie genutzt werden. Die Ausrüstung darf nicht in explosionsfähiger Atmosphäre oder dort, wo die Möglichkeit einer solchen Atmosphäre besteht, betrieben werden.

Das Steuergerät und die Touchscreen-Konsole müssen in einer sauberen und trockenen Umgebung aufgestellt werden, in der die folgenden Grenzwerte für die Umgebungsbedingungen nicht überschritten werden:

Temperatur +5 bis +45 °C

Relative Luftfeuchtigkeit

90 % (nicht kondensierend)

Ohne Hilfe des *Mold-Masters*-Wartungspersonals dürfen keine Änderungen an den Werkseinstellungen vorgenommen werden. Eine Änderung dieser Einstellungen kann zu gefährlichen unkontrollierten Bewegungen führen. Dies kann auch zu Beschädigungen des Geräts und einem Erlöschen der Garantie führen.



Abschnitt 4 – Hardware-Übersicht

4.1 Systemübersicht

Diese Steuerung ist eine sehr flexible Hilfssteuerung für mehrere Servoachsen.

Die Servoachse kann zur Steuerung von linearen und rotierenden Bewegungen verwendet werden.

Die Eingangsauslöser, Eingangsbestätigungssignale und die Statusausgänge können angeschlossen und zur Steuerung und Überwachung jeder Achse verwendet werden.

Sie können Achsenverriegelungen und Bewegungsbedingungen hinzufügen, um unerwünschte Bewegungen zu verhindern.

Dieses Steuergerät enthält:

- 1. Bis zu sechs programmierbare Servoachsen, mit der Möglichkeit, mehr zu programmieren.
- 2. Schnellansicht des Hilfebildschirms.
- 3. Schnittstelle zur Achsenkonfiguration.
- 4. Konfiguration der Eingänge und Ausgänge.
- 5. Euromap 67-Schnittstelle und Überwachung.



4.2 Schub-/Spitzenkräfte im Schaltschrank

Tabelle 4-1 Schub-/Spitzenkräfte im Schaltschrank										
	Kleiner Schaltschrank	Großer Schaltschrank								
Erforderliche Kraft zum Bewegen des Schaltschranks auf Rollen	5 kgf (11 lbs)	10 kgf (22 lbs)								
Erforderliche Kraft zum Kippen des Schaltschranks bei Fehlen einer Lenkrolle	15 kgf (33 lbs)	18 kgf (40 lbs)								

4.3 Vorderseite Steuergerät







Dargestellt mit optionalen Schottverschraubungen

- 1. M-Ax E/A-Anschluss
- 2. E67-Anschluss an IMM
- 3. E67-Anschluss an Roboter
- 4. Servostrom- und Encoderanschluss/Kabel (* = optionale Schottverschraubungen)
- 5. Remote-HRC-Schnittstelle
- 6. Heißkanalheizung/Thermoelementanschlüsse
- 7. Hauptnetzschalter

Abbildung 4-1 Steuergerät Rückseite – Anschlussseite



4-4

4.5 Maximale Kabellängen

Art des Kabels	Maximale Länge (m)	Hinweis
Motorkabel	75	Die Summe der Längen aller Motorkabel, die an dieses Modul angeschlossen sind, darf den Maximalwert nicht überschreiten.
Encoderkabel	75	Die nutzbare Kabellänge hängt vom Querschnitt der Stromversorgungsleitungen des Encoderkabels ab.



Abschnitt 5 – Software-Übersicht

5.1 Hauptbildschirm

Mold A	M-AKT	0.00 0.0 0.0	mmis N-m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mmis Nim	M-Ax3	0.00	mm mm/s N m	M-Ax4	0.0	nmis Nim	M-AK5	0.0 0.0 0.0	mma Mma Nim	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	menu N r				13 MAX	0.00	/ 0.00	μ Ψ	08/0	4/2024	0	15:44:53 MMTester
												f	•	M-Ax		-	4	A											
1	E67 D	igital In p OK	puts			٦٢	M-A	x1										١.	M-Ax2									_	E67
	Safet	y Gates	Closed				Step								1				Step							1			
195		in Auto					Velo	city							0.00	-	V9		Velocity							0.00	mmis		
Har	Mold	Closed					Posi	tion							0.00		am.		Position							0.00	-		
	Eject	or 1 Bad	*				Torq	ue							0.00	N	m		Torque							0.00	Net		
	C Eject	or 1 For	ward				0.0	100	zie	30.0	40.0	50.0	65.0	70.0	aia	90.0	100.0	L	eo 160	20.0	36.0	40.0	56.0	60.0	76.0	80.0	960	100.0	
							M-A	x3										1	M-Ax4									_	
	E67 D	igital O	utputs				Step								1				Step							1			
	Mold	Area Fr	00				Velo	city							0.00	-	15		Velocity							0.00	mmis		
	Enab	le Mold	Open				Posi	tion							0.00		m		Position							0.00	-		
	Robo	t Enable	close rd				Torq	ue							0.00	N	m		Torque							0.00	Net		
	Enab	le Eject	or 1 Bac	k			0.0	10.0	26.0	30.0	40.0	50.0	62.0	70.0	810	90.0	100.0	JL	10 160	26.0	30-0	40.0	50.0	60 D	76.0	80.0	96.0	100.0	
	Lindo	ne speca		maria		1	M-A	x5										1	M-Ax6										
							Step								1				Step							1			
						=1	Velo	city							0.00		15		Velocity							0.00	mmis		
	M-Ax	Velocity	% Ove	rride			Posi	tion							0.00		m		Position							0.00	-		
		10	0.0	*			Torq	ue							0.00	N	m		Torque							0.00	Nm		
		-					0.0	10.0	20.0	30.0	40.0	50.0	60.0	70.0	82.0	90.0	100.0		0 100	20.0	30.0	40.0	50.0	80.0	72.0	80.0	90.0	100.0	
				T.	0	T	-	Г	_	_	-	_	_	_	_	_		-		~		•				1	•	1 -	_
			Ľ	I	Ē	1	6													<u>/!</u>	2	-+	-	*#	•	٦	++	1	HAX 1

Abbildung 5-1 Hauptbildschirm

5.1.1 Kopfzeile

			1	۲.	M-A	x	<u>له</u>	$\underline{\wedge}$									
E67 Digital Inputs	M-Ax1							M-Ax2									E
Safety Gates Closed	Step					1		Step						1			
Min Auto	Velocity					0.00	mm/s	Velocity						0.00	mmis		
Mold Closed	Position					0.00	-	Position						0.00	-		
Ejector 1 Back	Torque					0.00	Nm	Torque						0.00	Nm		
Ejector 1 Forward Reject	0.0 10.0 20.0	30.0	460	50.0	65.0 7	io sio	0.00 TODO	40 160	20.0	36.0	40.0	56.0	600 700	80.0	96.0 N	ilo.	
	M-Ax3							M-Ax4									
E67 Digital Outputs	Step					1		Step						1			
Mold Area Free	Velocity					0.00	mm/s	Velocity						0.00	mmis		
Enable Mold Close	Position					0.00	m	Position						0.00	-		
Robot Enabled	Torque					0.00	Nm	Torque						0.00	Nm		
Enable Ejector 1 Back	0.0 10.0 20.0	30.0	40.0	50.0	65.0 7	io aio	80.0 100.0	ab 160	26.0	38.0	40.0	50.0	60.0 70.0	80.0	900 N	i.	-
	M-Ax5							M-Ax6								_	
	Step					1		Step						1			
	Velocity					0.00	mmis	Velocity						0.00	mmis		
M-Ax Velocity % Override	Position					0.00		Position						0.00	-		
100.0 %	Torque					0.00	Nm	Torque						0.00	Nm		
	0.0 10.0 20.0	30.0	40.0	50.0	00 n	io sis	80.0 100.0	00 100	20.0	30.0	40.0	100	80.0 70.0	80.0	90.0 1	20	

Abbildung 5-2 Kopfzeile des Hauptbildschirms

	Tabelle 5-1 Kopfzeile						
Feld	Beschreibung						
Mold () Masters	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um zum Startbildschirm zu gelangen.						

SOFTWARE-ÜBERSICHT



			Tabelle 5-1 Kopfzeile
0.00 mm VY 0.0 mm/s U 0.0 N⋅m		mm mm/s N∙m	Zeigt Live-Daten der M-Ax-Achse an: Position, Geschwindigkeit und Drehmoment. Für jede am Gerät vorhandene M-Ax-Achse gibt es einen Abschnitt.
₽	0.00/0).00	Zeigt die aktuellen/letzten Zykluszeitdaten an.
MAx			Tippen Sie auf diesen Bereich, um ein Dialogfeld mit den aktivierten Systemen anzuzeigen. Aktivierte Systeme haben einen grünen Hintergrund. Deaktivierte Systeme werden nicht im automatischen Modus betrieben.
iii 17/08	8/2022 ④	11:22:22	Zeigt das Datum und die Uhrzeit des Geräts an Das Datum und die Uhrzeit können auf der MMS-Konfigurationsseite eingestellt werden.
💄 Supe	ervisor		Zeigt den aktuell angemeldeten Benutzer an.
₩ 17/08 ₩ 🛑	8/2022 ④	11:25:12 Supervisor	Tippen Sie auf eine beliebige Stelle in diesem Bereich, um ein Anmelde-/ Abmelde-Popup-Fenster aufzurufen, in dem Sie Profile ändern oder sich abmelden können.

5.1.2 Navigationsleiste



Abbildung 5-3 Navigationsleiste des Hauptbildschirms

	Tabelle 5-2 Navigationsleiste
Schaltfläche/Feld	Beschreibung
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um zum Startbildschirm zu gelangen.
M-Ax	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um das Dialogfeld "M-Ax- Navigation" anzuzeigen. Die M-Ax-Schaltflächen werden nur für Achsen angezeigt, die auf dem Gerät vorhanden sind.
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Seite "Ablaufverfolgung" aufzurufen.



zu starten.



	Tabelle 5-2 Navigationsleiste
Schaltfläche/Feld	Beschreibung
$\overline{\mathbb{W}}$	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Seite "Alarm und Alarmverlauf" aufzurufen.
Changes require restart 🐑 🛕	Wenn Änderungen einen Neustart erfordern, wird oben rechts im Navigationsbereich eine Meldung angezeigt. Wenn Sie auf eine beliebige Stelle in diesem Bereich tippen, wird das folgende Dialogfeld für den Neustart der Stromversorgung angezeigt.
	Drücken Sie die Schaltfläche "Neustart", um das Steuergerät neu



5.1.3 Linker Bereich

asters 2 0.0 Nm 2 0.0 Nm asters 2 0.0 Nm	m V-V-W 0.00 mm V-V-V 0.00 mm V-V 0.00 mm	mm 9000 000 000 000 000 000 000 000 000	Image Image <t< th=""></t<>
	📫 M-Ax	🛏 Z	Δ
E67 Digital Inputs	M-Ax1		M-Ax2
Safety Gates Closed IMM in Auto Mold Opened	Step Velocity	1 0.00 mm/s	Step 1 Velocity 0.00 mms
Mold Closed Ejector 1 Back	Position Torque	0.00 mm 0.00 N m	Position 0.00 mm Torque 0.00 N m
Reject	น้อ หน่อ 248 368 488 568 688 768	ada ada ada	alo via zala zala eda sila eda zila eda vala vala
E67 Digital Outputs	M-AX3 Step	1	Mi-AX4 Step 1
Enable Mold Open Enable Mold Close Robot Evabled	Velocity Position Torque	0.00 mm 0.00 mm	Position 0.00 mm
Enable Ejector 1 Back Enable Ejector 1 Forward	0.0 10.0 20.0 30.0 40.0 50.0 60.0 70.0	ada ada taba	
	M-Ax5		<u>M-Ax6</u>
	Step Velocity	1 0.00 mm/s	Step 1 Velocity 0.00 mms
M-Ax Velocity % Override	Position Torque	0.00 mm 0.00 N m	Position 0.00 mm Torque 0.00 N m
	0.0 10.0 20.0 20.0 40.0 50.0 60.0 70.0	82.0 90.0 100.0	40 120 200 300 400 500 800 720 800 900 1000

Abbildung 5-4 Linker Bereich des Hauptbildschirms

	Tabelle 5-3 Linker Bereich
Schaltfläche	Beschreibung
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Motoren einzuschalten.
	Wenn die Motoren mit Strom versorgt werden, leuchten die LED und der Rahmen grün. Um das Gerät auszuschalten, tippen Sie erneut auf diese Schaltfläche. Es wird ein Bestätigungsdialogfeld angezeigt. Tippen Sie auf "Ok".
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Integrierter Heißkanal", um die Heißkanalheizungen einzuschalten.
	Wenn die Heißkanalheizungen eingeschaltet sind, wird der Rahmen grün.
	Wenn die Heißkanalheizungen eingeschaltet sind, aber unter der eingestellten Temperatur liegen, leuchtet die LED blau.
	Wenn die Heißkanalheizungen eingeschaltet sind und innerhalb der Toleranz liegen, leuchtet die LED grün.



5-5

	Tabelle 5-3 Linker Bereich
Schaltfläche	Beschreibung
	Wenn die Heißkanalheizungen eingeschaltet sind, aber keine Verbindung zum Heißkanal besteht, leuchtet die LED rot.
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Seite "Verzeichnis" aufzurufen.
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um zur Seite "Systemübersicht" zu gelangen.
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Seite "Daten" aufzurufen.
-	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die letzte aktive Seite aufzurufen.



5.1.4 (Rechtes) Kontextmenü

Das Kontextmenü ermöglicht eine seitenabhängige Inhaltsnavigation.

E67 Digital Inputs		1		
E-Stop OK	M-Ax1		M-Ax2	E
Safety Gates Closed	Step	1	Step 1	
Mold Opened	Velocity	0.00 mm/s	Velocity 0.00 mms	
Mold Closed	Position	0.00 mm	Position 0.00 mm	
Ejector 1 Back	Torque	0.00 N m	Torque 0.00 N m	
Ejector 1 Forward Reject	0.0 10.0 20.0 30.0 40.0 60.0 60.0 70.0	ลป่อ ขอ่อ รอบอ	00 100 200 300 400 500 400 700 800 900 1000	
	M-Ax3		M-Ax4	
E67 Digital Outputs	Step	1	Step 1	
Mold Area Free	Velocity	0.00 mm/s	Velocity 0.00 mm/s	
Enable Mold Close	Position	0.00 mm	Position 0.00 mm	
Robot Enabled	Torque	0.00 N m	Torque 0.00 N m	
Enable Ejector 1 Back	0.0 10.0 20.0 30.0 40.0 50.0 60.0 70.0	อย่อ อย่อ รอ้อ	00 100 200 300 400 500 400 700 800 900 1000	
	M-Ax5		M-Ax6	
	Step	1	Step 1	
H An Malazita IV Quantida	Velocity	0.00 mm/s	Velocity 0.00 mms	
more verocity % Override	Position	0.00 mm	Position 0.00 mm	
100.0 %	Torque	0.00 Nm	Torque 0.00 Nm	
	00 100 200 200 and 100 100 700	82.0 80.0 100.0	a via via via ana ana ana ana via ana ana via	

Abbildung 5-1 Kontextmenü des Hauptbildschirms

	Tabelle 5-4 Kontextmenü
Schaltfläche	Beschreibung
E67	Das Standardmenü enthält eine Schaltfläche für den Zugriff auf die EM67-Seite.



5.1.5 Fußzeile

Mold 1 2 0.00 mm 4 0 0.00 m Masters 2 0.0 Nm 2 0.0 N	s 0.00 mm s 0.0	1000 000 000 000 000 000 000 000 000 00		15:44:53 MMTester
E67 Digital Inputs	<u>M-Ax1</u>		M-Ax2	E67
Safety Gates Closed	Step 1		Step 1	
IMM in Auto	Velocity 0.0) mm/s	Velocity 0.00 mms	
Mold Closed	Position 0.0) mm	Position 0.00 mm	
Ejector 1 Back	Torque 0.0) Nm	Torque 0.00 N m	
Ejector 1 Forward Reject	0.0 10.0 20.0 30.0 40.0 50.0 60.0 70.0 80.	80.0 100.0	an 180 200 300 400 500 600 700 800 500 1000	
	M-Ax3		M-Ax4	
E67 Digital Outputs	Step 1		Step 1	
Mold Area Free	Velocity 0.0) mm/s	Velocity 0.00 mm/s	
Enable Mold Open Enable Mold Clean	Position 0.0		Position 0.00 mm	
Robot Enabled	Torque 0.0) Nm	Torque 0.00 N m	
Enable Ejector 1 Back	0.0 10.0 20.0 30.0 40.0 50.0 60.0 70.0 60.	80.0 100.0		
Enable Ejector 's Porward	M-Ax5		M-Ax6	
	Step 1		Step 1	
	Velocity 0.0	a menia	Velocity 0.00 mms	
M-Ax Velocity % Override	Position 0.0) mm	Position 0.00 mm	
100.0 %	Torque 0.0) Nm	Torque 0.00 N m	
	อ้อ หลือ 250 300 450 500 665 765 66	80.0 100.0	dia 160 200 360 400 560 100 750 800 960 1000	
				-
	(C)		/♪, -← +# +" →• ■	HAX 1

Abbildung 5-5 Fußzeile des Hauptbildschirms

Tabelle 5-5 Fußzeile							
Schaltfläche/Feld	Beschreibung						
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um das Gerät in den automatischen Modus zu versetzen. Wenn das Gerät in den automatischen Modus wechselt, wird der Rand der Schaltfläche grün.						
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um das Gerät in den manuellen Modus zu versetzen. Wenn das Gerät in den manuellen Modus wechselt, wird der Rand der Schaltfläche grün.						
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um das Gerät in den Einrichtungsmodus zu versetzen. Wenn das Gerät in den Einrichtungsmodus wechselt, wird der Rand der Schaltfläche grün.						
	Diese Alarmanzeige zeigt den letzten Alarm an. Liegt ein aktiver Alarm vor, wird dieses Feld rot mit weißer Schrift angezeigt.						
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Bestätigen, um alle aktiven Alarme zu bestätigen.						



Tabelle 5-5 Fußzeile							
Schaltfläche/Feld	Beschreibung						
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um ein Handverfahren in Minus- Richtung durchzuführen. Der Betrieb hängt von der Betriebsart des Geräts ab:						
	LED Aus: Die Achsenposition ist größer als die niedrigste Bewegungsschrittposition (negative Endposition). Grün blinkend: Die Achse ist in negativer Richtung aktiv. Durchgehend grün: Die Achsenposition liegt innerhalb der Toleranz der niedrigsten Bewegungsschrittposition.						
	Manueller Modus Findet den letzten negativen Bewegungsschritt, in dem sich die aktuelle Position der Achse befindet, und führt ihn aus. Dazu müssen die Verriegelungen in Ordnung sein, damit die Bewegung ausgeführt werden kann.						
	Wenn Sie diese Schaltfläche gedrückt halten, wird weiterhin nach dem nächsten Bewegungsschritt gesucht und dieser wird ausgeführt, bis die Achse die minimale Profilposition erreicht hat.						
	Einrichtungsmodus Führt eine negative Bewegung unter Verwendung der Einrichtungsgeschwindigkeit und des Drehmoments aus. Wenn der Hub innerhalb des Profils liegt, wird die niedrigste Bewegungsschrittposition angefahren. Befindet sich der Hub in der niedrigsten Bewegungsschrittposition, wird dieser auf die Position "0" gesetzt.						
	Kalibrierungsmodus Führt eine negative Bewegung unter Verwendung der Kalibrierungsgeschwindigkeit und des Drehmoments aus. Bewegt sich, bis sie auf einen festen Anschlag trifft. Wenn die Schaltfläche gedrückt gehalten wird, während sie gegen den Endanschlag stößt, kalibriert die Achse diesen als die 0-Position.						
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um eine Bewegung zur Startposition auszuführen. Der Betrieb hängt von der Betriebsart des Geräts ab:						
	Manueller Modus Findet und führt den ersten Bewegungsschritt aus, der die Achse von ihrer aktuellen Position zur Achsenstartposition bewegt. Dabei werden sowohl die Richtung der Bewegungsschritte als auch die Verriegelungen berücksichtigt.						
	Einrichtungsmodus Führt eine Bewegung unter Verwendung der Einrichtungsgeschwindig- keit und des Drehmoments direkt von der aktuellen Position zur Start- position durch. Dabei werden Verriegelungen nicht berücksichtigt.						
	Kalibrierungsmodus Führt eine Bewegung unter Verwendung der Kalibrierungsgeschwin- digkeit und des Drehmoments direkt von der aktuellen Position zur Startposition durch. Dabei werden Verriegelungen nicht berücksichtigt.						



Tabelle 5-5 Fußzeile								
Schaltfläche/Feld	Beschreibung							
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche und halten Sie sie gedrückt, um den aktuell angezeigten Schritt auszuführen. Der aktuelle Schritt wird in der oberen rechten Ecke der Schaltfläche angezeigt.							
	Manueller Modus Führt den Schritt nur aus, wenn die Verriegelungen alle in Ordnung sind.							
	Einrichtungsmodus Führt eine Bewegung direkt zu den Schrittendpositionen unter Verwendung der Einrichtungsgeschwindigkeit und des Drehmoments aus. Dabei werden Verriegelungen nicht berücksichtigt.							
	Kalibrierungsmodus Führt eine Bewegung direkt zu den Schrittendpositionen unter Verwendung der Kalibrierungsgeschwindigkeit und des Drehmoments aus. Dabei werden Verriegelungen nicht berücksichtigt.							
→ +	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um ein Handverfahren in Plus- Richtung durchzuführen. Der Betrieb hängt von der Betriebsart des Geräts ab.							
	LED Aus: Die Achsenposition ist kleiner als die höchste Bewegungsschrittposition (positive Endposition) Grün blinkend: Die Achse ist in positiver Richtung aktiv. Durchgehend grün: Die Achsenposition liegt innerhalb der Toleranz der höchsten Bewegungsschrittposition							
	Manueller Modus Findet den ersten positiven Bewegungsschritt, in dem sich die aktuelle Position der Achse befindet, und führt ihn aus. Dazu müssen die Verriegelungen in Ordnung sein, damit die Bewegung ausgeführt werden kann.							
	Wenn Sie diese Schaltfläche gedrückt halten, wird die Suche nach dem nächsten Bewegungsschritt fortgesetzt und dieser ausgeführt, bis keine positiven Bewegungsschritte mehr verfügbar sind.							
	Einrichtungsmodus Führt eine positive Bewegung unter Verwendung der Einrichtungsgeschwindigkeit und des Drehmoments aus. Wenn der Hub innerhalb des Profils liegt, wird die höchste Bewegungsschrittposition angefahren. Befindet sich der Hub in der höchsten Bewegungsschrittposition, wird dieser auf die maximale Position gesetzt.							
	Kalibrierungsmodus Führt eine positive Bewegung unter Verwendung der Kalibrierungsgeschwindigkeit und des Drehmoments aus. Bewegt sich, bis sie auf einen festen Anschlag trifft. Wenn die Schalt- fläche gedrückt gehalten wird, während sie gegen den Endanschlag stößt, kalibriert die Achse dies als die maximale Position.							
	Auswahl des M-Ax-Achsenindexes							
MAx 1	Die Bewegungstasten führen die Bewegung des aktuell angezeigten M-Ax-Achsenindexes aus.							

5.1.6 Startbildschirm

Mold Masters	V 0.00 mm V 0.0 mm/s V 0.0 N·m	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N·m	© 0.00 V-W 0.0	ww.ks	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N·m	90.00 V-W W 0.0	mm mm/s N∙m	0.0 W-W2 0.0)0 mm) mm/s) N∙m		€ 0.00 / 0.00 MAX	🛗 16/05/ 🖞 🛑 🚺	2023 (d	09:13:36 MMTester
					e	M-Ax		1	⚠					
	E67 Digital Inputs		M-Ax1						м-	-Ax2				E67
	Safety Gates Closed		Step				1		St	ten		1		
	IMM in Auto		Velocity				0.00	mm/s	Ve	elocity		0.00	mm/s	
	Mold Opened		Position				0.00	mm	P	osition		0.00	mm	
	Ejector 1 Back		Torque				0.00	N·m	To	orque		0.00	N-m	
	Ejector 1 Forward		0.0											
) Reject													Ξ.
			M-Ax3						. <u>M</u> -	-Ax4				
	E67 Digital Outputs		Step				1		St	tep		1		
	Mold Area Free		Velocity				0.00	mm/s	Ve	elocity		0.00	mm/s	
	Enable Mold Close		Position				0.00	mm	Po	osition		0.00	mm	• *
	Robot Enabled		Torque				0.00	N·m	To	orque		0.00	N·m	11
	Enable Ejector 1 Back		0.0											
<u>hh.</u>	Enable Ejector 1 Forward		M-Ax5						м-	-Ax6				
			Velocity				1	mm/s	51 Ve	elocity		0.00	mm/s	
	M-Ax Velocity % Override		Position				0.00	mm	P	osition		0.00	mm	
	100.0 %		Torque				0.00	N·m	To	orque		0.00	N-m	
						_								
		(<u>A</u>		⊎ ¹	-+ +	M-Ax 1

Abbildung 5-6 Startbildschirm


Tabelle 5-6 Startbildschirm							
Feld	Beschreibung						
 E67 Digital Outputs Mold Area Free Enable Mold Open Enable Mold Close Robot Enabled Enable Ejector 1 Back Enable Ejector 1 Forward 	Zeigt kritische Ausgangssignale an der EM67- Schnittstelle an Rote LEDs sind Ausgänge vom Gerät zum IMM						
M-Ax Velocity % Override	0–100 % Multiplikationsfaktor, der auf alle Sollwerte der Bewegungsgeschwindigkeit im manuellen und automatischen Modus angewendet wird.						
M-Ax1 Step 1 Velocity 0.00 mm/s 0.00 mm Torque 0.00 N m 0.00 N m	Zeigt nur Achsen an, die aktuell auf dem Gerät vorhanden sind Zeigt den aktuellen Bewegungsschritt, die Geschwindigkeit, die Position und das Drehmoment an Visuelle Anzeige, bei welcher sich die Achse zwischen 0 und dem maximalen Hub befindet Die aktuell ausgewählte Achse wird hervorgehoben. Tippen Sie auf eine der Achsen, um die Achsenauswahl zu ändern. Diese Achsenauswahl ist identisch mit dem Achsenauswahlindex in der Fußzeile.						

5.2 Seitenverzeichnis



Abbildung 5-7 Seitenverzeichnis mit ausgewählter Schaltfläche "M-Ax"

Die M-Ax-Schaltflächen werden nur für Achsen angezeigt, die auf dem Gerät vorhanden sind.



Abbildung 5-8 Seitenverzeichnis mit ausgewählter Schaltfläche "Gerät"

Tabelle 5-7 Geräteschaltflächen								
Schaltfläche	Beschreibung							
$\boldsymbol{\hat{D}}_{\hat{D}}$	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Geräteoptionen", um die Seite "Geräteoptionen" aufzurufen. Als Administrator müssen Sie eingeloggt sein, um diese Seite zu sehen.							



	Tabelle 5-7 Geräteschaltflächen							
Schaltfläche	Beschreibung							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Heißkanalregler", um die Seite "Heißkanalregler" aufzurufen.							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Hardware-E/A", um die Seite "Hardware-E/A" aufzurufen.							
•	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Benutzerdefinierte digitale/analoge E/A", um die Seite "Benutzerdefinierte digitale/analoge E/A" aufzurufen.							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Informationen zur Geräteachse", um die Seite "Informationen zur Geräteachse" aufzurufen.							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Alarme", um die Seite "Alarme" aufzurufen. Der Alarmverlauf kann auf dieser Seite eingesehen werden.							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Daten", um die Seite "Daten" aufzurufen. Hier können Sie die Rezeptdaten, Festdaten und Benutzerdaten einsehen.							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Zusätzliche Dokumente", um die Seite "Zusätzliche Dokumente" aufzurufen. Auf dieser Seite werden Schaltpläne des Steuergeräts und das Benutzerhandbuch angezeigt. Wenn Sie als Administrator eingeloggt sind, können Sie hier die Systemdiagnose einsehen.							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Produktion", um die Seite "Produktion" aufzurufen.							
L	Tippen Sie auf die Schaltfläche "MMS-Konfiguration", um die Seite "MMS-Konfiguration" aufzurufen.							



	Tabelle 5-7 Geräteschaltflächen
Schaltfläche	Beschreibung
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Benutzerverwaltung", um die Seite "Benutzerverwaltung" aufzurufen.
Ð	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Wartezeit", um die Seite "Warten auf Meldungen" aufzurufen.
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Zeitplan", um die Seite "Zeitplan" aufzurufen.
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Änderungsprotokoll", um die Seite "Änderungsprotokoll" aufzurufen.
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Logbuch", um die Seite "Logbuch" aufzurufen.
i	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Geräteinformationen", um die Seite "Geräteinformationen" aufzurufen.
(-)	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Seite "Freie Timer" aufzurufen.
1 ^{2³}	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Seite "Zähler" aufzurufen.
	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Seite "SPS-Sicherheit" aufzurufen.





Abbildung 5-9 Seitenverzeichnis mit ausgewählter Schaltfläche "Daten"

	Tabelle 5-8 Datenschaltflächen							
Schaltfläche	Beschreibung							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Ablaufverfolgung", um die Seite "Ablaufverfolgung" aufzurufen.							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Datenprotokollierung", um die Seite "Datenprotokollierung" aufzurufen.							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Zyklusinformationen", um die Seite "Zyklusinformationen" aufzurufen.							
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Material", um die Seite "Materialdaten" aufzurufen.							



5.3 Achse

5.3.1 Seite "Bewegung"

Mold	M-Ax1	0.00	mmis N-m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mmis Nim	0.0 W 403	mma N-m	M-Aod	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N m	M-Au5	0.00 0.0 0.0	mmis Nim	M-Au6	0.00 0.0 0.0	mmis N m			13 1000	0.00/0	.00	間中	08/04/2024	01	5:53:48 AMTester
10							о.			ľ	Ĥ	M	Ax	Ľ	-	2	\wedge									
	Motic M-Ax	n 1																								M-Ax
	Steps	i.																					Con	ditions		
515 Magas	Step	5	3		D	Max N	totion Time		0	0.0	5) Start	Trigger	•	Alwa	rs On					•	-		n .	~	d°
	Step		Por	sition		Ve	locity														Ŀ	۷			~	
			0.00		•	0.00		8	r	E.e.	ution											1	5 1	DI 1: Start DI Trigger 01		
	1	-*	12.00	m				1	1	P M	10001							1				••	- 1	DI 2. Interi	ock 01	н
	2	₩-	6.00	-				1	1												6	5	-		_	
	3	#←	0.00	m	0			1	1													Ξ'				
																										\odot
																										_
	<u> </u>	_		T	0	T		-	-	-					_	_	-	-	A	Γ.						
				1	Ā		*												212			•] –	AX 1

Abbildung 5-10 Seite "Bewegung"

Tabelle 5-9 Seite "Bewegung"								
Schaltfläche/Feld	Beschreibung							
Steps 4	Anzahl der Bewegungsschritte. 2–10							
Max Motion Time 0.0 s	Maximal zulässige Bewegungszeit Wird nur im Automatikmodus überwacht Bei Überschreitung der eingestellten Zeit wird ein Alarm ausgelöst und der Gerätemodus wird von automatisch auf manuell umgestellt. Ein Wert von 0 deaktiviert diese Funktion.							
Start Trigger 🔮 Always On 🔶	Startauslöser zum Starten von Achsenbewegungsschritten Wird nur im Automatikmodus verwendet Drücken Sie auf dieses Feld, um das Dialogfeld "Bedingungen" zu öffnen und einen Startauslöser auszuwählen.							
Step Position Velocity 1 (50.0 0.0	Zeigt die aktuellen Achsenwerte an: Aktueller Schritt Aktuelle Position Aktuelle Geschwindigkeit 							
♣ 30.0	Startposition der Achsenbewegung Die Achse muss sich in dieser Position befinden, damit ein Wechsel in den Automatikmodus möglich ist. Der letzte Bewegungsschritt muss zu dieser Position zurückkehren.							



Tabelle 5-9 Seite "Bewegung"						
Schaltfläche/Feld	Beschreibung					
	 Einfache Anzeige des Bewegungsschritts Werte: Schrittindex Abbildung Bewegungsrichtung Endposition Abbildung Geschwindigkeitsprofil Im manuellen Modus ausführen In Auto-Modus ausführen Text Funktion Abbildung Bedingungen 					
	Aktive Bewegungsschritte werden durch eine grüne Markierung über dem Schrittindex angezeigt. Bewegungsschritte können ausgewählt werden; ein ausgewählter Schritt ist durch das Bearbeitungssymbol rechts neben dem Schritt gekennzeichnet. Der Hintergrund der gesperrten Bedingung wird rot angezeigt, wenn die Bewegungsbedingungen nicht erfüllt sind, und grün, wenn sie erfüllt sind.					
	Schaltfläche "Bearbeiten" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um das Dialogfeld für detaillierte Bewegungsschritte zu öffnen und den ausgewählten Schritt zu bearbeiten.					
→ ◇	 Schaltfläche "Gehe zu Position" Drücken Sie die Schaltfläche "Gehe zu Position", um die Achse direkt zur gewählten Schrittendposition zu bewegen. Tippen Sie im manuellen Modus auf diese Schaltfläche, um den kürzesten Weg zur Position zu finden, indem Sie den Schritten des Bewegungsprofils und den Verriegelungen folgen. Tippen Sie im Einrichtungs-/Kalibrierungsmodus auf diese Schaltfläche und halten Sie sie gedrückt, um die Achse direkt zur ausgewählten Schrittendposition zu bewegen. 					
(3)	Diese Bewegung ignoriert Verriegelungen. Verwendet die Einstellungen des Einrichtungs-/Kalibrierungsmodus Schaltfläche "Dynamische Überwachung" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um zur Seite "Dynamische Überwachung" für den ausgewählten Schritt zu gelangen. Drehmoment- und Geschwindigkeitsüberwachung können für den Schritt konfiguriert werden.					



Tabelle 5-9 Seite "Bewegung"							
Schaltfläche/Feld	Beschreibung						
Conditions ECO ECO ECO ECO ECO ECO ECO ECO	Feld "Bedingungen"						
	Schaltfläche "Neue Bedingung" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um einen Dialog "Neue Bedingung" für den ausgewählten Bewegungsschritt zu öffnen.						
=D-	Schaltfläche "Logik bearbeiten" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Logik bearbeiten", um die Bedingungen für die UND/ODER-Auswertung festzulegen. Standardmäßig werden alle Bedingungen mit UND verknüpft.						
DI 2: Interlock 01 → DI	Tippen Sie auf eine Bedingung, um das Dialogfeld "Detaillierte Bedingung" zu öffnen und die Daten der ausgewählten Bedingung zu bearbeiten oder zu löschen. Für jeden Bewegungsschritt können bis zu 9 individuelle Bedingungen konfiguriert werden.						
	Bedingungshintergründe zeigen ihren aktuellen Zustand an. Bedingungen, die als Startauslöser für die Bewegung verwendet werden, erscheinen im manuellen Modus grau, da sie nur im Automatikmodus überwacht werden, um die Bewegung zu starten. Bedingungshintergründe werden in rot angezeigt, wenn die Bedingung derzeit nicht gültig ist, und in grün, wenn sie gültig ist.						
	Vorsicht: Startauslöser, die mit einer Verriegelung im Logikdialog mit ODER verknüpft sind, können dazu führen, dass die Verriegelung ignoriert wird.						

Mold Masters	M-Ax1 0.0 0.0	nm (2 0.00 mm (2 0.0 nms (2 0.0 Nm (2 0.0 Nm (2 0.0 Nm (2 0.0	0.0 mm 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0	mm 9000 mms N m	mm 0.00 mms 0.0 N m	mm mms N m	0.00/0.00	 ■ 08/04/2024 	 16:00:00 MMTester
	Motion MAc1 Steps Steps 1 → 1 → 2 ↓ - 3 ★←	Step Settings Function Position Interiock Check Delay Max Interiock Walt Time Motion Start Delay Max Motion Time		M-AX	Profile Profile Profile Position Velocity Torque Execute in Manual Execute in Auto Motion Smoothing Smoothing Factor	Sensor 0.00 4.00 100.0 1000 1.0 1.0 (2 3 8.00 12.00 100.0 mm/s 1.0 N m 2 2 2 2 2 2 2 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3		
F						♪	- - +*	• ^{−1} →·	MAX 1

5.3.2 Detail-Dialogfeld "Bewegung"

Abbildung 5-11 Detail-Dialogfeld "Bewegung"

Tabelle 5-10 Felder "Einstellungen"							
Feld	Beschreibung						
Funktion	Benutzerdefinierter Name für den Bewegungsschritt. Er wird auf der Bewegungsseite angezeigt.						
	Werte: Eine beliebige Zeichenfolge						
Position	Endposition der Bewegungsschritte Wert: Eine beliebige Zahl zwischen 0 und der maximalen Achsenposition						
Verzögerung bei der Verriegelungsprüfung	Wert: Eine beliebige positive Zahl Nur im Automatikmodus verfügbar Fügt eine zusätzliche Verzögerung beim Eintritt in den Bewegungsschritt hinzu, bevor die Schrittbedingungen ausgewertet werden. Ein Wert von 0 deaktiviert diese Funktion.						
Max. Verriegelungs- Wartezeit	Wert: Eine beliebige positive Zahl Nur im Automatikmodus verfügbar Die maximal zulässige Wartezeit für die Verriegelungsprüfung zum Starten eines Bewegungsschritts. Wenn diese Zeit überschritten wird, wird davon ausgegangen, dass etwas schief gelaufen ist, ein Alarm wird ausgelöst und das Gerät wechselt in den manuellen Modus. Ein Wert von 0 deaktiviert diese Funktion.						
Bewegungsstart- Verzögerung	Wert: Eine beliebige positive Zahl Nur im Automatikmodus verfügbar Fügt eine zusätzliche Verzögerung vor der Ausführung eines Bewegungsschritts hinzu, aber erst nachdem die Bedingungen für den Bewegungsstart erfüllt sind. Ein Wert von 0 deaktiviert diese Funktion.						



Tabelle 5-10 Felder "Einstellungen"						
Feld	Beschreibung					
Max. Bewegungszeit	Wert: Eine beliebige positive Zahl Nur im Automatikmodus verfügbar Die maximal zulässige Zeit für den Schritt, die für den Abschluss seiner Bewegung erforderlich ist. Wenn diese Zeit überschritten wird, wird davon ausgegangen, dass etwas schief gelaufen ist, ein Alarm wird ausgelöst und das Gerät geht in den manuellen Modus über. Ein Wert von 0 deaktiviert diese Funktion.					

Tabelle 5-11 Dialog-Schaltflächen					
Schaltfläche	Beschreibung				
\oslash	Schaltfläche "Abbrechen" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Änderungen zu verwerfen und das Dialogfeld zu schließen.				
	Schaltfläche "Speichern" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um Änderungen an den Rezeptdaten von ausgewählten Schritten zu speichern.				



Tabelle 5-12 Profilfelder						
Feld	Beschreibung					
Position	Wert: Eine beliebige Zahl zwischen der Startposition und der Endposition Definiert die Übergangspositionen des Bewegungsschrittprofils. Während sich die Achse von ihrer Startposition zur Endposition bewegt, werden beim Durchlaufen der Profilposition die Achsengeschwindigkeit und das Drehmoment in die zugehörige Geschwindigkeit und das Drehmoment überführt. Diese Werte können manuell eingegeben werden, oder durch Tippen auf das Feld "Position" wird ein Dialogfeld "Ja/Nein" angezeigt, um die Positionen automatisch gleichmäßig zu verteilen.					
Geschwindigkeit	Wert: Eine beliebige Zahl zwischen 0 und der maximalen Achsengeschwindigkeit Das Geschwindigkeitsprofil für den aktuellen Schritt folgt den Profilpositionen. Diese Werte können einzeln eingegeben werden, oder Sie tippen auf das Feld "Geschwindigkeit", um ein numerisches Eingabefeld zu öffnen, in das Sie einen Wert für alle drei Profilschritte eingeben können.					
Drehmoment	Wert: Eine beliebige Zahl zwischen 0 und des maximalen Achsendrehmoments Das Drehmomentprofil für den aktuellen Schritt folgt den Profilpositionen. Diese Werte können manuell oder durch Antippen des Drehmoments eingegeben werden, um ein numerisches Eingabefeld zur Eingabe eines Wertes für alle drei Profilschritte aufzurufen.					
Im manuellen Modus ausführen	Wenn diese Option aktiviert ist, führt die Achse diesen Schritt im manuellen Modus aus, wenn sie die Bewegungsschritte durchläuft. Wenn diese Option nicht aktiviert ist, wird dieser Schritt bei der Ausführung im manuellen Modus übersprungen. Sie müssen sicherstellen, dass der folgende Schritt ausgeführt werden kann, sonst wird die Bewegung nicht ausgeführt.					
In Auto-Modus ausführen	Wenn diese Option aktiviert ist, führt die Achse diesen Schritt im Automatikmodus aus, wenn sie die Bewegungsschritte durchläuft. Wenn diese Option nicht aktiviert ist, wird dieser Schritt im Automatikmodus übersprungen. Sie müssen sicherstellen, dass der folgende Schritt ausgeführt werden kann, da sich die Achse sonst aufhängen kann.					
Bewegungsglättung	Ein Bewegungsglättungsfaktor kann eingestellt werden, wenn die Kurve des Bewegungsprofils eher zu einer S-Kurve geglättet werden soll. Es kann ein Wert von "Aus", "Niedrig", "Mittel", "Hoch" oder "Benutzerdefiniert" ausgewählt werden; mit diesen Werten wird der Ruck der Bewegung (Änderungsrate der Beschleunigung) angepasst.					
Benutzerdefinierter Glättungsfaktor	Wenn die Option "Benutzerdefiniert" ausgewählt ist, kann ein Ruckwert für die Bewegung manuell eingegeben werden. Je niedriger der Wert, desto langsamer ist die Änderungsrate der Beschleunigung.					



Mold 30.00 Masters 2 0.0	mm to 0.00 nm to 0.00 nm to 0.00 nm to to nms to to nm to to to nm to to nm to to to nm to to <thto< th=""> <thto< th=""> <thto< th=""> <th< th=""><th>9 0.00 mm 9 0.00 mm 9 0.0 mms 2 0.0 mms 9 0.0 Nm 3 0.0 Nm M-Ax Image: Arrow A</th><th>∯ 0.00/0.00 🛗 08/04/2024 ④ 16:04:43 ₩ Ψ 🛢 🛞 🛓 MMTester</th></th<></thto<></thto<></thto<>	9 0.00 mm 9 0.00 mm 9 0.0 mms 2 0.0 mms 9 0.0 Nm 3 0.0 Nm M-Ax Image: Arrow A	∯ 0.00/0.00 🛗 08/04/2024 ④ 16:04:43 ₩ Ψ 🛢 🛞 🛓 MMTester
Motion MAx.1 Steps Steps Steps 1 2 2 3 4	Step Settings Function Poultion Poultion 112 Interiock Check Delay Max Interiock Wait Time 00 Motion Start Delay 00 Max Motion Time 00	Profile Sensor Enable In Position Sensor 0 s 0 s 0 s	DI 1: Start Trigger 01 0.00 0.00 0.00 0.00

Abbildung 5-12 Detail-Dialogfeld "Bewegung" mit ausgewählter Registerkarte "Sensor"

	Tabelle 5-13 Sensorfelder					
Feld	Beschreibung					
Aktivieren	Aktiviert die Endposition der Schritte in der Positionssensorüberwachung. Werte: 0, 1 Wenn diese Funktion aktiviert ist, muss nach Beendigung des Schritts der Positionssensor auf "Hoch" stehen, um zum nächsten Schritt überzugehen. Wenn der Wert nicht innerhalb der eingestellten Zeitspanne für die Beendigung der Bewegung "Hoch" ist, wird ein Alarm ausgelöst und das Gerät wird aus dem Automatikmodus genommen.					
Positionssensor	Benutzerdefinierte digitale Eingänge Werte: 0–n Tippen Sie auf dieses Dropdown-Feld, um einen benutzerdefinierten Digitaleingang für die Verwendung als Positionssensor auszuwählen.					
Timeout	Die erlaubte Zeitspanne, nach der der Sensor anzeigt, dass die Achse in der richtigen Position ist, nachdem die Bewegung abgeschlossen wurde. Wenn der Sensor nach Ablauf der Timeout-Sekunden nicht auf "Hoch" geht, wird ein Fehler erzeugt.					



Mold Masters	0.00 0.0 0.0		0.00 0.0 0.0	mmis N m	M.Ac3	mmis N m	M-Ax4	0 mm 0 mm/s 0 N·m	M-Ax5	00 10 0 10 0 N	a a B	0.00 0.0 0.0	mm nmis N m		C) MAX	0.00/0.00	100 miles 100 miles 100 miles	8/04/2024	 ④ 16 ▲ MI 	:05:14 MTester
Motik M-Ax	on 1	Step	_				_	Ħ	M-A	x	-	L	8	_		Shot	Pin Extende		2	м-Ах
Step Loc Step 1 1	‡ T ↓ * • °	Setting Function Position Interlock Max Inte Motion 3 Max Mot	Check De rlock Walt itart Delay ion Time	lay Time		C			00 m 0 0 0		Profile xtend After	Move	Sensor	Shot P	in			ns) =C 4 1: Start rggor 01 4 2: Interior	>	° •
				Ø)		Ě							_						
		Ċ	9	4	2									⚠		• •#	•1] `→ ∙	M A	K 1

Abbildung 5-13 Detail-Dialogfeld "Bewegung" mit ausgewählter Registerkarte "Absteckbolzen"

Tabelle 5-14 Felder "Absteckbolzen"					
Feld	Beschreibung				
Nach der Bewegung verlängern	Nur sichtbar, wenn die Achse über einen aktivierten Absteckbolzen verfügt. Aktivieren Sie dieses Kontrollkästchen, um den Absteckbolzen auszufahren, nachdem der ausgewählte Bewegungsschritt seine Bewegung abgeschlossen hat. Hinweis: Wenn der Absteckbolzen nicht eingefahren wird, wird er automatisch eingefahren, bevor eine Bewegung erfolgt.				



5.3.3 Detail-Dialogfeld "Verriegelung"

Mold	LXA-M	00 mm 0. 0 mm 0. 0 N m 0.	mm s n	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N.m	W-V04	M-405	M-406	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N m	£	3 0.00/0.00	₩ 08/04/2024 Ψ 🛢 🔕	 ④ 16:05:32 ▲ MMTester
	Motion			_	Ĥ	M-Ax	•	⚠		Shot P	in Extended	0
	M-Ax: 1 Steps	Conditions									ns	<u> </u>
Ŭar	Steps Step	Configuration Type	1			Se Act	ttings tive Low			(- II	D- °
	#	Monitoring Continuously	Monitored •								4 1: Sta 10201 (rt In
	1 → 2 ⊭											
	3 🖷 -										- 8	۲
		Ě									- 8	
		\oslash	Ô									
-)(
		1	8						⚠	+ +#	•¬ ¹ →	MAx 1

Abbildung 5-14 Detail-Dialogfeld "Verriegelung"

Tabelle 5-15 Detail-Dialogfeld "Verriegelung"						
Feld/Schaltfläche	Beschreibung					
Type None	Auswahl Verriegelungstyp Werte: Keine Euromap 67 EMulti M-Ax-Achse Digitaleingänge Digitalausgänge Analogeingänge Analogausgänge Modus System Zyklus E-Antrieb Timer Zähler Nachdem Sie einen Verriegelungstyp ausgewählt haben, werden auf der rechten Seite entsprechende Optionen angezeigt.					



Tabelle 5-15 Detail-Dialogfeld "Verriegelung"					
Feld/Schaltfläche	Beschreibung				
Monitoring Start Condition	 Verriegelungsüberwachungstyp Werte: Startbedingung – Die Verriegelung muss nur "OK" sein, um die Bewegung zu starten. Außerhalb des Automodus ignoriert Durchgehend überwacht – Die Verriegelung muss während der gesamten Bewegung "OK" sein. Wenn die Bewegung beginnt und die Verriegelung nicht in Ordnung ist, wird ein Fehler erzeugt, die Bewegung wird gestoppt und das Gerät wechselt in den manuellen Modus. 				
Evaluation Direct	 Startbedingung – Auswertungsart Direkt – Ist wahr, wenn die Variable wahr ist Ansteigende Flanke – Wird wahr, sobald die Variable von falsch nach wahr wechselt Fallende Flanke – Wird wahr, sobald die Variable von wahr nach falsch wechselt 				
	Schaltfläche "Löschen" Wenn dieser Dialog von einer bestehenden Verriegelung aus geöffnet wurde, entfernt die Schaltfläche "Löschen" die Verriegelung aus dem Bewegungsschritt. Wenn der Dialog über die Schaltfläche "Neue Verriegelung" geöffnet wurde, wird das Dialogfeld geschlossen und der Bewegungsschritt wird nicht beeinflusst.				
	Schaltfläche "Speichern" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die neue oder geänderte Verriegelung für den ausgewählten Bewegungsschritt zu speichern.				





Abbildung 5-15 Beispiel Detail-Dialogfeld "Verriegelung"

Um z. B. den ausgewählten Bewegungsschritt so zu konfigurieren, dass er mit einem der benutzerdefinierten Digitaleingänge verriegelt wird, kann der Konfigurationstyp in "Digitaleingang" geändert werden. Die Felder auf der rechten Seite werden je nach Auswahl in den linken Feldern ausgefüllt. In diesem Beispiel wird eine Dropdown-Liste mit allen benutzerdefinierten digitalen Eingängen angezeigt. Wenn "Aktiv niedrig" ausgewählt ist, ist die Bedingung erfüllt, wenn der ausgewählte Digitaleingang "Niedrig" ist. Wenn "Aktiv niedrig" nicht ausgewählt ist, ist die Bedingung erfüllt, wenn der Eingang "Hoch" ist.



5.3.4 Dynamische Überwachung



Abbildung 5-16 Seite "Dynamische Überwachung"

	Tabelle 5-16 Grafik					
Feld/ Schaltfläche	Beschreibung					
Torque [N·m]	Das Kontrollkästchen "Drehmoment" blendet die aktuelle Drehmomentkurve und die Toleranzbänder ein oder verbirgt sie.					
Velocity [mm/s]	Das Kontrollkästchen "Geschwindigkeit" blendet die aktuelle Geschwindigkeitskurve und das Toleranzband ein oder verbirgt sie.					



Information					
Status	Off				
Torque Limit Violation				(
forque Elinit violation				(9
Position / Torque		0.0	mm	0.0	N·m
Velocity Limit Violation				(С
Position / Velocity		0.0	mm	0.0	mm/s

Abbildung 5-17 Feld "Informationen"

Tabelle 5-17 Feld "Informationen"							
Feld/Schaltfläche	Beschreibung						
Status Idle	Statuswerte für dynamische Überwachung: Aus Leerlauf Überwachung Aufzeichnung – Warten auf Bewegung Aufzeichnung – Aktiv Aufzeichnung – Beendet Aufzeichnung – Fehlgeschlagen Fehler						
Torque Limit Violation O.0 mm 0.0 N m Velocity Limit Violation O.0 mm 0.0 N m Position / Velocity 0.0 mm 0.0 mm/s	Grenzwertverletzungen Bei einer Verletzung des Drehmoment- oder Geschwindigkeitsgrenzwerts leuchtet die entsprechende LED auf und die Position und der Wert, an dem die Verletzung aufgetreten ist, werden angezeigt.						



Record	Torque	Velocity	Settings					
Stroke								
% End Stroke Mor	100 %							
Automatic Control								
Automatically Record On Parameter Changes								
Automatically Rec	ord In Auto Mode							
Record Cycle Dela	ау			0				
Manual Control								
			Recor	d Reset				

Abbildung 5-18 Registerkarte "Aufzeichnung"

Tabelle 5-18 Registerkarte "Aufzeichnung"						
Feld/Schaltfläche		Beschreibung				
Stroke % End Stroke Monitored	(100 %)	Prozentsatz Endhub überwacht Werte: 0–100 % Der Prozentsatz der aktuellen Bewegung, der vom dynamischen Überwachungsprogramm überwacht werden soll. Der überwachte Hubbereich wird unter der linken und rechten Y-Achse des Diagramms angezeigt.				
Automatic Control Automatically Record On Parameter Changes Automatically Record In Auto Mode Record Cycle Delay	•	Automatische Steuerung Automatische Aufzeichnung bei Parameteränderung: Löst eine neue Aufzeichnungsverfolgung aus, wenn sich eine der Bewegungsprofileinstellungen geändert hat. Ist diese Funktion nicht aktiviert, ist es sehr wahrscheinlich, dass Änderungen an der Bewegung zu einem Verstoß führen. Automatische Aufzeichnung im Automatikmodus: Löst eine neue Aufzeichnungsverfolgung aus, wenn das Gerät in den Automatikmodus wechselt und die Anzahl der aktiven Zyklen die im Feld "Verzögerung des Aufzeichnungszyklus" eingegebene Zahl erreicht.				
Manual Control Rec	cord Reset	Manuelle Steuerung Ermöglicht dem Bediener das manuelle Aufzeichnen oder Zurücksetzen einer Ablaufverfolgung. Schaltfläche "Aufzeichnen": Die dynamische Überwachung geht in den Zustand "Aufzeichnung – Warten auf Bewegung" über und zeichnet die Bewegung bei der nächsten Ausführung auf. Schaltfläche "Zurücksetzen": Die dynamische Überwachung geht in den Zustand "Aus" über und die bestehende Ablaufverfolgung wird gelöscht.				



Record	Torque	Velocity	Settings						
Enable									
Dynamic Torque Monitoring									
Tolerance									
Upper Torque Tole	rance			0.1 N·m					
Lower Torque Tole	rance			20 %					

Abbildung 5-19 Registerkarte "Drehmoment"

Tabelle 5-19 Registerkarte "Drehmoment"					
Feld/Schaltfläche	Beschreibung				
Enable Dynamic Torque Monitoring	Dynamische Drehmomentüberwachung einschalten				
Tolerance 0.1 N m Lower Torque Tolerance 20 %	Toleranz bei der dynamischen Drehmomentüberwachung. Die einzelnen Werte für das obere und untere Toleranzband können individuell eingestellt werden. Je nach Einstellung werden diese in den Einheiten Kraft oder Prozent angegeben.				



Enable

Abbildung 5-20 Registerkarte "Geschwindigkeit"

Tabelle 5-20 Registerkarte "Geschwindigkeit"						
Feld/Schaltfläche	Beschreibung					
Enable Dynamic Velocity Monitoring	Dynamische Geschwindigkeitsüberwachung einschalten					
Velocity Tolerance	Toleranz bei der dynamischen Geschwindigkeitsüberwachung Es kann ein unteres Toleranzband festgelegt werden. Je nach Einstellung werden diese in den Einheiten Geschwindigkeit oder Prozent angegeben.					



Record	Torque	Velocity	Settings
Torque Noise Supp	pression		Off
Torque Smoothing			Low
Torque Monitoring	Mode		Both
Torque Upper Tole	rance Type		Offset 🔹
Torque Lower Tole	rance Type		Percent
Velocity Tolerance	Туре		Percent •

Abbildung 5-21 Registerkarte "Einstellungen"

Tabelle 5-21 Registerkarte "Einstellungen"						
Feld/Schaltfläche	Beschreibung					
Geräuschunterdrückung bei Drehmoment	Geräuschunterdrückung bei Drehmoment: Begrenzt den Mindestwert der Drehmoment- toleranz im oberen Bereich auf einen Prozentsatz des Spitzendrehmoments des Motors. Werte: • Niedrig • Mittelschnell • Hoch • Aus					
Drehmomentglättung	Drehmomentglättung: Passt die Anzahl der Einträge an, die im Filter für den gleitenden Drehmomentdurchschnitt verwendet werden. Je höher die Einstellung, desto weniger anfällig ist das Drehmoment für zufällige Spitzen und Rauschen. Dies kann jedoch die Reaktionszeit um einige Millisekunden verringern. Werte: • Niedrig • Mittelschnell • Hoch • Aus					
Drehmomentüberwachungsmodus	Drehmomentüberwachungsmodus: Wählt aus, welche Drehmomenttoleranzbereiche überwacht werden sollen. Werte: • Positiver Grenzwert • Negativer Grenzwert • Beide					
Toleranzarten	Stellen Sie die Toleranzart für das Toleranzband ein. Werte: • Prozent • Versatz					



5.3.5 Achsenkonfiguration

Wenn die Titelleisten in Abschnitte unterteilt sind und nur ein Abschnitt hervorgehoben ist, handelt es sich um separate Registerkarten, die Sie auswählen können, um weitere Inhalte auf derselben Seite anzuzeigen.

Mold	M-Ax1	0.00 0.0 0.0	mmis N-m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N m	M-Ax3	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N m	M-Au5	0.00 0.0 0.0	nm mm3 N m	M-Au6	0.00 0.0 0.0	mmis N m			€ 3 ₩44	0.00/0.00	Ξ Ψ	08/04/2024	•	16:09:17 MMTester
											1	i i	м	-Ax	k	-	4	\triangle								
1	Config M-Ax: 1	uratio	n	Axi							Gene	eral						Motion				Sho	(Pin			M-Ax
	Setting	5							(A	kis Interlocks		
Mar	Туре									Basic	Linear	Axis		Ψ.										D		Q.
	Orientati	on							(Horizo	ontal		1	•												
	Configu Shot Pin	ration											1													
_																										
≡																										۲
-																										
			1	ſ	Q	T	R	Г	_	-		_		_		-	-	_	1			•#		ר ז' →		Ax 1
				1	-				_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	<u>_</u>	~						2

Abbildung 5-22 Achsenkonfigurationsseite mit ausgewählter Registerkarte "Achse"

5.3.5.1 Registerkarte "Achse"

Tabelle 5-22 Feld "Einstellungen"							
Feld	Beschreibung						
Name	Benutzerdefinierter Name für die Achse. Wird in den Abschnitten Verzeichnis/M-Ax- Navigation angezeigt. Werte: Eine beliebige Zeichenfolge						
Тур	Achsentyp Werte: • Grundlegende Linearachse • Grundlegende Drehachse • Periodische Drehachse						
Aktivieren	Aktiviert und deaktiviert die Achse Werte: Ausgewählt oder nicht ausgewählt						
Konfiguration	Konfiguration						
Absteckbolzen	Ermöglicht die Funktionalität des Absteckbolzens						

Tabelle 5-23 Feld "Achsenverriegelungen"						
Achsenverrie- gelungen	Bedingungen für Achsenverriegelung Damit sich die Achse bewegen kann, müssen alle konfigurierten Verriegelungen					
	erfüllt sein. Wenn es Bewegungsanforderungen/-versuche gibt, während die Achsenverriegelungen nicht in Ordnung sind, erzeugt das System einen Fehler.					



Mold	T 0.00 mm 0 0.0	mm vg 0.00 mm vg 0.00 mm mms 2 0.0 mms 2 0.0 mms Nm 2 0.0 Nm 2 0.0 Nm	€ 0.00/0.00 🛗 08/04/2024 ④ 16:13:06
	f	мах 🖿 🔬	
	Configuration M-Ax:1 Axis General	Motion	Shot Pin M-Ax
,	Position Maximum Maximum Position Stroke Offset	100.00 mm 0.00 mm	¢°
	Minimum Position Stroke Offset Forward Position Tolerance	0.00 mm 0.25 mm	
	Back Position Tolerance Lag Error Lag Error Limit [1/100]	0.25 mm	
	Torque Maximum	1.00 Nm	۲
	Forward Maximum Setup Mode	1.00 Nm 1.00 Nm	
	Calibration Mode Back Maximum	1.00 Nm	
•	Setup Mode Calibration Mode	1.00 Nm 1.00 Nm	
		♪	

5.3.5.2 Registerkarte "Allgemein"

Abbildung 5-23 Achsenkonfigurationsseite mit ausgewählter Registerkarte "Allgemein"

Tabelle 5-24 Positionsfeld							
Feld	Beschreibung						
Maximum	Maximaler physikalischer Achsenhub Werte: Ein beliebiger positiver Wert Bei einer periodischen Drehachse wird die maximale Position als Achsenperiode verwendet.						
Max. Positionsversatz	Versatz vom maximalen Hub zur Bestimmung des maximalen Software-Hubes Werte: Ein beliebiger positiver Wert						
Min. Positionsversatz	Versatz vom minimalen Hub zur Bestimmung des minimalen Software-Hubes Werte: Ein beliebiger positiver Wert						
Vorwärtspositionstoleranz	Toleranz für eine Vorwärtsbewegung, um in der richtigen Position zu sein Werte: Ein beliebiger positiver Wert						
Rückwärtspositionstoleranz	Toleranz für eine Rückwärtsbewegung, um in der richtigen Position zu sein Werte: Ein beliebiger positiver Wert						
Schleppfehlergrenze	Erlaubte Differenz zwischen der Soll- und der Ist-Position in 1/100stel-Einheiten.						





Min. PO = Minimaler Positionsversatz Max. PO = Maximaler Positionsversatz HS = Festanschlag VSR = Gültiger Hubbereich Max. HS = Maximaler Festanschlag

Minimaler Festanschlag = 0 – Min. Positionsversatz Maximaler Festanschlag = Maximale Position – Min. Positionsversatz Minimale Software-Position (SW-Position) = 0 Maximale SW-Position = Maximaler Festanschlag – Max. Positionsversatz

Tabelle 5-25 Feld "Drehmoment"				
Feld	Beschreibung			
Maximum	Maximal zulässiges Drehmoment für die Achse Werte: Ein beliebiger positiver Wert			
Vorwärts – Maximum	Maximal zulässiges Drehmoment für Vorwärtsbewegungen Werte: Jeder positive Wert bis zum Maximum			
Vorwärts – Einrichtungsmodus	Drehmoment für Vorwärtsbewegungen im Einrichtungsmodus Werte: Jeder positive Wert bis zum Vorwärts-Maximum			
Vorwärts – Kalibrierungsmodus	Drehmoment für Vorwärtsbewegungen im Kalibrierungsmodus Jeder positive Wert bis zum Vorwärts-Maximum			
Rückwärts – Maximum	Maximal zulässiges Drehmoment für Rückwärtsbewegungen Jeder positive Wert bis zum Maximum			
Rückwärts – Einrichtungsmodus	Drehmoment für Rückwärtsbewegungen im Einrichtungsmodus Jeder positive Wert bis zum Rückwärts-Maximum			
Rückwärts – Kalibrierungsmodus	Drehmoment für Rückwärtsbewegungen im Kalibrierungsmodus Jeder positive Wert bis zum Rückwärts-Maximum			



5.3.5.3 Registerkarte "Bewegung" 0.00/0.00 M-Au5 0.00 0.00 mmis N m nm5 Nm M-Au6 MAx Ĥ ≙ ~ Configuration U M-Ax Axis General Shot Pin Motion Forward Back 100.0 100.0 ø mm/3 mmis Maximum Velocity Maximum Ve Har 2,000.0 mm/s* 2,000.0 mm/s* sieration Acceleration 2,000.0 mmst Deceleration 2,000.0 mm/s* Deceleration \sim Setup Mode Setup Mode 10.0 Velocity 10.0 Velocity mmis mmis. **Calibration Mod** Calibrat 5.0 5.0 velocity mmit /elocity mnis Ο \triangle 亡 T æ M-Ax 1 ** • 1 -

Abbildung 5-24 Achsenkonfigurationsseite mit ausgewählter Registerkarte "Bewegung"

Tabelle 5-26 Feld "Vorwärts"				
Feld	Beschreibung			
Max. Geschwindigkeit	Maximal zulässige Geschwindigkeit für Vorwärtsbewegungen Werte: Ein beliebiger positiver Wert			
Beschleunigung	Beschleunigung für Vorwärtsbewegungen Werte: Ein beliebiger positiver Wert			
Verzögerung	Verzögerung für Vorwärtsbewegungen Werte: Ein beliebiger positiver Wert			
Einrichtungsmodus – Geschwindigkeit	Geschwindigkeit für Vorwärtsbewegungen im Einrichtungsmodus Werte: Ein beliebiger positiver Wert			
Kalibrierungsmodus – Geschwindigkeit	Geschwindigkeit für Vorwärtsbewegungen im Kalibrierungsmodus Werte: Ein beliebiger positiver Wert			

Tabelle 5-27 Feld "Rückwärts"				
Feld	Beschreibung			
Max. Geschwindigkeit	Maximal zulässige Geschwindigkeit für Rückwärtsbewegungen Werte: Ein beliebiger positiver Wert			
Beschleunigung	Beschleunigung für Rückwärtsbewegungen Werte: Ein beliebiger positiver Wert			
Verzögerung	Verzögerung für Rückwärtsbewegungen Werte: Ein beliebiger positiver Wert			
Einrichtungsmodus – Geschwindigkeit	Geschwindigkeit für Rückwärtsbewegungen im Einrichtungsmodus Werte: Ein beliebiger positiver Wert			
Kalibrierungsmodus – Geschwindigkeit	Geschwindigkeit für Rückwärtsbewegungen im Kalibrierungsmodus Werte: Ein beliebiger positiver Wert			



Mold	INAM Pooo	0.00 mm 0.0 mm 0.0 N m	M-AX2	0.00 0.0 0.0	nm cura	0.00	mm mm/s N m	M-Ax4	0 mm mm/s N m	M-Au5	0.00 0.0 m 0.0 r	M-Au6	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N m		13 1000	0.00/0.00	≡ ¥	08/04/2024	0	16:15:34 MMTester
									f		I-Ax	-		⚠							
1	Configur M-Ax: 1	ation	Ax	is				Ge	neral					Motion			Sh	ot Pin		_	M-Ax
	Shot Pin Torque Dis	able					(Never			•										¢°
	In Position Sensor	Sensor					(DI 1: Start	Trigger 0	1	•										
	Activation 1 Retract In Position	Time Sensor							0	0.00	•										
	Sensor Activation 1	Time					(DI 1: Start	Trigger 0	1	•										\bigcirc
									•	19											
-			_																		
		i	<u> </u>	Ţ		:									Δ	-+-	- +#	٠	י →		HAX 1

5.3.5.4 Registerkarte "Absteckbolzen"

Abbildung 5-25 Achsenkonfigurationsseite mit ausgewählter Registerkarte "Absteckbolzen"

Tabelle 5-28 Felder "Absteckbolzen"				
Feld	Beschreibung			
Drehmoment deaktivieren	Das Achsendrehmoment kann vor oder nach dem Ausfahren des Absteckbolzens deaktiviert werden, wenn das mechanische System dies erfordert. Werte: • Nie			
	Vor dem Ausfahren des Absteckbolzens			
	Nach dem Ausfahren des Absteckbolzens			
Verlängern				
Positionssensor	Dieses Kontrollkästchen wird angezeigt, wenn der Auszug des Absteckbolzens einen Sensor für die Positionsrückmeldung hat.			
Sensor	Ausgewählter benutzerdefinierter digitaler Eingang, mit dem der Sensor für die Rückmeldung des Absteckbolzenauszugs verdrahtet ist.			
Aktivierungszeit	Werte: Zeit in Sekunden Wenn ein Positionssensor vorhanden ist: Die Aktivierungszeit ist die maximal zulässige Zeit, nachdem das Signal für den Auszug des Absteckbolzens gesetzt wurde, bevor das Signal für die Positionsrückmeldung auf "Hoch" geht. Wenn das Rückmeldesignal nicht innerhalb der eingestellten Zeitspanne "Hoch" ist, wird ein Fehler erzeugt. Wenn kein Positionssensor vorhanden ist: Die Ak- tivierungszeit ist die erforderliche Aktivierungszeit für den Weg des Absteckbolzens von der eingefah- renen in die ausgefahrene Position. Nach Ablauf der Aktivierungszeit geht das System davon aus, dass der Absteckbolzen ausgefahren ist.			



П

Tabelle 5-28 Felder "Absteckbolzen"				
Feld	Beschreibung			
Zurückziehen				
Positionssensor	Dieses Kontrollkästchen wird angezeigt, wenn der Rückzug des Absteckbolzens über einen Sensor für die Positionsrückmeldung verfügt.			
Sensor	Ausgewählter benutzerdefinierter digitaler Eingang, mit dem der Sensor für die Rückmeldung des Absteckbolzenrückzugs verdrahtet ist.			
Aktivierungszeit	Werte: Zeit in Sekunden Wenn ein Positionssensor vorhanden ist: Die Aktivierungszeit ist die maximal zulässige Zeit, nachdem das Signal für den Rückzug des Absteckbolzens gesetzt wurde, bevor das Signal für die Positionsrückmeldung auf "Hoch" geht. Wenn das Rückmeldesignal nicht innerhalb der eingestellten Zeitspanne auf "Hoch" geht, wird ein Fehler erzeugt. Wenn kein Positionssensor vorhanden ist: Die Aktivierungszeit ist die erforderliche Aktivierungszeit für den Weg des Absteckbolzens von der ausgefahrenen in die eingefahrene Position. Nach Ablauf der Aktivierungszeit geht das System davon aus, dass der Absteckbolzen eingefahren ist.			
	Manueller Druckknopf zum Ausfahren des Absteckbolzens			
	Manueller Druckknopf zum Einfahren des Absteckbolzens			

Mold 1 0.00 nm 0 0.00 nm 10 0.00 0 10 10 0.00 10 10 10 10 10 ➡ 08/04/2024 ④ 16:18:28 ♥ ■ ◎ ▲ MMTester 0.00/0.00 mmis N-m M-Au6 0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N m MAx ÷ 1 ≙ Drive M-Ax: 1 U M-Ax Controller Encoder Linea ¢ Position Contro Type Har -400.00000 Proportional Gain Single Turn Encor Integral Time 0.00000 Invert Direction Prediction Time 0.00040 Input Gear 0.00040 Total Time Delay Output Gear 100.00 mm Speed Controlle Lead Distance 2.00000 Proportional Gain 0.00000 Integral Time ۲ 0.00000 Filter Time Notch Filter Enable 0.00000 на Center Frequency Bandwidth 0.00000 Hz Autotune Active Autotune ⚠ 亡 T æ M-Ax 1 *# --

5.3.6 Antriebskonfiguration

Abbildung 5-26 Seite "Antrieb"

Tabelle 5-29 Feld "Steuerung"						
Feld/Schaltfläche	Beschreibung					
Positionsregelung – Proportionale Verstärkung	Proportionale Verstärkung Werte: Eine beliebige Zahl					
Positionsregelung – Integralzeit	Integralzeit Werte: Eine beliebige Zahl					
Positionsregelung – Vorhersagezeit	Vorhersagezeit Werte: Eine beliebige Zahl					
Positionsregelung – Gesamte Zeitverzögerung	Gesamte Zeitverzögerung Werte: Eine beliebige Zahl					
Geschwindigkeitsregelung – Proportionale Verstärkung	Proportionale Verstärkung Werte: Eine beliebige Zahl					
Geschwindigkeitsregelung – Integralzeit	Integralzeit Werte: Eine beliebige Zahl					
Geschwindigkeitsregelung – Filterzeit	Filterzeit Werte: Eine beliebige Zahl					
Kerbfilter – Aktiviert	Aktiviert den Kerbfilter Werte: Ausgewählt oder nicht ausgewählt					
Kerbfilter – Mittenfrequenz	Mittenfrequenz Werte: Eine beliebige Zahl					
Kerbfilter – Bandbreite	Bandbreite Werte: Eine beliebige Zahl					



Tabelle 5-29 Feld "Steuerung"					
Feld/Schaltfläche	Beschreibung				
Automatische Abstimmung – Aktiv	Werte: Aus oder grün Wenn die automatische Abstimmung aktiv ist, leuchtet die LED grün.				
Autotune	Steuerungen für automatische Abstimmung Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um ein Dialogfeld zum Starten der automatischen Abstimmung zu öffnen. Tippen Sie auf "OK", um die automatische Abstimmung der Steuerung zu starten, falls dies möglich ist. Wenn es nicht möglich ist, die automatische Abstimmung zu starten, wird eine Fehlermeldung angezeigt. Nur sichtbar, wenn der angemeldete Benutzer über eine Inbetriebnahmeberechtigung verfügt.				

Tabelle 5-30 Feld "Encoder"					
Feld	Beschreibung				
Тур	Aktualisierungen je nach Achsentyp Werte: • Linear • Drehung • Drehung, periodisch				
Single-Turn-Encoder	Auswahl Multi-Turn-/Single-Turn-Encoder Bei Konfiguration mit einem Single-Turn-Encoder muss die Achse bei jedem Einschalten des Geräts kalibriert werden.				
Richtung umkehren	Kehrt die Drehrichtung des Motors um				
Eingangsgetriebe	Anzahl der Umdrehungen auf der Encoder-Seite Werte: Eine beliebige Zahl				
Abtriebsrad	Anzahl der Umdrehungen auf der Lastseite, die der Anzahl der Umdrehungen auf der Encoder-Seite entsprechen. Werte: Eine beliebige Zahl				
Elektrodenabstand	Der von der Achse zurückgelegte Weg, während sich der Ausgang des Getriebes (auf der Lastseite) um eine Umdrehung bewegt.				



B 08/04/2024 (2) 16:19:05 Mold 0, 7, 0,00 mm 0, 0,00 mm 1, 0,000 mm 2, 0,00 mm 0, 0,000 mm 0 0.00/0.00 M-Au6 0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N m mms Nm A MMTester ψ 🛢 🔕 MAx ÷ 1 ≙ Motor M-Ax 1 U M-Ax Motor Parameters Temperature Sensor Parameters Brake Parameters 3.0 0.0 °C Nominal Current 0.0 ¢ Number of Pole Pairs Maximum Temperature Limit A Har 0.0 0 Nominal Torque 5000.0 min" Resistance R0 0.0 Nm Nominal Speed Maximum Speed 12000.0 mm⁻¹ Resistance R7 0.0 0 Activation Delay 0.000 s \sim Nominal Voltage 330.0 v Temperature T0 0.0 °C Release Delay 0.000 s 0.0 °C 4.0 A Temperature T1 Nominal Current Stall Current 5.0 A Temperature T2 0.0 °C Peak Current 18.0 A Temperature T3 0.0 °C 4.0 N = Temperature T4 0.0 10 Nominal Torque 0 Stall Torque 5.0 Nm Temperature T5 0.0 ° Motor Selection Peak Torque 15.0 N m Temperature T6 0.0 °C Motor Data 0.0 °C 65.000 mvinin Temperature T7 Voltage Constant Select Ē Torque Constant 1.00000 NmiA 20.00000 0 Stator Resistance Commutation Offset 0.01000 H Stator Inductance Moment of Inertia 0.002000 kp m* Active iominal Ambient Temperature 40.00000 °C Commutation Offset 0.00000 mutation Offset 0.00000 Autotune 亡 T Q. ∕∿ M-Ax 1

5.3.7 Motorkonfiguration

Abbildung 5-27 Seite "Motorkonfiguration"

Tabelle 5-31 Felder der Seite "Motorkonfiguration"				
Feld	Beschreibung			
Motorparameter	Aktive Motorparameter			
Temperatursensor-Parameter	Temperatursensor-Parameter des aktiven Motors			
Bremsenparameter	Bremsenparameter des aktiven Motors			

Tabelle 5-32 Feld "Motorauswahl"					
Feld/Schaltfläche		Beschreibung			
Motor Data	MSK040C_0450_NN.xml	Aktive Motordatendatei Werte: Motortyp			
Select		Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Motordaten zu aktualisieren. Alle Änderungen an der Motorauswahl müssen im Antrieb aktualisiert werden, und es ist ein Neustart erforderlich, damit die Änderungen wirksam werden. Nur sichtbar, wenn der angemeldete Benutzer über eine Berechtigung zum Bearbeiten der Konfiguration verfügt.			



Tabelle 5-33 Feld "Kommutierungsversatz"					
Schaltfläche	Beschreibung				
Aktiv	Werte: Aus oder grün Wenn die automatische Abstimmung des Kommutierungsversatzes aktiv ist, leuchtet die LED grün.				
Kommutierungsversatz	Aktueller Wert des Kommutierungsversatzes				
Autotune	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die automatische Abstimmung zu starten. Wenn es nicht möglich ist, die automatische Abstimmung zu starten, wird eine Fehlermeldung angezeigt. Nur sichtbar, wenn der angemeldete Benutzer über eine Inbetriebnahmeberechtigung verfügt.				

5.3.7.1 Dialogfeld "Motorauswahl"

Mold	0.00 0.0 0.0	M.Ax2	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N m	M-Au3	mm mn/s N m	M-Au4 000 000	mm king	0.00 0.0 0.0	N-Ax6	0.00 mm 0.0 mm 0.0 N m	₿ ₩4	0.00/0.00	₩ 08/ Ψ	04/2024 (16: MM 	19:23 Tester
						- 1	ł	M-Ax	-	\wedge						
	Motor M-Ax: 1	Motor Se	lection	_	_	_		_	_				×			м-Ах
	Motor Parame	Bosch Re	xroth						Filen	170				0		ď
<u> </u>	Nominal Speed Maximum Speed	Exlar							MS2N04_8	OBNN.xml		Page	Up	0 N 000	3	
	Nominal Voltag	B&R							MS2N04_B	081N.xml				000		
	Stall Current Peak Current	Custom D	ata						MS2N04_C	0BTN.xml		Los				
	Nominal Torque								MS2N04_D	0BQN.xml				L.,	_	
	Peak Torque								MS2N05_C	OBNN.xml			Ĩ.			Y
	Voltage Consta Torque Constar								MS2N05_0	08HN.xml		Edi	t	Select		
	Stator Resistan								MS2N06-E	0BRN.xml		1	;			
	Moment of Iner											Page D	own	00000		
-	Commutation C	Misel		0.0000	0								0	Autotune		
			•	(<u>^</u> -	- +#	• ۳	••	M-Ax	1

Tabelle 5-34 Dialogfeld "Motorauswahl"								
Feld/Schaltfläche	Beschreibung							
B&R	Liste der verfügbaren Motorgruppen Tippen Sie auf diese Option, um eine bestimmte							
Bosch Rexroth	Motorgruppe auszuwählen. Werte:							
Misc	B&R Exlar							
Custom Data	Bosch RexrothSonstiges							
	 Benutzerdefinierte Daten 							



Tabelle 5-34 Dialogfeld "Motorauswahl"								
Feld/Schaltfläche	Beschreibung							
Filename MS2N05_C0BNN.xml MS2N10_E1BNL.xml MS2N10_F1BHL.xml MSK030C_0900_NN.xml MSK040B_0450_NN.xml MSK040B_0600_NN.xml MSK040C_0450_NN.xml MSK040C_0600_NN.xml MSK040C_0600_NN.xml MSK040C_0600_NN.xml MSK040C_0600_NN.xml MSK040C_0600_NN.xml MSK040C_0600_NN.xml MSK040C_0600_NN.xml	Liste der verfügbaren Motoren in einer Motorgruppe Tippen Sie, um einen bestimmten Motor auszuwählen.							
Page Up	Schaltfläche "Seite nach oben" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um in der Motorenliste nach oben zu navigieren.							
Page Down	Schaltfläche "Seite nach unten" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um in der Motorenliste nach unten zu navigieren.							
Load	Schaltfläche "Laden" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um das Dialogfeld "Laden" zu öffnen, in dem Sie weitere Optionen auswählen können.							
	Schaltfläche "Speichern" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die ausgewählte Motordatendatei in die Achse zu laden. Änderungen an der Motorauswahl werden beim Hochfahren übernommen und können erst nach einem Neustart wirksam werden.							
Edit	Schaltfläche "Bearbeiten" Nur verfügbar, wenn die Motorgruppe "Benutzerdefinierte Daten" ausgewählt ist. Öffnet das Dialogfeld "Motordaten bearbeiten" für die ausgewählte Motordatendatei.							



Mold	0.00 0.0 0.0	mm 8 0.00	0 mm 0 mm/s 0 N.m	M.Au3	mm prevent	0.00 0.0 0.0	min N m	0.00 0.0 0.0	nn gory W	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N m		0.00 / 0.00	🛗 08/04/202 🖞 🛢 🔕		6:20:10 IMTester
						1	N	I-Ax	-	\triangle					
	Motor M-Ac 1	Motor Selec	tion					_					×	_	м-Ах
	Nominal Speed	Motor Data	ters						Rename		C			A Nm	¢°
	Maximum Spee Nominal Voltag	Type Software Com	atbility				4	3	Create		C		000 Create	5	
	Nominal Current Stall Current Peak Current	Winding Conne Number of Pol Nominal Speet	Pairs				(1 (3) (9,000	min-1							
	Nominal Torque Stall Torque Peak Torque	Maximum Spe Nominal Voltag	e				9,000								۲
	Voltage Consta Torque Constar	Stall Current Peak Current					1.7 6.8	A) A)					Sei	Het	
	Stator Resistan Stator Inductan Moment of Iner	Nominal Torqu Stall Torque Peak Torque					0.9	Nm Nm Nm		L Save	Delete	Ø Cancel	C)	
-	Nominal Ambieu Commutation Off	sel		0.0000	•	_	_	-					Auto	tune	
		Ċ (2	æ							A	+#	• " ¹ →	•	u r 1

Abbildung 5-28 Dialogfeld "Motordaten"

	Tabelle 5-35 Dia	alogfeld "Motordaten"							
Feld/Schaltfläche		Beschreibung							
Motor Data Motor Parameters Type Software Compatibility Winding Connections Number of Pole Pairs Nominal Speed Maximum Speed Nominal Voltage Nominal Current Stall Current Peak Current Nominal Torque Stall Torque	4 515 1 3 9,000 mm ⁻¹ 9,000 mm ⁻¹ 600.0 v 1.7 A 1.7 A 6.8 A 0.9 Nm 0.8 Nm 4.0 Nm	Editierbare Liste von Motorparametern, die für die Erstellung einer benutzerdefinierten Motordatentabelle erforderlich sind.							
Rename	Rename	Umbenennen Feld "Umbenennen" Schaltfläche "Umbenennen" Um die ausgewählte benutzerdefinierte Motordatendatei umzubenennen, geben Sie einen Text in das Feld "Umbenennen" ein und tippen Sie auf die Schaltfläche "Umbenennen".							
Create	Create	Erstellen Feld "Erstellen" Schaltfläche "Erstellen" Um eine neue Motordatendatei zu erstellen, geben Sie den Text in das Feld "Erstellen" ein und tippen auf die Schaltfläche "Erstellen".							



Tabelle 5-35 Dialogfeld "Motordaten"								
Feld/Schaltfläche	Beschreibung							
Save	Schaltfläche "Speichern" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Speichern", um die Motordaten in der ausgewählten benutzerdefinierten Motordatendatei zu speichern.							
Delete	Schaltfläche "Löschen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Löschen", um die ausgewählte Motordatendatei zu löschen.							
Cancel	Schaltfläche "Abbrechen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Abbrechen", um das Dialogfeld "Motordaten bearbeiten" zu schließen, ohne Änderungen vorzunehmen.							

5.3.8 Kalibrierung

Mold	M-Aut	0.00 0.0 0.0	mmits N m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N-m	M-Ax3	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N-m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mmis Nim	M-Au5	0.00 0.0 0.0	mm mm3 N m	M-Ax6	0.00	mmis mmis N m		E3 MAU	0.0	00.01	Ш Ф	08/0	4/2024	() 1 ()	6:22:19 IMTester
3	<u>.</u>										1	i i	N	I-Ax	Ľ	-		⚠									
	Calibra M-Ax: 1	ation																									M-Ax
\square	Calibra	tion													Sett	ings											
Mar	Enable	Calibrati Mode	ion Mode	e					a	Direct					Homi	ing Por	ution							0	.00	-	¢°
\square	Calibrat	ion Mod	e						C	onen			0														
	Motors (On											Õ														
	Calibrat	tion																									\square
	Calibrat	ed										ſ	Hom														
																											۲
+																											
	24		Ċ	ו	Ţ	4	\$												♪	-	-	*#	•	٦	.] -	Ax 1

Abbildung 5-29 Seite "Kalibrierung"

Tabelle 5-36 Feld "Kalibrierung"										
Feld/Schaltfläche Beschreibung										
Kalibrierungsmodus aktivieren	Tippen Sie auf dieses Kontrollkästchen, um den Kalibrierungsmodus zu aktivieren. Wenn Sie die Achse kalibrieren oder die Seiten wechseln, wird der Kalibrierungsmodus automatisch beendet.									
Modus Rückkehr zur Ausgangsposition	Werte: • Direkt • Schalter • Endanschlag • Automatisch									
Kalibrierungsmodus	Werte: Aus oder grün Voraussetzung für die automatische Kalibrierung: das Gerät muss sich im Kalibrierungsmodus befinden. Die LED leuchtet grün, wenn die Bedingung erfüllt ist.									
Motoren ein	Werte: Aus oder grün Voraussetzung für die automatische Kalibrierung: das Gerät muss die Motoren eingeschaltet haben. Die LED leuchtet grün, wenn die Bedingung erfüllt ist.									
Kalibriert	Werte: Aus oder grün Die LED leuchtet grün, wenn die Achse erfolgreich kalibriert wurde.									


Tabelle 5-36 Feld "Kalibrierung"										
Feld/Schaltfläche	Beschreibung									
Ausgangsposition	Schaltfläche "Home"									
	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Start", um die Kalibrierung zu starten. Wenn alle Bedingungen erfüllt sind, wird die Kalibrierung gestartet.									
	Direkt: Richtet die Achse auf die Ausgangsposition aus.									
	Schalter: Richtet die Achse mit den eingestellten Parametern am gewählten Eingang aus.									
	Endanschlag: Richtet die Achse je nach Auswahl auf den positiven oder negativen Festanschlag aus.									
	Automatisch: * Sie müssen sicherstellen, dass die Achse den vollen Hub ungehindert ausführen kann.									
	Vorgehen:1. Die Achse bewegt sich in positiver Richtung, bis sie auf einen Festanschlag trifft.									
	2. Die Achse wird auf die maximale Position ausgerichtet.									
	 Die Achse bewegt sich in negativer Richtung, bis sie auf einen Festanschlag trifft. 									
	 Wenn die Position des festen Anschlags innerhalb der Vorwärtstoleranz zur 0-Position liegt, ist die automatische Kalibrierung erfolgreich und die kalibrierte LED leuchtet grün. 									

5.	Wenn die automatische Kalibrierung	ı fehlschlägt.	wird ein Fehler angezeigt.
<u>v</u> .	from all additionation and	, ioineoineige,	mild office office angoeoige

	Tabelle 5-37 Feld "Einstellungen"										
Feld	Beschreibung										
Ausgangsposition	Ausgangsposition der Achse Werte: Ein beliebiger positiver Wert										
Referenzfahrt – Beschleunigung	Beschleunigung, die für die Referenzfahrt zum Schalter genutzt wird Werte: Ein beliebiger positiver Wert										
Startgeschwindigkeit	Startgeschwindigkeit, die für die Referenzfahrt zum Schalter genutzt wird Werte: Eine positive Kalibrierungsgeschwindigkeit										
Referenzfahrt – Geschwindigkeit	Referenzfahrt – Geschwindigkeit Werte: Eine positive Kalibrierungsgeschwindigkeit Sollte ein sehr kleiner Wert sein. Sobald der Schalter gefunden ist, wird dieser verwendet, um die Flanke des Schalters für die Referenzfahrt zu finden.										
Startrichtung	Ursprüngliche Fahrtrichtung zum Auffinden des Referenzschalters Werte: Positiv oder negativ										
Referenzfahrt – Richtung	Endgültige Bewegungsrichtung, um die Flanke des Referenzschalters zu finden. Werte: Positiv oder negativ										
Referenzschalter	Auswahl eines benutzerdefinierten Digitaleingangs, der für die Referenzfahrt verwendet werden soll. Werte: Benutzerdefinierte digitale Eingänge										



0.00/0.00 08/04/2024 ④ 16:25:38 Mold 0.0 mm 0 0.00 mm 0 0.00 mm Masters 5 0.0 mm 5 0.0 Nm P 0.00 0.00 0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N.m mmis Nm A-Ax5 A-Auto mms Ψ 🛢 💿 A MMTester MA \triangle ÷ M-Ax 1 Custom IO E67 U Digital Inputs Digital Outputs Analog Inputs Analog Output Settings DI 1: Start Trig Name Start Trigger 01 Har DI 2: In lock 01 Hardwa DI 3: Input DI 4: Actions Triggers Ad nal Action DI 5: Action DI 6: DI 7: DI 8: DI 9: DI 10: T. DI 11: DI 12: DI 13: DI 14: DI 15 ⚠ T 亡 Q. M-Ax 1 *# . -++

Abbildung 5-30 Seite "Benutzerdefinierte E/A" mit ausgewählter Registerkarte "Digitaleingänge"

Tabelle 5-38 Felder des Feldes "Digitaleingänge"									
Feld	Beschreibung								
Name	Benutzerdefinierter Name Werte: Eine beliebige Zeichenfolge								
Hardware-Adresse	Adresse des Hardware-Speicherplatzes für die ausgewählten E/A Werte: Hardware-Speicherplatz								
Eingang	Zeigt den aktuellen Status des Eingangs an Werte: Rot oder aus								
Löst zusätzliche Maßnahmen aus	Wenn dieses Kontrollkästchen aktiviert ist, kann eine ansteigende Flanke der E/A zusätzliche Maßnahmen auslösen. Werte: Ausgewählt oder nicht ausgewählt								
Maßnahme	Die ausgewählte zusätzliche Maßnahme wird bei einer ansteigenden Flanke des Digitaleingangs ausgelöst. Werte: • Keine • Heizungen ein (nur E-Multi) • Integriertes HRC Ein								

5.4 Benutzerdefinierte E/A



Mold	0.00 0.0 WFWW	M-Ax2	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N m	0.00 mm 0.0 mm 0.0 N m	M-Ax4 0.0 0.0	R N AUS	0.00 mm 0.0 mm 0.0 N r	M-Ax6	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N.m		0.00 /	0.00	 ■ 08/04/2024 	() 1 ()	6:25:55 IMTester
					1	i 1	M-Ax	-	\triangle						
	Custom IO	Digital In	puts		Digital O	utputs			Analog Inputs			Analog O	utputs		E67
	DO 1:			Settings									Conditions		
Har	DO 2:			Hardware Addr	155									2	
	DO 3:			Mode						Direct		•	-		
	DO 4:			Delay On						0.0	s (0.0	-			
	DO 5:			Invert Output						0.0	s (0.0				
	DO 6:			Output							0	5			
	DO 7:														
	DO 8:														
	DO 9:														
	DO 10:														
	DO 11:														
	DO 12:														
\equiv	DO 13:														
-	DO 14:														
	no 14					_	_	_		•					
		古		<u> </u>						Δ		-	31 →	-	kar 1

Abbildung 5-31 Seite "Benutzerdefinierte E/A" mit ausgewählter Registerkarte "Digitalausgänge"

Tabelle 5-39 Feld "Digitalausgänge"									
Feld/Schaltfläche	Beschreibung								
Name	Benutzerdefinierter Name Werte: Eine beliebige Zeichenfolge								
Hardware-Adresse	Adresse des Hardware-Speicherplatzes für die ausgewählten E/A Werte: Hardware-Speicherplatz								
Modus	Modus des Digitalausgangs Werte: • Direkt • Zeitgesteuert • Pulsiert • Geschaltet Direkt: Wird direkt aus der Auswertung der Bedingungen gesteuert. Wenn die Auswertung wahr ist, ist der Ausgang eingeschaltet, wenn sie falsch ist, ist der Ausgang ausgeschaltet. Zeitgesteuert: Bei einer ansteigenden Flanke der Bedingungsauswertung wird der Ausgang für die eingestellte Zeitdauer eingeschaltet. Wenn die Bedingungsauswertung vor Ablauf der Zeit oder nach Ablauf des Timers falsch ist, wird der Ausgang ausgeschaltet. Pulsiert: Während die Bedingungsauswertung wahr ist, wird der Ausgang für die eingestellte Impulszeit gepulst. Geschaltet: Schaltet den Ausgang unter benutzerdefinierten Bedingungen ein/aus								



Tabelle 5-39 Feld "Digitalausgänge"								
Feld/Schaltfläche	Beschreibung							
Verzögerung ein	Verzögerung ein Werte: Ein beliebiger positiver Wert Wenn die Bedingungsauswertung wahr ist, gibt es eine Verzögerung von dieser Zeitspanne, bevor der Ausgang basierend auf dem Modus gesteuert wird.							
Verzögerung ein	Auslöser zum Einschalten des Ausgangs für den Modus "Geschaltet". Wenn Sie auf dieses Feld drücken, wird das Dialogfeld "Bedingungen" geöffnet.							
Verzögerung aus	Auslöser zum Ausschalten des Ausgangs für den Modus "Geschaltet". Wenn Sie auf dieses Feld drücken, wird das Dialogfeld "Bedingungen" geöffnet.							
Ausgang umkehren	Invertiert den Ausgang nach allen Auswertungen Werte: Ausgewählt oder nicht ausgewählt							
Ausgang	Werte: Rot oder aus							

Tabelle 5-40 Feld "Bedingungen"										
Feld	Beschreibung									
	Schaltfläche "Neue Bedingungen" Neue Bedingungen hinzufügen Tippen Sie auf die Schaltfläche "Neue Bedingungen", um ein neues Dialogfeld für eine detaillierte Bedingung für den ausgewählten Bewegungsschritt zu öffnen.									
=D-	Bedingungslogik bearbeiten Tippen Sie auf die Schaltfläche "Logik bearbeiten", um die Bedingungen der UND/ODER-Auswertung festzulegen. Standardmäßig werden alle Bedingungen mit UND verknüpft.									
DI 2: Interlock 01	Vorhandene Bedingungen bearbeiten oder löschen Tippen Sie auf eine Bedingung, um die ausgewählten Bedingungsdaten zu bearbeiten oder zu löschen.									
	Für jeden Bewegungsschritt können bis zu neun individuelle Bedingungen konfiguriert werden. Bedingungshintergründe werden ihren aktuellen Zustand anzeigen.									
	Der Hintergrund der Bedingung wird rot, wenn die Bedingung nicht gültig ist, und grün, wenn sie gültig ist.									



Mold	LXA-M	0.00 0.0 0.0	mmis N-m	0.0 0.0 0.0	nmis Nm	M-Ax3	0.00 0.0 0.0	nn ywy	0.00	mmis Nim	M-Ax5	0.00 0.0 0.0	mm mm3 Nm	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	nm nmis N m			C) MAX	0.00	0.00	≣ ¥	08/04/2024	0	16:28:53 MMTester
									1	f	м	-Ax	Ŀ	•	۷	\mathbb{P}									
	Custom	10	Digit	tai Inputs					Digital C	outputs					Ana	log Inpu	its				Analog	Outputs			E67
	AI 1:					s	ettings											_							
Har	AI 2:					Ha	rrdware Ar	ddress										<u> </u>							
_	AI 3:					Sc	aling																		
	AI 4:					M	nimum Vo	itage											5	0.00	v	2			
	AI 5:					M	nimum Va	ilue												0.00	*	5			
	AI 6:					M	oximum Va	alue											(0.00		5			
	AI 7:					Va	lue tual Volta													0.00	v				
	AI 8:					Va	lue													0.00					
-																									
	28 C		Ċ	9		æ												⚠	-+	-	•#	٠	ין 🔸	•	M-Ax 1

Abbildung 5-32 Seite "Benutzerdefinierte E/A" mit ausgewählter Registerkarte "Analogeingänge"

Tabelle 5-41 Registerkarte "Analogeingänge"									
Feld	Beschreibung								
Name	Benutzerdefinierter Name Werte: Eine beliebige Zeichenfolge								
Hardware-Adresse	Adresse des Hardware-Speicherplatzes für die ausgewählten E/A Werte: Hardware-Speicherplatz								
Niedrigste Spannung	Minimale Eingangsspannung für die Skalierung des Eingangs Werte: -10 V bis +10 V								
Maximale Spannung	Maximale Eingangsspannung für die Skalierung des Eingangs Werte: -10 V bis +10 V								
Mindestwert	Mindestwert für die Skalierung des Eingangs Werte: Ein beliebiger Wert								
Höchstwert	Höchstwert für die Skalierung des Eingangs Werte: Ein beliebiger Wert								
Ist-Spannung	Tatsächliche Spannung an der Karte Werte: -10 V bis +10 V								
Wert	Skalierter Wert Werte: Ein beliebiger Wert								



Mold	M-AX1	mm N-m M-M/2	0.00 0.0 0.0	nmis Nm 2	0.00	mm mn/s N·m	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N-m	M-A05	0.00 mm 0.0 mms 0.0 N m	M.Ax6	0.00 mm 0.0 mm 0.0 N m			13 1044	0.00/	0.00	₩ ¥	08/04/2024 ()	0	16:29:26 MMTester
							1	ł	M-A	ux	-	≙									
	Custom IO	Digita	il Inputs				Digital Ou	Aputs				Analog	Inputs				Analog C	Dutputs		_	E67
	AO 1:				Settings																
Har	AO 2:				Process V Name	arlable											_				
	AO 3:				Hardware	Address											-				
	AO 4:				Scaling	440.00										0.00					
	AO 5:				Maximum	Value										0.00	-				
	AO 6:				Minimum	Voltage									Ì	0.00	v)			
	AO 7:				Maximum	Voltage									(0.00	۷)			
	AO 8:				PV Value											0.00					
					Voltage											0.00	۷				
						_	_	_	_	_	_		_	^					1	-	
				6	•									<u>/</u>)	-+	- •	-	+-		-	Ax 1

Abbildung 5-33 Seite "Benutzerdefinierte E/A" mit ausgewählter Registerkarte "Analogausgänge"

Tabelle 5-42 Registerkarte "Analogausgänge"									
Feld	Beschreibung								
Prozessvariable	Tippen Sie auf eine beliebige Stelle in diesem Feld, um eine Prozessvariable (PV) auszuwählen. Werte: Prozessvariable								
Name	Benutzerdefinierter Name Werte: Eine beliebige Zeichenfolge								
Hardware-Adresse	Adresse des Hardware-Speicherplatzes für die ausgewählten E/A								
Mindestwert	Mindestwert für die Skalierung des Eingangs Werte: Ein beliebiger Wert								
Höchstwert	Höchstwert für die Skalierung des Eingangs Werte: Ein beliebiger Wert								
Niedrigste Spannung	Minimale Eingangsspannung für die Skalierung des Eingangs Werte: -10 V bis +10 V								
Maximale Spannung	Maximale Eingangsspannung für die Skalierung des Eingangs Werte: -10 V bis +10 V								
PV-Wert	Aktueller Wert der ausgewählten Prozessvariable								
Spannung	Skalierter Spannungsausgang der ausgewählten Prozessvariable								



5.5 Ablaufverfolgung

5.5.1 Seite "Ablaufverfolgung"



Abbildung 5-34 Seite "Ablaufverfolgung"

Tabelle 5-43 Seite	"Ablaufverfolgung"					
Feld/Schaltfläche	Beschreibung					
← → T#05s_952ms	Cursor bewegen Den Cursor einen Schritt nach links oder rechts bewegen Der Zeitstempel des Cursors wird rechts neben den Schaltflächen angezeigt.					
	Ablaufverfolgung anzeigen Y-Achse: Prozent X-Achse: Zeit Alle Prozentwerte sind zwischen 0 und 100 skaliert. Zum Zoomen mit zwei Fingern ziehen. Sie können den Cursor an die gewünschte Stelle ziehen. Mit den Schaltflächen "Cursor bewegen" können Sie Feineinstellungen vornehmen.					
MAx1 Actual PositionMAx1 Actual VelocityCursor67.7Cursor12.0Min42.1Min-5.0Max80.0Max24.0	Übersicht über die PV (Prozessvariable) Zeigt den Namen der ermittelten PV, den Wert am Cursor, die Minimal-/Maximalwerte und die Linienfarben der Ablaufverfolgungen an.					
Autoscale	Schaltfläche "Automatisches Skalieren" Die automatische Skalierung der minimalen und maximalen Skalierungswerte von PVs Skaliermaximum = Höchstwert + 0,1 * Höchstwert Skalierminimum = Mindestwert – 0,1 * Mindestwert Die benutzerdefinierte Skalierung kann auf der Konfigurationsseite für die Ablaufverfolgung eingestellt werden.					



Tabelle 5-43 Seite "Ablaufverfolgung"									
Feld/Schaltfläche	Beschreibung								
Start / Stop	Schaltfläche "Start/Stopp" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Aufzeichnung der Ablaufverfolgung zu starten. Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Aufzeichnung der Ablaufverfolgung zu beenden.								
E Save	Schaltfläche "Speichern" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Daten der Ablaufverfolgung als csv-Datei zu speichern. Wenn ein USB-Speicherstick in das System eingesteckt ist, werden die Daten der Ablaufverfolgung auf dem USB-Speicherstick gespeichert. Andernfalls wird die Ablaufverfolgung in den Benutzerdaten gespeichert. Die Daten der Ablaufverfolgung können von der Seite "Benutzerdaten" exportiert werden.								

5.5.2 Seite "Ablaufverfolgungskonfiguration"

Mold Master	M-Ax1	0.00 m	1 2 3 M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mm mms N m	M.Au3	00 mm 0 mma 0 N m	M-A04	0.00 0.0 0.0	M-AX5	0.00 0.0 0.0	nm nms Nm	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N m		13 100	0.00/0.0	00 🗎	08/04/2024	•	16:31:21 MMTester
									1	M	I-Ax	-		⚠							
	Trace Co	onfigu	ration																		
\square	Capture											Option	5							3	
355	Duration									6.0		Continue	ously Trac	8							10
	Interval									0.008	5	Save Aft	ter Trace								~
												Autosca	ie To Min/1	Max							
												Enable I	deal Trace	·							
												Overwrit	e Oldest T	race (If sav	e folder is full)						
	Enable		Process	Variab	ie -	Sca	le Min	Scale N	lax	Minimum	Maxie	num	Unit	Color	Trigger						
	1	M-As	1: Actual P	Position	8		-0.04	13	.25	-0.04		12.05	mm		Mode		Im	nediate		•	
	1	M-Au	1: Actual V	/elocity			110.00	110	.00	-100.00	1	00.00	mm/s								
							0.00	100	.00	0.00		0.00									
							0.00	100	.00	0.00		0.00									
							0.00	100	.00	0.00		0.00									
							0.00	100	.00	0.00		0.00									
							0.00	100	.00	0.00		0.00									
							0.00	100	.00	0.00		0.00									
							0.00	100	.00	0.00		0.00			1						
							0.00	100	.00	0.00		0.00			1						
	-	-	-			-							_								
			et 1	Q	18	2										-+	- 1 - 4		- i i -		Ax 1
		- L		-											2.2					J –	

Abbildung 5-35 Seite "Ablaufverfolgungskonfiguration"

Tabelle 5-44 Feld "Erfassen"									
Feld	Beschreibung								
Intervall	Probenahmezeit der Prozessvariable (PV) In jedem Intervall werden die aktuellen Werte der ausgewählten PV-Werte aufgezeichnet. Der eingegebene Wert wird automatisch auf ein Vielfaches von 0,008 s angepasst. Wenn Sie das Intervall ändern, wird die Dauer an die maximal mögliche Zeit in diesem Intervall angepasst.								
Dauer	Gesamtdauer der PV-Erfassung Wenn Sie die Dauer ändern, wird das Intervall an das kleinste mögliche Intervall angepasst.								



Tabelle 5-45 Feld "Optionen"								
Feld	Beschreibung							
Kontinuierliche Ablaufverfolgung	 Nach Beendigung der Ablaufverfolgung kehrt diese automatisch zur ng Überprüfung des Auslöserstatus zurück und wartet darauf, erneut zu starter 							
Nach Ablaufverfolgung speichern	Speichert die Ablaufverfolgung automatisch nach deren Beendigung							
Autoskalierung auf Min/ Max	Wenn diese Option aktiviert ist, werden nach Beendigung der Ablaufverfolgung die Minimal- und Maximalwerte der PV automatisch skaliert, damit die Ablaufverfolgung in das Diagramm passt.							
Ideale Ablaufverfolgung aktivieren	Durch die Aktivierung von "Ideale Ablaufverfolgung" werden die Prozessvariablen (PVs) 6 bis 10 in ideale Ablaufverfolgungen umgewandelt. Ideale Ablaufverfolgungen sind Kopien der PVs 1 bis 5 und ermöglichen es dem Benutzer, eine Ablaufverfolgung für den Vergleich bei zukünftigen Ablaufverfolgungen zu speichern.							
	Nach der Aktivierung der idealen Ablaufverfolgung erscheint ein Symbol auf den PVs 6 bis 10. Wenn Sie auf dieses Feld tippen, öffnet sich ein Bestätigungsdialog, um die gepaarte Ablaufverfolgung in diesen Index zu kopieren.							
	Konfigurationsseite möglich.							
Älteste Ablaufverfolgung überschreiben	Die Größe des Ordners "Ablaufverfolgung" ist begrenzt. Wenn das Größenlimit erreicht ist, wird beim Speichern ein Fehler angezeigt, wenn nicht die älteste Datei überschrieben wird. Dies setzt voraus, dass im Ordner "Ablaufverfolgung" für die Benutzerdaten Platz geschaffen wird oder die älteste Datei überschrieben wird							

	Tabelle 5-46 Feld "Einstellungen Prozessvariable (PV)"										
Feld								Beschreibung			
Enable	Process Variable	Scale Min	Scale Max	Minimum	Maximum	Unit	Color	Einstellungen der Prozessvariablen			
		0.00	100.00	0.00	0.00			Kontrollkästchen: Ablaufverfolgung im Diagramm			
								ausblenden/einblenden			
								Prozessvariable: Name der Prozessvariable. Wenn			
								Sie auf eine beliebige Stelle in diesem Bereich			
								tippen, wird das Dialogfeld "PV-Auswahl" geöffnet.			
								Skala min.: Mindestwert zur Skalierung der			
								Prozessvariablen			
								Skala max.: Höchstwert zur Skalierung der			
								Prozessvariablen			
								Min.: Mindestwert, der während der			
								Ablaufverfolgung aufgezeichnet wurde			
								Max.: Höchstwert, der während der			
								Ablaufverfolgung aufgezeichnet wurde			
								Farbe der Ablaufverfolgung: Zeigt die Farbe der			
								Ablaufverfolgung an. Tippen Sie darauf, um die			
								Farbe zu ändern.			



5-56

Tabelle 5-47 Feld "Auslöser"							
Feld/Schaltfläche	Beschreibung						
Modus	Wählen Sie den Auslösermodus, um die Ablaufverfolgung zu starten. Werte: • Sofort • Schwellenwert • Zyklusstart						
	Sofort: Die Ablaufverfolgung beginnt, sobald die Schaltfläche "Start/Stopp" gedrückt wird. Schwellenwert: Die Ablaufverfolgung beginnt, sobald die Bedingungen für den Schwellenwert erfüllt sind. Zyklusstart: Die Ablaufverfolgung beginnt, sobald ein neuer Zyklus gestartet wird.						
Schwellenwert – Variable	Ausgewählte PVs der Ablaufverfolgung Werte: Ein beliebiger Wert Die Dropdown-Liste wird mit den aktuell ausgewählten Variablen für die Ablaufverfolgung gefüllt. Die ausgewählte Variable wird mit der Schwellenwertvariable und der Bedingung verglichen.						
Schwellenwert – Wert	Wert, der mit der ausgewählten Variable verglichen werden soll.						
Schwellenwert – Bedingung	Werte: > oder < Bedingung für den Vergleich der ausgewählten Variablen mit dem Wert.						



5.6 MMS-Konfiguration

Mold	1000 0.00 0.0 0.0	mmis N-m	0.00 m 0.0 m 0.0 N	8 2 8 M.Au3	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N m	M-Ax4	.00 mm .0 mm/s .0 N m	M-Au5	0.00 0.0 0.0	nmis Nim	0.0 0.0 0.0	0 mm mm/s N m			1 1	0.00/0.00	4	08/04/2024	() 1 ()	6:31:52 MMTester
							f	м	-Ax	-		⚠								
101	HMI Configu	ration																		
	Settings									System	Nalue	1.								—
555 11-000-	System Langua	ge				Engli	sh)	Absolut	e Values	Velocity a	and Torque D	isplay						d°
	System Units					Metr	ic)											
	System Time			Thu	irsday, Janua	ry 01, 1970	12:00:00	AM												
					Get			Set												
	HMI IP Address					(127.0.0.	1			Screen	saver									
	IP Address				0	.0). 🔍	D.C	0	Screens	laver Tir	ner						Never	•	
	Subnet Mask				0	.0).@	2.9	0	Screen	Off Time							60 Minuter	5	
	Gateway				<u> </u>).[0	L	•	Cycle C	ount							v V		
										Product	ion Data							1		
							_											Screense	aver	
								Updat	te											
		Ċ		¢.									2	<u>n</u>	-+	- **	•	¬¹ [→] =	Ax 1

Abbildung 5-36 Seite "MMS-Konfiguration"

	Tabelle 5-48 Feld	l "Einstellungen"
Feld		Beschreibung
System Language	English	Auswahl der Systemsprache
System Units	(Metric)	Auswahl der Systemeinheit
System Time	Thursday, January 01, 1970 12:00:00 AM	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Abrufen", um die Werte für Datum und Uhrzeit auf das aktuelle Datum und die aktuelle Uhrzeit zu aktualisieren. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Einstellen", um die Systemzeit auf den Wert für Datum und Uhrzeit zu aktualisieren. Tippen Sie auf das Feld "Datum und Uhrzeit", um den Wert für Datum und Uhrzeit manuell zu ändern.
		Reset



	Tabelle 5-49 Feld "Ethernet"								
Feld		Beschreibung							
Ethernet IP Address Subnet Mask Gateway		IP-Adresse Subnet-Maske Gateway							
	Update	Schaltfläche "Aktualisieren" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Aktualisieren", um die Ethernet-Parameter des Systems zu ändern.							

Tabelle 5-50 Feld "Systemwerte"								
Feld	Beschreibung							
Absolute Werte, Geschwindigkeits- und Drehmomentanzeige	Wenn diese Option aktiviert ist, werden die Geschwindigkeits- und Drehmomentanzeigen in absolute Werte umgewandelt. Ist diese Option nicht aktiviert, sind Geschwindigkeit und Drehmoment je nach Bewegungsrichtung positiv oder negativ.							

Tabelle 5-51 Feld "E	Bildschirmschoner"
Feld	Beschreibung
Bildschirmschoner-Timer	Tippen Sie auf diese Option, um den Bildschirmschoner-Timer zu ändern. Nach der gewählten Zeitspanne ohne Aktivität zeigt die MMS den Bildschirmschoner an.
Bildschirm-Ausschaltzeit	Nachdem eine Stunde lang keine Aktivität stattgefunden hat, schaltet sich die Hintergrundbeleuchtung der MMS aus. Jede Aktivität weckt die MMS auf.
Screensaver	Schaltfläche "Bildschirmschoner" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um zum Bildschirmschoner zu gelangen.

5.7 Euromap 67 (EM67)

Mold	M.AX7 M.AX7 M.AX7 M.AX7	0.00 mm 0.00 W W W	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N·m	0.00 mm 0.00 N m N m	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.0	W-Ax6	0.00 mm 0.0 mms 0.0 N m	€3 0.00/0. www.	00 ☐ 10/04/2024 ④ 08:55:02
				#	M-Ax	-	\triangle		
	Euromap 67	Signals			Output Con	figuration		Setting	E67
\square	Inputs From IMM			Outputs To IMM				Outputs To Robot	
	E-Stop OK		ZA1/2	Mold Area Free	e .		A3	Reject	ZAS
	Safety Gates Closed		ZA3/4	Enable Mold	Close		Aß		
	O IMM in Auto		ZB2	Enable Mold	Open		A7		
	O Reject		ZAS	Robot Enable	d		82		
	O Mold Closed		ZA6	Enable Ejecto	r 1 Back		83		
	Mold Opened		ZA7	Enable Ejecto	r 1 Forward		B4		
	O Mold at Mid Position		ZA8	Enable Core 1	Position 1		B5		
	Ejector 1 Back		ZB3	Enable Core 1	1 Position 2		Bő		
	C Ejector 1 Forward		Z84	Enable Core 2	2 Position 1		87		
	O Core 1 in Position 1		ZB5	Enable Core 2	2 Position 2		88		
	O Core 1 in Position 2		ZB6						
	O Core 2 in Position 1		ZB7						
	O Core 2 in Position 2		ZB8						
-									
	đ	P							

Abbildung 5-37 EM67-Seite mit ausgewählter Registerkarte "Signale"

	Tabelle 5-52 Feld "Signale"
Felder	Beschreibung
Eingaben von IMM	Eine Zusammenfassung der Digitaleingangssignale der IMM über die Euromap- 67-Schnittstelle Werte: Grün oder aus
Ausgaben an IMM	Eine Zusammenfassung der Digitalausgangssignale zur IMM über die Euromap- 67-Schnittstelle Werte: Rot oder aus
Ausgaben an Roboter	Eine Zusammenfassung der an den Roboter weitergeleiteten Signale (falls die EM67-Schnittstelle mit einem anderen Gerät verkettet ist).



Mold	M-AX1	0.00 0.0 0.0	mmis N-m	M-Au2 0.000	00 ° 2 ×		0.00	mm mmä N m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	nmis Nm	SM-MG	0.00 0.0 0.0	nm mn5 Nm	M-Auß	0.00 0.0 0.0	nm nm5 N m		0	0.0	0/0.00	≡ ¥	10/04/2024	•	08:54:49 MMTester
	Euroma Mold An Enable I	ap 67 ea Fre Mold C	e :lose	1	Signals		Output Output Condition	ns Evalua	ation			Ou	tput Co	nfigurat	tion	2	<u>'</u> \	_		Se	ettings	Con	ditions	D-	E67
	Enable I Enable I Enable I Enable I	Mold C Ejector Ejector Core 1	open r 1 Back r 1 Forwa Position	rd 1			Manual M Automati	ilode Op	eration Operati	on								(Alway Cond	s On Itions		•				
	Enable (Core 2 Core 2	Position Position	1																					
			Ċ		C	6												⚠	-	-	*#	**]-	•	-Ax 1

Abbildung 5-38 EM67-Seite mit ausgewählter Registerkarte "Ausgangskonfiguration"

Die konfigurierbaren EM67-Ausgänge sind in der linken Leiste aufgeführt. Tippen Sie auf die Schaltflächen im Feld "Bedingungen" (rechts), um einen ausgewählten Ausgang zu ändern.

Ta	abelle 5-53 Feld "Ausgangskonfiguration"
Feld	Beschreibung
Ausgang	Ausgangsstatus Werte: Rot oder aus
Auswertung der Bedingungen	Auswertung der konfigurierten Bedingungen Wenn keine Bedingungen konfiguriert sind, ist es standardmäßig OK. Werte: Rot oder aus
Betrieb im manuellen Modus	 Wird ein bestimmter Ausgang für eines der EM67-Signale außerhalb des Automatikmodus benötigt, kann er so konfiguriert werden, dass er immer eingeschaltet ist, immer ausgeschaltet ist oder von den konfigurierten Bedingungen abhängt. Werte: Immer ein Immer aus Bedingungen
Betrieb im Automatikmodus	Im Automatikmodus wird immer die Bedingungsauswertung verwendet. Wenn Signale automatisch mit dem Gerät verriegelt werden, wird dies durch eine Meldung am unteren Rand des Ausgabefelds angezeigt. So ist zum Beispiel die Funktion "Gussform schließen aktivieren" immer mit kritischen Alarmen verriegelt. Wenn es aktive kritische Alarme gibt, ist das Signal "Gussform schließen aktivieren" FALSE.



Mold Masters	M-Ax1	0.00 0.0 0.0	mmis N-m	M.Ax2 0.00	00 mm 0 mm/s 0 N/m	M-Ax3	0.00 0.0 0.0	mm mm3 N m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mmis Nim	M-Au5	0.00 0.0 0.0	mmis Nim	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	nn nns N.n		C) MAG	0.00/0.00	Ш Ч	09/04/2024	•	13:41:09 MMTester
										1	Ĥ	I	M-Ax	Ì	-		\wedge							
	Eurom	ap 67			Signals								Output	configur	ation					Settings				E67
	Setting	5												Add	litional	Signal	5							
	Force R	eject W	hen Not In	Auto								C		IMM	Injectio	on Pos	tion							
														Mini	num Vo	itage						0.00	۷	
														Maxi	mum W	oltage						0.00	v	
														Minir	num Va	lue						0.00	mm	
														Maxi	mum V	alue						0.00	m	
														Volta	ge							0.00	۷	
														Valu								0.00	mm	
														IMM	Injectio	on Pres	sure							
=														Mini	num Vo	itage						0.00	۷	
_	E12/ SI	P1 Inter	iace									-	1	Maxi	mum W	oltage						0.00	v	
	WADNIN	IC Ent	bing the l	12/8P	Interface	recture	e both t	De EEZ I	C. 6800	2 hose o	adatu G	inters to	J a single	Minir	num Va	lue						0.00	bar	
	channel,	this wi	I reduce th	e safety	rating of	the syst	em. Ple	ase ens	ure the	is is neo	cessary	before		Maxi	mum V	alue						0.00	bar	
	enaury													Volta	ge							0.00	۷	
														Valu	•							0.00	bar	
+																								
			Ċ	(¢.		_	_		_	_	_			_		4		+ +#	•			IAX 1

Abbildung 5-39 EM67-Seite mit ausgewählter Registerkarte "Einstellungen"

Та	belle 5-54 Feld "Einstellungen"
Feld	Beschreibung
Ablehnung erzwingen, wenn nicht in Auto-Modus	Das Ablehungssignal muss immer TRUE sein, wenn es sich nicht im Automatikmodus befindet.

Tabell	e 5-55 Feld "E12/SPI-Schnittstelle"
Feld	Beschreibung
Aktivieren	Aktiviert die E67 zu E12/SPI Schnittstelle. Dadurch wird die Anzahl der Not-Aus- und Schutztür-Kanäle auf einen reduziert, um die E67-Schnittstelle mit E12- und SPI-Schnittstellen kompatibel zu machen.



5.8 Alarme

Mold	MAKT	0.00 0.0 0.0	mmis N-m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mmis Nim	M-Au3	0.00 0.0 0.0	mm mm3 Nm	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N m	M-Au5	0.00 0.0 0.0	mm mm3 N m	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	mmis N m		13 MAx	0.00/	0.00	∎ Ψ	09/04/2024)	0	13:43:14 MMTester
	2										ľ	ł	м	-Ax	Ľ	-		⚠								
	Alarm																									\wedge
\square	Timesta	mp	٠	Code	•	Messa	ge																	⁸ State		
	09/04/2	024 13	42:55	12		Servo	Motor	Off.																R		⚠
																										×
																							Previou	• 1	Next	
+														Mor	e Info											
			Ċ	ו	9		¢		R	12		Servo	Motor (DM.					⚠		- •	#	•-]-	•]•	IAX 1

Abbildung 5-40 Seite "Alarm"

Tabelle 5-56	Seite "Alarm"
Feld/Schaltfläche	Beschreibung
Treastang Code Message 9 State 9 State 17 050 2021 15:05:01 12 Strave mediar off 2000	Zeigt alle aktiven Alarme an Klicken Sie auf eine Kopfzeile, um die Alarme nach Zeitstempel, Code, Meldung und Status zu sortieren.
More Info	Schaltfläche "Weitere Informationen" Alarmmeldungen, denen eine ganze Zahl vorangestellt ist und denen ein Doppelpunkt folgt, enthalten ausführlichere Informationen. Um diese Informationen anzuzeigen, wählen Sie einen Alarm aus und drücken Sie auf diese Schaltfläche, um das detaillierte Alarm-Dialogfeld zu öffnen.
Previous 1 Next	Schaltfläche "Alarmruf" Wenn es mehr Alarme gibt, als auf der Seite angezeigt werden können, verwenden Sie die Schaltflächen "Vorherige", "Nächste" und "Seitenindex", um durch die Alarme zu navigieren.



Mold A	100-00	0 mm/s mm/s N·m	M-Av2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N-m	M-Au3	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N-m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N-m	M-Au5	0.00 0.0 0.0	mm mmb N m	M-Au6	0.00 0.0 0.0	mmis N.m.		C) MAx	0.00/0.0	0	1 09/0 1 1	4/2024	0	13:44:20 MMTeste
										ſ	ł	м	-Ax	ł	-		\wedge								
	Alarm His	tory																							
	Timestamp		* Code	• •	Messag	je –														* oi	d State	* N	lew State	٠	<u> </u>
	09/04/2024	13:43:57	12		Servo M	Motor C	off.														2	(0		
	09/04/2024	13:43:57	11		-10672	78080:	Error C	Drive MA	x 1: PL	Coper	error ac	ctive.									2	(0		
	09/04/2024	13:43:57	36		Motor o	off: One	e or mor	re axis i	n error.												2		0		Γ_
	09/04/2024	13:43:57	140		-10673	80817:	Axis er	tor on M	MAx 1												2	(0		
	09/04/2024	13:43:57	140		-10673	80817:	Axis er	ror on M	Ax 1											(2		0		
	09/04/2024	13:43:57	140		-10673	80817:	Axis er	tor on N	Max 1											(2	(0		
= I'	09/04/2024	13:43:57	140	<u> </u>	-10673	80817:	Axis er	rror on M	MAx 1											(2	(0		F
	09/04/2024	13:43:57	140		-10673	80817:	Axis er	mor on M	AX 1											(2	(0		
	09/04/2024	13:43:57	140		-10673	80817:	Axis er	ror on M	Ax 1												2	(0		
	09/04/2024	13:43:57	140		-10673	80817:	Axis er	ror on M	Ax 1												2	-	0		
																		Previo	us 1	23	4 5		20 N	ext	
-													Mo	i e Info											
	_	ī	٦	Q	1	æ												A		- +		-1	.		Ax 1

Abbildung 5-41 Seite "Alarmverlauf"

Die Seite "Alarmverlauf" hat die gleiche Oberfläche wie die Seite "Alarme".

Mold	M-Aut	0.00 0.0 0.0	M-Au2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N m	0.00 0.00 0.0	mmis N m	M-Ax4	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N m	M-Ax5	0.00 0.0 0.0	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	mn nms Nm		13 Max	0.00 / 0.00	■ ₽	09/04/2024	④ 1:▲ N	3:44:35 IMTester
									H	M	Ax		2	Δ							
	Alarm H	liston	,	_	_		_	_		_	_		_					_	-		
	Timestan		-106738	0817:	Error	triggere	d by c	omma	ind									×	State		
	09/04/20	24 13																	9		
	09/04/20	124 13	Info: Data	type:		Comman UINT	d param	eter											9		
	09/04/20	24 13	Descript	ion:															9		
	09/04/20	Description: 2004/2024 13 Runtime error triggered by a command. This command is used to test the error handling of an application.															2				
	09/04/20	2004/2024 13 Reaction: Depending on the parameter value:															2				
	09/04/20	Depending on the parameter value: 1: None. 2: Movement stooped with the axis limits. The controller remains switched on.															2				
	09/04/20	as norms. as Novement stopped with the axis limits. The controller remains switched on. 3: Novement stopped with the axis limits and by switching off the controller. 4: Movement stopped with stopped with the axis limits and by switching off the controller.															2				
	09/04/20	3: Movement stopped with the axis limits and by switching off the controller. 4: Movement stopped with speed regulated ramp, with axis limits and by switching off the controller. 5: Movement is aborted by switching off the controller and the power section immediately. The drive has no electrical torque.															2				
	09/04/20	24 13	6: Mover For differ	nent is ent cor	aborted troller i	with indi	e also er	top. Tor nur	mber <u>-106</u>	737583;	2.								2		
	09/04/20	24 13	Cause/S	lemed															2		
\square		-1	Comman	d CMD	ERROR	(with a p	aramete	er value	e 1 to 6) o	CMD_8	ERROR_	VAX1 (wi	th a par	ameter v	value 1 to 2	h.:			. 10 N	ext	
-			-								More	Info									
			Ċ	Ţ	4	*									Δ	<u>-</u>	- **	••	`→]=	u 1

Abbildung 5-42 Feld "Detaillierter Alarm"

Das Feld "Detaillierter Alarm" liefert zusätzliche Alarminformationen über interne Fehler.



5.9 Daten

Alle Interaktionen mit Datendateien erfolgen über diese Seite: Laden, Speichern, Löschen, Erstellen und Umbenennen von Rezept- und Festdatendateien. Hier können Sie auch Benutzerdaten importieren und exportieren.

5.9.1 Rezept



Abbildung 5-43 Seite "Rezeptdaten"

Tabelle 5-57 Seit	e "Rezeptdaten"
Feld/Schaltfläche	Beschreibung
Loaded Recipe Data: Recipe.tar	Zeigt die zuletzt geladene Rezeptdatei an
Create	Feld "Datei erstellen" Um eine Datei mit allen aktuellen Rezeptwerten zu erstellen, geben Sie einen Dateinamen in das Textfeld ein und drücken Sie die Schaltfläche "Erstellen".
Rename	Feld "Datei umbenennen" Um eine Datei umzubenennen, geben Sie einen Dateinamen in das Textfeld "Umbenennen" ein, und drücken Sie auf die Schaltfläche "Umbenennen".
Nova Kola Kola Nava Kola Kola Kola Nava Kola Kola Kola Kola Kola Kola Kola Kol	Zeigt Rezeptdateien an Wählen Sie mit den anderen Schaltflächen eine Rezeptdatei aus, mit der Sie arbeiten möchten.



Tabelle 5-57 Seite "Rezeptdaten"										
Feld/Schaltfläche	Beschreibung									
Page Up	Schaltfläche "Seite nach oben" Wenn mehrere Rezeptdateien auf einer Seite angezeigt werden, können Sie mit der Schaltfläche "Seite nach oben" in der Liste der Rezeptdateien nach oben blättern.									
C Refresh	Schaltfläche "Aktualisieren" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Liste der Rezeptdateien zu aktualisieren.									
Load	Schaltfläche "Laden" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die ausgewählte Rezeptdatei zu laden.									
L Save	Schaltfläche "Speichern" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Speichern", um die ausgewählte Rezeptdatei zu speichern.									
Delete	Schaltfläche "Löschen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Löschen", um die ausgewählte Rezeptdatei zu löschen.									
Page Down	Schaltfläche "Seite nach unten" Wenn mehrere Rezeptdateien auf einer Seite angezeigt werden, können Sie mit der Schaltfläche "Seite nach unten" in der Liste der Rezeptdateien nach unten blättern.									



5.9.2 Fest



Abbildung 5-44 Seite "Festdaten"

Tabelle 5-58 Seite "Festdaten"										
Feld/Schaltfläche	Beschreibung									
Loaded Fixed Data: MAx_Config.xml	Zeigt die zuletzt geladene Festdatendatei an									
Create	Feld "Datei erstellen" Geben Sie einen Dateinamen in das Textfeld "Datei erstellen" ein, und drücken Sie auf die Schaltfläche "Erstellen", um eine Datei mit diesem Namen zu erstellen, die alle aktuellen Festwerte enthält.									
Rename	Feld "Datei umbenennen" Geben Sie einen Dateinamen in das Textfeld "Umbenennen" ein, und drücken Sie auf die Schaltfläche "Umbenennen", um eine Datei umzubenennen.									
Faunar Konfer Sa Maa, Configure 2022-08-51 15 14 60 90014	Wählen Sie mit den anderen Schaltflächen eine Festdatei aus, mit der Sie arbeiten möchten.									
Page Up	Schaltfläche "Seite nach oben" Wenn mehrere Rezeptdateien auf einer Seite angezeigt werden, können Sie mit der Schaltfläche "Seite nach oben" in der Liste der Rezeptdateien nach oben blättern.									



Tabelle 5-58 Seite "Festdaten"										
Feld/Schaltfläche	Beschreibung									
<u>a</u>	Schaltfläche "Aktualisieren"									
C	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Liste der Rezeptdateien zu aktualisieren.									
Refresh										
	Schaltfläche "Laden"									
Load	Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die ausgewählte Rezeptdatei zu laden.									
-	Schaltfläche "Speichern"									
Save	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Speichern", um die ausgewählte Rezeptdatei zu speichern.									
<u> </u>	Schaltfläche "Löschen"									
Delete	Tippen Sie auf die Schaltfläche "Löschen", um die ausgewählte Rezeptdatei zu löschen.									
	Schaltfläche "Seite nach unten"									
▼	Wenn mehrere Rezeptdateien auf einer Seite									
Page Down	angezeigt werden, können Sie mit der Schaltfläche "Seite nach unten" in der Liste der Rezeptdateien nach unten blättern.									

5.9.3 Benutzerdaten

Mold	M-AKT	0.00 0.0 0.0	mmis N-m	0.00 0.0 0.0	mm mms N m	0.00 0.00 0.00	mm mn3 N m	M-Ax4 0'0 0'0	mm mm/s N m	M-Au5	0 mm mm3 N m	M-Ax6	0.00 0.0 m 0.0 j	nn ns im		13 MA	0.00/0.00	۳ ۳	09/04/2024	•	13:45:11 MMTester
									f	M-Ax	Ľ	-	Δ	7							
	User D	ata														Curren	Directory:			_	
\square	User					Explore	r												~		
	0.00						Aud	R						Config					Refresh		
							Data	aLog						ErrorData	a				C Multi-Selec	a	-
							Moto	orData						Recipe					Copy		
							Trac	æ											Cut		
																			Paste		
-									Back	s	eroll Up		Scroll D	lown	Enter						
			Ċ		4	*									⚠	· - •	- +*	٠	י ו] =	Ax 1

Abbildung 5-45 Seite "Benutzerdaten"

Tabelle 5-59 Seite	a "Benutzerdaten"
Feld/Schaltfläche	Beschreibung
User USB	Auswahlbereich Dateigerät Werte: Benutzer, USB
Current Directory:	Aktuelles Verzeichnis Zeigt den Verzeichnispfad an. Der Pfad ist leer, wenn er sich im Stammverzeichnis befindet.
Explorer	Zeigt alle Dateien/Ordner im aktiven
Audit Config	Verzeichnis an.
DataLog Recipe	
Trace	
Web	
● Back	Zurück-Schaltfläche Tippen Sie auf die Schaltfläche "Zurück", um zum übergeordneten Ordner zurückzukehren.



Tabelle 5-59 Seite "Benutzerdaten"											
Feld/Schaltfläche	Beschreibung										
Scroll Up	Schaltfläche "Nach oben scrollen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Nach oben scrollen", um durch den Inhalt des aktuellen Ordners nach oben zu blättern.										
Scroll Down	Schaltfläche "Nach unten scrollen" Tippen Sie auf die "Nach unten scrollen", um durch den Inhalt des aktuellen Ordners nach unten zu blättern.										
Enter	Schaltfläche "Eingabe" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Eingabe", um den ausgewählten Ordner zu öffnen.										
C Refresh	Schaltfläche "Aktualisieren" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Aktualisieren", um die Inhaltsliste zu aktualisieren.										
Multi-Select	Schaltfläche "Mehrfachauswahl" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Mehrfachauswahl", um die Auswahl mehrerer Dateien/Ordner zu aktivieren. Diese Schaltfläche funktioniert nicht gleichzeitig mit den Schaltflächen für den Bildlauf.										
[+] Copy	Schaltfläche "Kopieren" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Kopieren", um die ausgewählten Dateien/Ordner zu kopieren.										
ि Cut	Schaltfläche "Ausschneiden" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Ausschneiden", um die ausgewählten Dateien/Ordner zu kopieren.										
₽ aste	Schaltfläche "Einfügen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Einfügen", um zuvor ausgeschnittene oder kopierte Dateien/ Ordner in das aktuelle Verzeichnis einzufügen.										
Delete	Schaltfläche "Löschen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Löschen", um die ausgewählten Dateien/Ordner zu löschen. Alle gelöschten Dateien werden endgültig gelöscht und können nicht wiederhergestellt werden.										



5.10 Dokumente

5.10.1 Seite "PDF/Dokumente"



Abbildung 5-46 Seite "PDF/Dokumente"

Tabelle 5-6	Tabelle 5-60 Seite "Dokumente"											
Feld/Schaltfläche	Beschreibung											
Emulti_Schematics.pdf	Dropdown-Liste mit allen verfügbaren PDF-Dateien auf dem Steuergerät Tippen Sie auf eine PDF-Datei, um die Datei anzuzeigen.											
C	Schaltfläche "Aktualisieren" Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Liste der PDF-Dateien zu aktualisieren.											
Image: Image	Standardschaltflächen zur Steuerung der PDF-Schnittstelle: Anzeige der Seitenleiste und Seitenauswahl											
- + Automatic Zoom 🗸	Standardschaltfläche zur Steuerung der PDF-Schnittstelle: Zoomsteuerung											
× ×	Standardschaltfläche zur Steuerung der PDF-Schnittstelle: Präsentationsmodus ein/aus											

5.10.2 Web

Mold	M-Ax1	0.00 0.0 0.0	mmis N-m	M-Au2 0.0 0.0	mm mms N m	M.Au3 000 000	mn mnö N m	M-Ax4 0'0 0'0	mm mm/s N-m	M-Au5	00 mm 0 mm's 0 N.m	M-Au6	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N m		13 100	0.00/0.00	₩ 4	9/04/2024	① 13▲ MI	:46:23 MTester
								1	f	M-A	× k	-	⚠						_	
	Web																		[]	PDF
						B&R	Syste	m Dia	gnost	tics M	anager		PERFECT	ION IN AUTOMATION	Ecfi					
						SDH System Software		504												
						Hardware Hation Lopper				/	Target type ercta the		Hardware							
						Police														
									/	CPU Me	xle	System Dump								
												tus								
											1	/								
						0.007 Max	nonir admetia				-	erros	Cockeil	dan MJN 2024-04-05	/ 13-49-56					
			_			_					SUM		Cockpit				_			
			Ċ	9		2								Δ	, - •	- +#	•	i ∐ -+•	MA	x 1
							_	_	-	_	_	-	_							2

Abbildung 5-47 Seite "Web"

Tabelle 5-61 Seite "Web"											
Schaltfläche	Beschreibung										
[]	Schaltfläche "Vollbild" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Vollbild", um zur Vollbildansicht zu wechseln.										
Mold Masters	Tippen Sie auf das Mold-Masters-Logo, um von der Vollbildansicht zur PDF-Viewer-Seite zu wechseln.										



5.10.2.1 Systemdiagnose-Manager (SDM)

Um zur SDM-Seite zu gelangen, tippen Sie auf die SDM-Schaltfläche am unteren Rand der Webseite.



Abbildung 5-48 SDM-Schnittstelle (ganze Seite)

Verwenden Sie die SDM-Schnittstelle zur Diagnose des Steuergeräts. Sie können einen System-Dump erstellen, den Hardware- und Anwendungsstatus anzeigen und Informationen über das CPU-System abrufen.

5.10.2.2 Mapp Cockpit

Um zum Mapp Cockpit zu gelangen, tippen Sie auf die Schaltfläche "Cockpit" am unteren Rand der Webseite.





Das Mapp Cockpit ist eine webbasierte MMS-Anwendung, die die Inbetriebnahme von Automatisierungskomponenten ermöglicht.

Das Mapp Cockpit bietet Möglichkeiten zur Fehlersuche und ermöglicht eine zusätzliche Interaktion mit Automatisierungskomponenten. Sie können:

- 1. Das Verhalten durch Ausführen eines Befehls einer Komponente testen.
- 2. Das Verhalten einer Komponente überwachen (Live-Werte beobachten, eine Ablaufverfolgung aufzeichnen und protokollierte Ereignisse prüfen).
- 3. Die Konfiguration einer Komponente ändern, um ein gewünschtes Verhalten zu erreichen, und das Verhalten ggf. erneut testen.
- 4. Änderungen an der Konfiguration dauerhaft speichern.
- 5. Die geänderte Konfiguration mit der Konfiguration des Automation Studio-Projekts zusammenführen.

Das Mapp Cockpit bietet zusätzliche Funktionen zur Fehlersuche, wie z. B. die universelle Ablaufverfolgung, die eine dezentrale Ablaufverfolgung auf ACOPOS Servoantrieben und in der SPS ermöglicht.

5.11 Produktion

5.11.1 Seite "Produktion"

Mold	M-Au1	0.00 0.0 0.0	mmis N-m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N-m	M-Ax3	0.00 0.0 0.0	mmis N m	M-Ax4	0.00	mmis Nim	M-Au5	0.00 0.0 0.0	mm nm/s N m	M-Au6	0.00	mm mms N m				0	0.00	0.00	۳ ۳	09/0	4/2024	•	13:46:57 MMTester
											1	f	N	l-Ax	-		2												
	Produc	tion																											品
	Producti	ion Set	чp											Pro	duction I	Data													
	Job Nam	e												Total	Parts Pr	oduce	d							C)				
	Parts Re	quired									(0		Total	Cycles									0	1			D	
	Number	of Cavit	ies								0	0		Total	Parts Re	ejected								0)				
	Part Weig	ght									0	0.00		Shift	Parts Pn	oduced	i							0					
	Runner V	Veight									0	0.00	9	Shift	Cycles									0					
	Allowed	Consec	utive Re	jects							0	0		Shift	Parts Re	ected								0					
	Material I	Density									0	0.000																_	
														Cycl	Time											0	.00		
														Parte	Per Hou	r										0	.0		
	Hour Me	ter												Req	ired Cyc	les										0			
	Semi Aut	omatic							0			0	-	Prod	uction Tir	me Re	quired									0	.0	h	
	Automati								0			0	-	Prod	uction Tir	me Re	mainir	ng								0	.0	n	
	Motors O	in .							1			59	-	Resi	Consur	nption										0	.0	×g	
	Power O	n							11			2	-	Resi	Nequin	bd										0	.0	Ng	
	Cycle Co	unt										0		Resi	Remain	ning										0	.0	Ng	
	-,													Injec	tion Thro	ughpu	t									0	.0	kgh	
							_	_	_	_	_	_	_		_	_	_	_	_		- 10	_		_		_	_		
			1	ı I	P	10	2	L												Λ	. I	-+-		-		•	-	M	Ax 1
					-															2	1								

Abbildung 5-49 Seite "Produktion"

Tabelle	5-62 Feld "Produktionseinrichtung"
Feld	Beschreibung
Auftragsname	Benutzerdefinierter Name für den aktuellen Produktionsauftrag Werte: Eine beliebige Textzeichenfolge, 27 Zeichen angezeigt
Benötigte Teile	Anzahl der produzierten Teile, die für den aktuellen Auftrag benötigt werden Werte: Jede positive ganze Zahl
Anzahl der Kavitäten	Anzahl der Kavitäten in der Gussform / Anzahl der produzierten Teile pro Spritzzyklus Werte: Jede positive ganze Zahl
Teilegewicht	Durchschnittliches Gewicht des Fertigteils Werte: Ein beliebiger positiver Wert
Gewicht Heißkanal	Durchschnittliches Gewicht des Heißkanals Werte: Ein beliebiger positiver Wert
Zulässige aufeinanderfolgende Ausschüsse	Maximal zulässige Anzahl von aufeinanderfolgenden Ausschusszyklen, bevor das Gerät den automatischen Zyklus mit einem Fehler beendet Werte: Jede positive ganze Zahl
Materialdichte	Dichte des verwendeten Materials Werte: Jede positive ganze Zahl



Tabelle 5-63 Feld "Stundenzähler"						
Feld	Beschreibung					
Halbautomatisch	Im halbautomatischen Betrieb verbrachte Stunden					
Automatisch	Im vollautomatischen Betrieb verbrachte Stunden Die Vollautomatik ist in der Regel nicht auf dem Gerät verfügbar.					
Motoren ein	Mit aktivierten Motoren verbrachte Stunden					
Einschalten	Mit aktivierter Leistung verbrachte Stunden					
Zyklusanzahl	Aktuelle Gerätezykluszahl					

Та	belle 5-64 Feld "Produktionsdaten"
Feld/Schaltfläche	Beschreibung
Insgesamt produzierte Teile	Gesamtzahl der vom Gerät produzierten Teile
Gesamte Zyklen	Gesamtzahl der Produktionszyklen dieses Geräts
	Schaltfläche "Summen zurücksetzen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Summen zurücksetzen", um die Gesamtzahl der produzierten Teile und die Gesamtzahl der Zyklen auf 0 zurückzusetzen.
Während Schicht produzierte Teile	Gesamtzahl der in der aktuellen Schicht produzierten Teile
Schichtzyklen	Gesamtzahl der Produktionszyklen in der aktuellen Schicht
	Schaltfläche "Schichten zurücksetzen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Schichten zurücksetzen", um die produzierten Schichtteile und Schichtzyklen auf 0 zurückzusetzen.
Zykluszeit	Aktuelle Zykluszeit
Teile pro Stunde	Durchschnittliche Anzahl der produzierten Teile pro Stunde Zykluszeit
Erforderliche Zyklen	Die Anzahl der Gerätezyklen, die zur Herstellung der benötigten Teile erforderlich sind. Entspricht den benötigten Teilen / Anzahl der Kavitäten
Erforderliche Produktionszeit	Die Zeit, die für die Herstellung der benötigten Teile benötigt wird. Entspricht den erforderlichen Zyklen * Zykluszeit
Verbleibende Produktionszeit	Die verbleibende Zeit bis zur Fertigstellung des Produktionslaufs
Harzverbrauch	Das Gewicht des während des laufenden Produktionslaufs bereits verbrauchten Harzes
Erforderliches Harz	Das Gewicht des Harzes, das für die Herstellung der für den aktuellen Produktionslauf benötigten Teile erforderlich ist
Verbleibendes Harz	Das Gewicht des für die verbleibende Produktion benötigten Harzes
Einspritzdurchsatz	Das Gewicht des pro Stunde verbrauchten Harzes
Geschätzte kWh/kg	Die geschätzte Energie in kWh, die zur Verarbeitung von einem Kilogramm Material erforderlich ist



Mold Anters	M-Ax1 0.00 000 000	mmis N-m	M-Au2 0.0	mm mm/s N m	M-Ax3	00 mm 0 mm/s 0 N·m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mn/s N-m	M-Au5	1.00 mm 1.0 mm	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	mmis Nim			€) ₩₩	0.00/0.00	iii Y	09/04/2	2024	16:09: MMTes	47 ster
								f	ł	M-A	x	-		$\underline{\mathbb{A}}$									
100 Mo	ld Coding	1																					2
	Mold Codin	g		0																			
																							1
											81												
						Digital	Output 1		0			Dic	ital Outs	xut 2	0								
						Digital	Output 3		0			Dig	ital Out	out 4	0								
\equiv						Digital	Output 5		0		00	Dis	ital Out;	out 6	0								
						Digital	Output 7		0		22	Dig	ital Out;	out 8	0								
												Į.											
											-												
											Ø												
											Edit												
		t	G		æ											٨.		**	•	-		M-Ax 1	

5.11.2 Gussformcodierung (Option)

Abbildung 5-50 Seite "Gussformcodierung"

		Т	abelle 5-65 S	Gussformcodierung"	
Feld/Schalt	fläche				Beschreibung
Gussformco	dierung				Gussformkennung, die an das aktuell geladene Rezept angehängt ist Werte: Jede positive ganze Zahl bis 255
		262 [25			Zeigt den Ausgangsstatus für die binär-dezimale Codierung der Gussformcodierung an
					Werte: Aus oder rot
Digital Output 1	•		Digital Output 2	\bigcirc	
Digital Output 3	•		Digital Output 4	•	
Digital Output 5	\bigcirc		Digital Output 6	\bigcirc	
Digital Output 7	0		Digital Output 8	0	
					Schaltfläche "Bearbeiten"
Edit					Tippen Sie auf die Schaltfläche "Bearbeiten", um den Wert der Gussformcodierung zu bearbeiten.



5.12 Warte-Timer

Mold Master	 3. 100 mm/s 4. 0.0 mm/s 0.0 be 	0.0	rpm 4.3 -10.1 0.0	mm 0 mm/s kN						₽ ••••	8.82 / 0.00	🛗 07/06/2023 🖞 📄 🧔	() 13 ■ M	3:49:25 MTester
		1		₩	Ŷ	-	⋛┫	; #	w		\triangle			
	Wait Timers												_	0
	Timestamp	¢ Code	Message										¢	\square
w	07/06/2023 13:48:24	58	Injection Unit - Wait fo	or nozzle contact dete	action									075
\square	07/06/2023 13:48:24	40	Auto Sequence - Wait	t for injection unit for	ward									
	07/06/2023 13:48:24	34	Auto Sequence - Wait	t for cycle to finish										E67
L.h.														
-											(Previous 1	lext	
£		<u>.</u>							⚠	,				₩ →

Abbildung 5-51 Seite "Warte-Timer"

	Tabelle 5-66 Seite "Warte-Timer"									
Feld			Beschreibung							
Timestamp	Timestamp Code Message 07/06/2023 13:48:24 58 Injection Unit - Wait for nozzle contact detection		Zeigt alle aktiven Wartepunkte an (Bedingungen,							
07/06/2023 13:48:24			Alarma kännan nach Zeitstempel, Code und							
07/06/2023 13:48:24	40	Auto Sequence - Wait for injection unit forward	Nachricht sortiert werden, indem Sie auf den Kopfbereich tippen.							
Previous	1	Next	Seite "Navigationsschaltflächen" Wenn es mehr Warte-Timer gibt, als auf der Seite angezeigt werden können, können Sie die Schaltflächen "Vorherige", "Nächste" und "Seitenindex" verwenden, um durch die Warte-Timer zu navigieren.							



5.13 Zeitplan

Mold Masters	■ 19 ■ 3.7 0.0	8 mm mm/s ber	rpm	-0.5 mr 0.0 mm/ 4.8 ki	m IS N			₽	3.44 / 7.40	苗 07/06/2023 🖞 💼 🧿	 14:01:28 MMTester
			A	4	₩ ®	- 	; = ∦	r 🖿	\wedge		
	Schedule										E67
		Sunday	Monda	у	Tuesday	Wednesday	Thursday	Friday	Satu	ırday	
w		0		0	C	C	0	G		0	
			07:15 ►								
			07:45 ►								
			08:00	С С							
			08:00 ►	$\mathbb{D} O_1$							film
			08:05	D O ₁							
հո			16:15 ■	w							
			16:15 ■	* * *							
			16:15 ■	U							
-											
€ ‡	} 🔁		8	•				⚠ =			

Abbildung 5-52 Seite "Zeitplan"

Tabelle 5-67 Seite "Zeitplan"								
Feld/Schaltfläche	Beschreibung							
Sonstry Monday Tuesday Wednesday Pitkay	Wochenplan							
	Schaltfläche "Ereignis hinzufügen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Ereignis hinzufügen", um dem Terminplan für diesen Tag einen Termin hinzuzufügen. Ereignisse können für mehrere Tage festgelegt werden.							
^{07:15} ₩	Grün: Start-Ereignis für Zylinderheizungen Rot: Stopp-Ereignis für Zylinderheizungen							
^{16:15} ₩	Tippen Sie auf das Ereignis, um es zu ändern oder zu löschen.							
	Grün: Start-Ereignis für Motoren Rot: Stopp-Ereignis für Motoren							
16:15 16:15	Tippen Sie auf das Ereignis, um es zu ändern oder zu löschen.							



Γ

Tabelle 5-67 Seite "Zeitplan"

Feld/Schalt	fläche	Beschreibung							
08:00	2.0	Grün: Start-Ereignis für Digitalausgang							
	D O ₁	Rot: Stopp-Ereignis für Digitalausgang							
08.02		Die Nummer des digitalen Ausgangs wird angezeigt.							
	D O ₁	Tippen Sie auf das Ereignis, um es zu ändern oder zu löschen.							
07:45		Grün: Start-Ereignis für integrierten Heißkanalregler							
	* * *	Rot: Stopp-Ereignis für integrierten Heißkanalregler							
16:15		Tippen Sie auf das Ereignis, um es zu ändern oder zu löschen.							

Wenn Sie auf ein Ereignis tippen, wird das Dialogfeld "Hinzufügen/Ändern" angezeigt.





Tabelle 5-68 Dialogfens	ter der Seite "Zeitplan"			
Feld/Schaltfläche	Beschreibung			
Heats	Ereignisfunktion Werte: Heizungen, Motoren, HRC, Ausgang 1, Ausgang 2, Ausgang 3, Ausgang 4 Tippen Sie auf diese Schaltfläche, um die Ereignisfunktion auszuwählen.			
07:15	Zeiteintrag Werte: Eine beliebige Zeit Tippen Sie auf dieses Feld, um eine Uhrzeit für das Ereignis einzugeben.			
On Off	Werte: Ein, Aus Tippen Sie auf die Optionsschaltfläche "Ein", um das Ereignis zu aktivieren. Tippen Sie auf die Optionsschaltfläche "Aus", um das Ereignis zu deaktivieren.			
S M T W T F S	Wochentag(e) des Ereignisses Werte: S (Sonntag), M (Montag), T (Dienstag), W (Mittwoch), T (Donnerstag), F (Freitag), S (Samstag)			
	Schaltfläche "Abbrechen/Löschen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Abbrechen/ Löschen", um das Hinzufügen eines neuen Ereignisses abzubrechen oder ein bestehendes Ereignis zu löschen.			
	Schaltfläche "Speichern" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Speichern", um das neue oder geänderte Ereignis zu speichern.			



5.14 Änderungsprotokoll

Mold Master	:	다	2.70 / 7.40	苗 07/06/2023 🖞 💼 🙆	 14:58:52 MMTester 			
	n 🚝 🚝 🍧 🖬 🛪		\wedge					
	Change Log							
The second second second second second second second second second second second second second second second se	Information							
\square	2023/06/07 13:35:14 - MM lester has logged in. 2023/06/07 13:35:14 - Invalid credentials entered.				_			
	2023/06/07 13:31:25 - MMTester changed b2InjectionMotors ::AsGlobaIPV:gFixed.System.Options.b2InjectionMotors from 0.00000 to 1.00000							
	2023/06/07 13:31:20 - MMTester changed bEMulti ::AsGlobalPV;gFixed.System.Options.bEMulti from 0.00000 to 1.00000							
	2023/06/07 13/31:16 - MMTester has logged in.							
	2023/06/07 13.31:10 - Invalid credentials entered.							
	22230607 13:16:43 - MMTester has logged in.							
	2023/06/07 13:16:43 - Invalid credentials entered.				[⁴_]			
	2023/06/07 10:36:47 - MMTester has logged in.							
հհո	2023/06/07 10:36:47 - Invalid credentials entered.							
	2023/08/07 09:59:33 - MMTester was logged out automatically.							
	2023/06/07 08:59:23 - MMTester changed Velocity(0) ::AsGiobalPV:gRecipe EMulti.Carriage.Std:ForwardProfile.Velocity(0) from 4.00000 to 20.00000							
	2023/08/07 08:58:53 - MMTester changed Velocity[0] ::AsGlobalPV:gRecipe.EMulti.Carriage.Std.ForwardProfile.Velocity[0] from 20.00000 to 4.00000							
	2023/06/07 08:58:08 - MMTester has logged in.							
	Pre	vious 1	2 3 4	567N	ext			
£								

Abbildung 5-53 Seite "Änderungsprotokoll"

Tabelle 5-69 Seite "Å	Tabelle 5-69 Seite "Änderungsprotokoll"							
Feld/Schaltfläche	Beschreibung							
	Informationsfilter Geben Sie in dieses Feld Informationen ein, um die Liste der Einträge so zu filtern, dass sie nur Einträge mit den eingegebenen Informationen enthält.							
Notemation (* 1914 - KH Kev In Ingeris, * 1920) 2010/07 / 1914 - KH Kev In Ingeris, * 1920 -	Liste aller aufgezeichneten Änderungen Änderungen werden nach Datum und Uhrzeit sortiert.							
Previous 1 2 3 4 5 6 7 Next	Seite "Navigationsschaltflächen" Wenn es mehr Einträge gibt als auf der Seite angezeigt werden können, verwenden Sie die Schaltflächen "Vorherige", "Nächste" und "Seitenindex", um durch die anderen Einträge zu navigieren.							
	Schaltfläche "Änderungsprotokoll exportieren" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Änderungsprotokoll exportieren", um das Änderungsprotokoll als Textdatei in die Benutzerdaten zu exportieren. Um die exportierte Textdatei zu löschen oder die Datei auf ein USB-Laufwerk zu kopieren, siehe Abschnitt "5.9.3 Benutzerdaten" auf Seite 5-68.							



5.15 Logbuch

Mold Master	Constant and the second secon		 ¹→ 3.82 / 7.40 ^{1→} 07/06/2023 ^{1→} 15:16:35 ^{1→} ^{1→} 07/06/2023 ^{1→} 15:16:35 ^{1→} 07/06/2023 ^{1→} 15:16:35 ^{1→} 15:16:35	
	#	₩ ₩ ₩ ₩	🖿 🕅	
	Log book		Waitinglast update 07/06/2023 13:32:09	
	Start 31/12/1999 End 07/06/2023	All Refresh Update Reset Error Error 0	Severity	
	← Timestamp	Error ¢Name Command initialization of channel started Motic		
	07.06.2023 17:32:10.19 1080213524 07.06.2023	Command initialization of axis started Motic	un / gAxInjectSL	
	0 07.06.2023 17:32:09.978 1080213525 0 07.06.2023 1080213524	Command initialization of channel started Motic Command initialization of axis started Motic	n / gAxInjectMA	
	07.06.2023 17:32:09.966	Write operation to system partition System >>> .///Logical/User/Data/Sequence.xml System	em / mappIdle	
	07.06.2023 17:32:09.935 1080225792	MC_BR_ReadCyclicPosition call Motio	n / gAxInjUnit Fieldbus (45)	
են	07.06.2023 17:32:09.667 1076899304	Client logged in to OPC UA server Conn >>> Anonymous OpcL	iectivity / JaBkgWorker_165F ✓ Mapp (296)	
	07.06.2023 17:32:09.656 1086390773	mapp View Server started Visua View	alization / mapp Server ✓ Motion (804)	
	07.06.2023 17:32:08.243 1086391292	Used mapp View version: 5.21.0 Visua View	alization / mapp Server System (1502)	
	07.06.2023 17:32:08.201 1086390772	Starting mapp View server. Visue View	lization / mapp Server ↓ Iext System (1) ↓ Unit System (1)	
+	07.06.2023 17:32:08.115 1096810503	Used mapp Cockpit version: 5.21.0 Com CoTr	missioning / User (1) ace Visualization (923)	
	07.06.2023	Com	missioning /	

Abbildung 5-54 Seite "Logbuch"

Tabelle 5-70 Seite "Logbuch"			
Feld/Schaltfläche	Beschreibung		
Start 01/01/2000	Startdatum für die Anzeige von Logbucheinträgen		
End 07/06/2023	Enddatum für die Anzeige von Logbucheinträgen		
All	Schaltfläche "Alle auswählen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Alle", um das Start- und Enddatum so einzustellen, dass alle Logbucheinträge berücksichtigt werden.		
Today	Schaltfläche "Heute auswählen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Heute", um das Start- und Enddatum so einzustellen, dass alle Logbucheinträge für heute berücksichtigt werden.		
Refresh	Schaltfläche "Aktualisieren" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Aktualisieren", um die Liste der Logbucheinträge zu aktualisieren.		
Update	Schaltfläche "Aktualisieren" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Aktualisieren", um die Liste der Protokolleinträge entsprechend der Auswahl von Typ, Dringlichkeit und Datum zu aktualisieren.		
Reset Error	Schaltfläche "Fehler zurücksetzen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Fehler zurücksetzen", um Fehler beim Lesen des Logbuchs zurückzusetzen.		


Timesta
 07.063
 17.32
 07.063
 17:32

Tabelle 5-70 Seite "Logbuch"											
Feld/Schaltfläche		Beschreibung									
Error 0		Fehlercode für Logbuchzugriffsfunktionen									
Immetanty (No.) Error Gravity (1921)555 Command initiation of dewnet lanket Gravity (1922)555 Command initiation of axis started T/2251019 1002/1024 Command initiatization of axis started	€ Name و Motion / gAvlayetSL Motion / gAvlayetSL	Logbucheinträge Tippen Sie auf den Zeitstempel, die ID-Nummer, die Fehlermeldung oder die Kopfzeile des Logbuchnamens, um die Logbucheinträge nach der Kopfzeile zu sortieren.									
Severity		Kontrollkästchen "Dringlichkeit" Tippen Sie auf das Kontrollkästchen "Dringlichkeit", um Einträge aller Dringlichkeitsstufen auszuwählen.									
 Notification Information Warning Error 	(239) (3038) (508) (727)	 Kontrollkästchen "Dringlichkeitsstufen" Benachrichtigung Informationen Warnung Fehler Die Zahl in Klammern gibt die Anzahl der Logbucheinträge mit dieser Dringlichkeitsstufe an. 									
✓ Log book		Kontrollkästchen "Logbuch" Tippen Sie auf das Kontrollkästchen "Logbuch", um die Einträge aller Logbücher auszuwählen.									
✓Access/Security✓Commissioning✓Connectivity✓Control✓Fieldbus✓Firewall✓Mapp✓Motion✓Safety✓System✓Text System✓Unit System✓User✓Visualization	<pre>(2) (2) (824) (80) (46) (1) (299) (801) (1502) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)</pre>	 Kontrollkästchen "Logbuch" Zugriff/Sicherheit Inbetriebnahme Konnektivität Steuerung Feldbus Firewall Mapp Bewegung Sicherheit System Textsystem Einheitensystem Benutzer Visualisierung Die Zahl in Klammern gibt die Anzahl der Einträge im Logbuch an. 									



5.16 Geräteinformationen

Mold Master	€ 62.5 mm	9.0 rpm	50.1 0.0 0.0	mm mm/s kN						₽ •	0.00 / 0.00	🛗 07/06/2023 🖞 🛑 💿	 16:05:16 MMTester
		#	1 N	*	Ŷ	-	÷	÷₽	w		\triangle		
	Machine Info												
	Information												
ົໜ	Model			EM2-8	0SC-20								075
	Serial Number			C5487	851-10								
	Software Version			P.1									E67
	Ship Date			2023-0	2-07)							
l.b.													
												Resta	rt
			+										
E	3 🗋 🦉									> 7			

Abbildung 5-55 Seite "Geräteinformationen"

Т	abelle 5-71 Seite "Geräteinformationen"					
Feld/Schaltfläche	Beschreibung					
Modell	Modelltyp des Geräts					
Seriennummer	Seriennummer des Geräts					
Softwareversion	Freigabeversion der Software					
Versanddatum	Datum, an dem das Gerät von Mold-Masters versendet wurde					
Restart	Schaltfläche "Neustart" Tippen Sie die Schaltfläche "Neustart", um die Steuerung neu zu starten.					



5.17 Datenprotokollierung

5.17.1 Seite "Datenprotokollierung"

	0.0 mm/s 0.0 bar	99 0.0	rpm 20.1 0.0 0.0	1 mm mm/s kN					€ ‡	0.00 / 7.50	🛗 08/06/2023 🖞 🌒 💿	 11:54:22 MMTeste
		Ħ	↓	₩	٣		; ₩	w		\triangle		
Data Lo	ogger											.
	ndex Inj	- Switchover Position	Inj - Peak Boost Velocity	Inj - Peak Boost Pressure	Inj - Peak Hold Pressure	Inj - Switchover Pressure						
	9.0	11.93	-98.55	0.00	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
L .	10.0	11.92	-98.55	0.05	637.76	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	11.0	11.95	-98.55	0.05	638.53	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	~
- I I I I I I I I I I I I I I I I I I I	12.0	11.94	-98.55	0.05	638.17	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	_
1	13.0	11.95	-98.55	0.05	638.32	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
1	14.0	11.94	-98.55	0.05	638.27	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
1	15.0	11.94	-98.55	0.05	638.27	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	16.0	11.94	-98.55	0.05	638.27	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
1	17.0	11.94	-98.55	0.05	638.27	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
1	18.0	11.94	-98.55	0.05	607.72	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
1	19.0	9.93	-98.55	0.00	637.23	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
2	20.0	10.00	-98.55	0.05	637.14	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
2	21.0	0.00	-98.55	0.05	637.03	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
2	22.0	0.00	-98.55	0.05	637.08	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
2	23.0	0.00	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
2	24.0	9.99	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
2	25.0	0.00	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
2	26.0	9.99	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	27.0	9.99	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
2	28.0	0.00	-98.55	0.05	037.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	

Abbildung 5-56 Seite "Datenprotokollierung"

			Tab	Datenprotokollierung"		
Feld						Beschreibung
10.0 10.0 11.0 12.0 13.0	Inj - Switchover Position 11.83 11.92 11.95 11.94 11.95	Inj - Peak Boost Velocity -98.55 -98.55 -98.55 -98.55 -98.55	Inj - Peak Boost Pressure 0.00 0.05 0.05 0.05	Inj - Peak Hold Pressure 837.09 637.76 638.63 638.17 638.32	Inj - Switchover Pressure 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	Eine Liste der im Laufe der Zeit aufgezeichneten Werte für die ausgewählten Prozessvariablen
Show S	Statistics					Schaltfläche "Statistik anzeigen" Tippen Sie auf die Schaltfläche "Statistik anzeigen", um die Statistik-Overlay-Seite anzuzeigen.



Mold A	s ₹ 75.3 0.0 0.0	mm mm/s bar	rpm 20. 0.0 0.0	1 mm mm/s kN					₽	0.00 / 7.50	🛗 08/06/2023 🖞 📄 🧔	 11:55:38 MMTester
		1		*	٠		;	ሙ		\triangle		
	Data Logger											L.L.
\square	Index	Inj - Switchover	Inj - Peak Boost	Inj - Peak Boost	Inj - Peak Hold	Inj - Switchover						
[•]	0.0	11.93	-98.55	0.00	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
ปปปน	10.0	11.92	-98.55	0.05	637.76	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	l Oĭ
()	11.0	11.95	-98.55	0.05	638.53	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	12.0	11.94	-98.55	0.05	638.17	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	13.0	11.95	-98.55	0.05	638.32	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	14.0	11.94	-98.55	0.05	638.27	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	15.0	11.94	-98.55	0.05	638.27	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	16.0	11.94	-98.55	0.05	638.27	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	17.0	11.94	-98.55	0.05	638.27	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	18.0	11.94	-98.55	0.05	607.72	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	19.0	9.93	-98.55	0.00	637.23	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	20.0	10.00	-98.55	0.05	637.14	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	21.0	9.99	-98.55	0.05	637.03	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	22.0	0.00	-98.55	0.05	637.08	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	I m
	23.0	9.99	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	24.0	9.99	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	25.0	0.00	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	28.0	9.99	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	27.0	9.99	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	28.0	0.00	-98.55	0.05	637.09	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
												_
	Minimum	9.93	-98.55	0.00	607.72	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	Maximum	14.93	-98.55	0.05	638.53	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	Mean	11.58	-98.55	0.03	636.29	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	Pange				20.00							
	Otal Dave	5.00	0.00	0.06	30.80	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
	Std.Dev.	1.45	0.00	0.02	5.44	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00	
£	ł	\$						<u>/</u>	› 🗧			

Abbildung 5-57 Seite "Datenprotokollierung" mit Statistik

Tabell	e 5-73 Statistikfeld der Seite "Datenprotokollierung"
Feld	Beschreibung
Minimum	Aufgezeichneter Mindestwert
Maximum	Aufgezeichneter Höchstwert
Mittelwert	Mittelwert (Durchschnittswert) für die Spalte
Bereich	Bereich zwischen dem Höchst- und dem Mindestwert für die Spalte
Stand. abw.	Standardabweichung



5.17.2 Konfiguration Datenprotokollierung

Mold Master	Image: Constraint of the state of	€ 0.00 mm ¥-0.0 mm/s ₩ 0.0 N·m	M-AX4 0.0 m 0.0 m	nm up 0.00 n/s VX 0.0 ·m W 0.0	mm ⊈ 0.00 mm mm/s ₹ 0.0 mm/s N·m ₹ 0.0 N·m	€] 0.00 MAX	/ 0.00 🛗 25 🖞 🚺	5/04/2024 🕘	13:38:05 MMTester
			Ħ	M-Ax					
	Data Logger Configuration								.
	Record				Save				
	Mode Save Interval	(Time (• 1.0 s)	Auto Save Save Interval		(10.0 s	¢
	Brocoss Variable	Unit	Limit Min	Limit Max	Brocore Variable	Unit	Limit Min	Limit Max	
	Injection: Switchover Position	mm	0.00	0.00		onn	0.00	0.00	
	Injection: Peak Boost Velocity	mm/s	0.00	0.00			0.00	0.00	一前
	Injection: Peak Boost Pressure	bar	0.00	0.00			0.00	0.00	
	Injection: Peak Hold Pressure	bar	0.00	0.00			0.00	0.00	
	Injection: Switchover Pressure	bar	0.00	0.00			0.00	0.00	
			0.00	0.00			0.00	0.00	
			0.00	0.00			0.00	0.00	
			0.00	0.00			0.00	0.00	
			0.00	0.00			0.00	0.00	
			0.00	0.00			0.00	0.00	
		*			♪		₩		1-Ax 1

Abbildung 5-58 Seite "Konfiguration Datenprotokollierung"

Tabelle 5-74 Feld "Aufzeichnung"								
Feld	Beschreibung							
Modus	Werte: Zeit, Zyklusstart Die Datenerfassung kann in einem Zeitintervall oder nach einem Auslöser durchgeführt werden.							
Intervall speichern	Zeitintervall zwischen Datenerfassung Werte: Ein beliebiger positiver Wert Kann nur geändert werden, wenn der Modus auf "Zeit" eingestellt ist.							

Tabelle 5-75 Feld "Speichern"									
Feld	Beschreibung								
Automatisches Speichern	Werte: Nein, Ja Bei der Einstellung "Ja" werden die erfassten Daten nach jedem Speicherintervall als CSV-Datei im lokalen Speicher oder auf einem USB-Laufwerk gespeichert.								
Intervall speichern	Zeitintervall zwischen dem automatischen Speichern der erfassten Daten in einer CSV-Datei Werte: Ein beliebiger positiver Wert								



	Tabelle 5-76 Feld "Prozessvariablen"											
Feld				Beschreibung								
Process Variable	Unit	Limit Min	Limit Max	Einstellungen Prozessvariable (PV)								
Inj - Switchover Position	mm	19.00	20.50	Prozessvariable: Name der Prozessvariablen:								
Inj - Peak Boost Velocity	mm/s	-110.00	-90.00	Tippen Sie auf eine beliebige Stelle in diesem								
				Bereich, um den PV-Auswahldialog zu öffne								
				Einheit: Zugehörige Einheiten für die ausgewählte Prozessvariable								
				Minimum: Mindestwert, der während der Ablaufverfolgung aufgezeichnet wurde								
				 Maximum: Höchstwert, der während der Ablaufverfolgung aufgezeichnet wurde 								



5.18 Zyklusinformationen

Mold Master	34.5 ber	9 .0	rpm	-0.5 mm 0.0 mm/s 4.8 kN							€] 4.6 	60 / 7.50	iiii 27/06/20 ⊈ 📄 🧿	23 🕘	15:42:25 MMTester
		#	I	*	Ť	-	->•	÷₩		 Mw		\triangle			
	Cycle Information							Max Cyc	le Time s	(Euromap 67	Cycle Start T	'rigger amp Closed	•	
	Cycle Time		Actual / La	ast Time								Consecut	ive Cycles:	11	
ากก	Idle		0.04/ 0	0.30 s									-		0"3
	Injection		3.20/ 3	3.20 s											
	Plasticizing		0.00/ 0	0.26 s					_	-					
	Decompression Before		0.00/ 0	0.30 s					_						E67
	Decompression After		0.00/ 0	0.24 s						-					
	Carriage Forward		0.74 /	1.12 s											
	Carriage Backward		0.00 /	1.06 s											
	Wait Time		0.00 /	1.00 s											
	Wait Time Cooling		0.02/ 0	0.02 s											
l.h.															
-															
	1	\$								⚠					≪

Abbildung 5-59 Seite "Zyklusinformationen"

Tabelle 5-77 Seite "Zyklusinformationen"		
Feld	Beschreibung	
Max. Zykluszeit	Maximal zulässige Zykluszeit, bevor der Zyklus mit einem Alarm beendet wird Werte: Eine beliebige positive Zahl Um den Grenzwert zu deaktivieren, setzen Sie die maximale Zykluszeit auf 0,0 Sekunden.	
Cycle Start Trigger Euromap 67 Clamp Closed	 Zyklusstart-Auslöser Werte: Euromap 67 E-Multi, M-Ax Digitaleingang E-Antrieb Tippen Sie auf das linke Dropdown-Listenfeld, um die primäre Komponente auszuwählen, die den Zyklusbeginn auslösen soll. 	



Tabelle 5-77 Seite "Zyklusinformationen"			
Feld	Beschreibung		
Cycle Start Trigger Euromap 67 Clamp Closed	Zyklusstart-Auslöser Werte: Euromap 67: • Klammer geschlossen, • Klammer offen, • Auswerfer 1 vorwärts, • Auswerfer 1 zurück E-Multi: • Einspritzbeginn • Verfahrschlitten vorwärts • Verfahrschlitten rückwärts • Plastifizierungsstart M-Ax1 • M-Ax2 • M-Ax3 • M-Ax5 • M-Ax6 Digitaleingang: • DI 1 bis DI 16 E-Antrieb 1 • E-Antrieb 2 Tippen Sie auf das rechte Dropdown-Listenfeld,		
Consecutive Cycles: 11	Aufeinanderfolgende Zyklen Aktuelle Anzahl der aufeinanderfolgenden automatischen Zyklen Wird zurückgesetzt, wenn das Gerät den automatischen Modus verlöget		
Optic Thm Advar / Last Time Consensative Cyree: 11 Inh 0.441 (-0.0) 1 1 1 Input: 0.247 (-0.0) 1 1 1 Imput: 0.247 (-0.0) 1 1 1 Oursprease: Data 1 1 1 1 Oursprease: Data 1	Liste der aktuellen und früheren Zyklen Zeigt für jede Zykluskomponente einen Farbbalken an, der den Anteil des Zyklus anzeigt, den die jeweilige Komponente benötigt. Ein heller Farbton einer Farbe wird für den aktuellen Zyklus verwendet, während ein dunklerer Farbton der gleichen Farbe für den vorherigen Zyklus verwendet wird.		



5.19 Materialdaten

ABS ABS/PC CA LCP PA 6 PA 6 GF PA 6.6	Material Data Material Material Manufacturer Trade Name Grade Structure	> JU *All ABS Butadiene/Styrene Bayer Novodur P2H-AT Amorphous	Values are intented to be a guide and Calculator Shot Weight Flowpath Wall Thickness Wall Thickness Factor Projected Area Mold Reaction Pressure	are subject to change (0.000) (0.000) (0.000) (11.900) (0.000) (0.0	ge 9 mm cm ²
ABS ABS/PC CA LCP PA 6 PA 6 GF PA 6.6	Material Data Material Acrylonitrile Manufacturer Trade Name Grade Structure	ABS Butadiene/Styrene Bayer Novodur P2H.AT Amorphous	Values are intented to be a guide and Calculator Shot Weight Flowpath Wall Thickness Wall Thickness Factor Projected Area Mold Reaction Pressure	are subject to chang 0.000 0.000 11.900 0.000 0.000	ge mm mm mm
ABS ABS/PC CA LCP PA 6 PA 6 GF PA 6.6	Material Data Material Manufacturer Trade Name Grade Structure Structure	ABS Butadiene/Styrene Bayer Novodur P2H-AT Amorphous	Calculator Shot Weight Flowpath Wall Thickness Wall Thickness Factor Projected Area Mold Reaction Pressure	0.000 0.000 0.000 11.900 0.000	a la c
ABSIPC CA LCP PA6 PA6 GF PA66	Material Acrylonitrile Manufacturer Trade Name Grade Structure Structure	ABS Butadiene/Styrene Bayer Novodur P2H-AT Amorphous	Shot Weight Flowpath Wall Thickness Wall Thickness Factor Projected Area Mold Reaction Pressure	0.000 0.000 11.900 0.000	9 mm mm cm ²
CA LCP PA 6 PA 6 GF PA 6.6	Acrylonitrile Manufacturer Trade Name Grade Structure	Butadiene/Styrene Bayer Novodur P2H-AT Amorphous	Flowpath Wall Thickness Wall Thickness Factor Projected Area Mold Reaction Pressure	0.000 0.000 11.900 0.000 0.000	mm mm cm²
LCP PA 6 PA 6 GF PA 6.6	Manufacturer Trade Name Grade Structure	Bayer Novodur P2H-AT Amorphous	Wall Thickness Wall Thickness Factor Projected Area Mold Reaction Pressure	0.000	mm cm ²
LCP PA 6 PA 6 GF PA 6.6	Trade Name Grade Structure	Novodur P2H-AT Amorphous	Wall Thickness Factor Projected Area Mold Reaction Pressure	11.900 0.000	cm²
PA 6 PA 6 GF PA 8.6	Grade Structure	P2H-AT Amorphous	Projected Area Mold Reaction Pressure	0.000	cm ^a
PA 6 GF	Structure	Amorphous	Mold Reaction Pressure	0.0	
PA 6.6	Filler Content				bar
PA 6.6	Filler Content	0.0	% Screw Diameter	0.000	m
	Filler Structure		Material Throughput	0.0	kg/h
PA 6.6 GF	Density at 23°C	(1.1 g/	Calculated Values:		6
РВТ	Glass Transition or Melting Temperature	115.0	*C Stroke Volume	0.000	cm²
PRTCE	Vicat Softening Temperature	95.0	C Filling Pressure	0.0	bar
	Viscosity Measured at Shear Rate of 1000/s	208.0 F	Pais Clamping Force	0.0	kN
PC	Viscosity Measured at Melt Temperature	220.0	°C Cooling Time	0.0	\$
PC GF	Flow Length By Wall Thickness of 1mm / 2mm	90.0 mm 370.0	mm Screw Speed	0.0	rpm
РС/РВТ	Melt Temperature	(220.0 °C)-(260.0	*C Heat Loss	0.0	kJ/h
PE-HD	Mold Temperature	(60.0 °C)-(80.0	·c		
	Max. Peripheral Screw Speed	0.2	m/s		

Abbildung 5-60 Seite "Materialdaten"

Tippen Sie auf ein Material im linken Bereich, um die Daten des Materials anzuzeigen.

	Tabelle 5-78 Feld "Materialdaten"			
Feld		Beschreibung		
Material	ABS Acrylonitrile/Butadiene/Styrene	Herkunftsinformationen für das ausgewählte Material		
Manufacturer Trade Name	Bayer Novodur			
Grade	P2H-AT			
Filler Content	Amorphous 0.0 %			
Density at 23°C Glass Transition or Melting Temperature	(1.1 g/cm ²) (115.0 °C)	Materialdaten		
Vicat Softening Temperature Viscosity Measured at Shear Rate of 1000/s Viscosity Measured at Melt Temperature	(95.0 °C) (208.0 Pas) (220.0 °C)	Werte: Ein beliebiger Zahlenwert		
Flow Length By Wall Thickness of 1mm / 2mm Meit Temperature Mold Temperature Max. Peripheral Screw Speed	(90.0 mm) (220.0 'c) (60.0 'c) (60.0 'c) (0.2 ms)	Tippen Sie auf ein Feld, um die vom Taschenrechner verwendeten Werte zu ändern.		

SOFTWARE-ÜBERSICHT



Tabelle 5-79 Feld "Taschenrechner"				
Feld	Beschreibung			
Schussgewicht	Gewicht des pro Zyklus in die Gussform eingespritzten Kunststoffs Werte: Ein beliebiger Zahlenwert			
Flussweg	Länge des Kunststoffflusses vom Anguss bis zum Rand des Teils Werte: Ein beliebiger Zahlenwert			
Wandstärke	Wanddicke des Teils Werte: Ein beliebiger Zahlenwert			
Wandstärkenfaktor	Multiplikationsfaktor für die Berechnung des Fülldrucks auf der Grundlage der Wanddicke			
Projizierter Bereich	Summe der projizierten Flächen der Kavitäten und Heißkanäle in Bezug auf die Trennebene Werte: Ein beliebiger Zahlenwert			
Druck der Gussformreaktion	Forminnendruck Werte: Ein beliebiger Zahlenwert			
Schneckendurchmesser	Durchmesser der Spritzschnecke Werte: Ein beliebiger Zahlenwert			
Materialdurchsatz	Gewicht des vom Gerät verarbeiteten Kunststoffs pro Stunde Werte: Ein beliebiger Zahlenwert			
Berechnete Werte				
Hubvolumen	Erforderliche Materialmenge (Schussgröße)			
Fülldruck	Ungefährer erforderlicher Einspritzdruck			
Klemmkraft	Erforderliche Klemmkraft			
Abkühldauer	Minimale Abkühlzeit des Teils nach Abschluss des Einspritz- und Haltevorgangs			
Schneckengeschwindigkeit	Schneckengeschwindigkeit beim Plastifizieren			
Wärmeverlust	Die vom System aufgenommene Wärme multipliziert mit dem Materialdurchsatz			



5.20 Freier Timer

Mold Masters	t 62.5 mm			다 0.00/0.00 🗂 🦔 갖	06/07/2023 🕘 08:45:35
	# ₹	🚆 🏶 🛥 渊	; ⊲ l 100 bi	🖿 🖄	
	Timers				0
	Timer 1	Settings			
I	Timer 2	Enable			V 0*5
	Timer 3	Reset When Entering Auto			
	Timer 4	Time			0.75 s
	Timer 4	Start Trigger	*	EMulti: Injection Back	
	limer 5	Stop Trigger		Email. Injection Dack	
	Timer 6	Stop Trigger	*	Cycle: Cycle Start	
	Timer 7	Reset Trigger			
	Timer 8	Reset Trigger	*	EMulti: Injecting	
	Timer 9	Only Reset If Elapsed			
l.h.	Timer 10	Data			
		Time Remaining			0.0 \$
		Timer Elapsed			0
-					
£			\bigtriangleup		

Abbildung 5-61 Seite "Timer"

Tippen Sie auf einen Timer im linken Bereich, um die Einstellungen des Timers anzuzeigen.

Tabelle 5-80 Feld "Einstellungen"			
Feld	Beschreibung		
Aktivieren	Tippen Sie auf dieses Kontrollkästchen, um den Timer zu aktivieren.		
Bei Eintritt von Auto zurücksetzen	Tippen Sie auf dieses Kontrollkästchen, damit der Timer zurückgesetzt wird, wenn der Betriebsmodus von manuell, Einrichtung oder Konfiguration auf automatisch wechselt. Der Timer stoppt das Abwärtszählen, die verbleibende Zeit wird auf "voll" zurückgesetzt, die Verzögerungszeit wird eingestellt, und der Timer kehrt in den Leerlauf zurück, um auf den Startauslöser zu warten.		
Zeit	Eingestellte Verzögerungszeit Werte: Eine beliebige positive Zahl		
Startauslöser			
Startauslöser	Auslösebedingung zum Starten der Timer-Zählung		
	Sobald die verbleibende Zeit gleich null ist, wird die Markierung "Timer abgelaufen" gesetzt.		
Auslöser abbrechen			
Auslöser abbrechen	Auslösebedingung, um das Abwärtszählen des Timers zu stoppen und in den Leerlauf zurückzukehren.		
	Der Stoppauslöser führt nicht zum Zurücksetzen des Timers.		



Tabelle 5-80 Feld "Einstellungen"			
Feld Beschreibung			
Auslöser zurücksetzen			
Auslöser zurücksetzen	Auslöser, damit der Timer das Abwärtszählen stoppt, die verbleibende Zeit auf den vollen Wert zurücksetzt, die Verzögerungszeit einstellt und in den Leerlauf zurückkehrt, um auf den Startauslöser zu warten.		
Nur zurücksetzen, wenn abgelaufen	Tippen Sie auf dieses Kontrollkästchen, damit der Rückstellauslöser nur dann ausgeführt wird, wenn die verbleibende Zeit null beträgt.		
Daten			
Verbleibende Zeit	Verbleibende Verzögerungszeit, bevor der Timer abläuft		
Timer abgelaufen	Werte: Aus oder rot Wenn rot, ist die Timer-Verzögerung abgelaufen.		



5.21 Zähler

Mold Master	€ 62.5 mm 0.0 mm/s 0.0 bar	C 50.1 mm 0.0 mm/s 0.0 kN		[다] 0.00/0.00 (m) 	106/07/2023 ④ 15:07:11
	# 🚝	🚆 🏶 🚽 🔌	÷# ₩	iin 🖿 🔨	
	Counters				
	Counter 1	Settings			
ົໜ	Counter 2	Enable			✓ 875
	Counter 3	Reset When Entering Auto			
	Counter 4	Target Count			E67
	Counter 5	Increment Trigger		EMulti: Injecting	
	Counter 6	Reset Trigger			
	Country 7	Reset Trigger		Mode: Not In Automatic	
		Only Reset If Elapsed			
	Counter 8	Data			
	Counter 9	Count			0
<u>.h.</u>	Counter 10	Counter Elapsed			0
-					
£					

Abbildung 5-62 Seite "Zähler"

Tippen Sie auf einen Zähler im linken Bereich, um die Einstellungen des Zählers anzuzeigen.

Tabelle 5-81 Seite "Zähler"				
Feld	Beschreibung			
Aktivieren	Tippen Sie auf dieses Kontrollkästchen, um den Timer zu aktivieren.			
Bei Eintritt von Auto zurücksetzen	Tippen Sie auf dieses Kontrollkästchen, damit der Zähler zurückgesetzt wird, wenn der Betriebsmodus von manuell, Einrichtung oder Konfiguration auf automatisch wechselt. Der Zähler stoppt das Zählen, wird auf null zurückgesetzt und kehrt in den Leerlauf zurück, um auf den Starttrigger zu warten.			
Zieleanzahl	Die Anzahl der Startauslöser-Ereignisse festlegen, die gezählt werden müssen, bevor die Zählung abgeschlossen ist. Werte: Jede positive ganze Zahl			
Auslöser inkrementieren				
Auslöser inkrementieren	Auslösebedingung zum Starten des Zählers Sobald der Zählerstand dem Zielwert entspricht, wird die Markierung auf "Zähler abgelaufen" gesetzt.			
Auslöser zurücksetzen				
Auslöser zurücksetzen	Auslöser für den Zähler, damit die Zählung gestoppt wird, der Zähler auf 0 zurückgesetzt wird und in den Leerlauf zurückkehrt, um auf den Startauslöser zu warten.			
Nur zurücksetzen, wenn abgelaufen	Tippen Sie auf dieses Kontrollkästchen, damit der Rückstellauslöser nur dann verarbeitet wird, wenn der Zählerstand gleich dem Zielwert ist.			
Daten				
Anzahl	Tatsächliche Anzahl der gezählten Startauslöser-Ereignisse			
Zähler abgelaufen	Werte: Aus oder rot Wenn rot, ist die Zählung abgeschlossen.			



5.22 Schlüsselschalter

Wenn zusätzliche, nicht dem Standard entsprechende Funktionen benötigt werden, ist ein Schlüsselschalter vorgesehen, der diese Funktionen verfügbar macht. Der Schlüsselschalter ist ein Momentschalter mit Federrückstellung, so dass der Schlüsselschalter nur absichtlich betätigt werden kann und nicht in der aktiven Stellung verbleiben kann. Nachfolgend finden Sie eine Liste der verfügbaren Sekundärfunktionen, die bei aktivem Schlüsselschalter verfügbar sind:

Alle Achsen:

- Wenn ein Motor mit einer Bremse ausgestattet ist, kann die Bremse auf der Achsenseite zwangsweise ausgeschaltet werden, wenn der Schlüsselschaltereingang aktiv ist, so dass die Achse bei Bedarf frei bewegt werden kann.
- Direkte Kalibrierung Im Kalibrierungsmodus mit eingeschalteten Motoren kann eine Achse bei aktivem Schlüsselschalter direkt auf die minimale oder maximale Position kalibriert werden, indem die negative oder positive Tipptaste gedrückt wird.

Benutzerdefinierte E/A:

• Zeigt auf der Seite "Benutzerdefinierte E/A-Digitalausgänge" zusätzliche Schaltflächen an, die beim Drücken den ausgewählten Ausgang ein- oder ausschalten.



Abschnitt 6 – Systemeinrichtung

6.1 Einbau

Es ist wichtig, die folgenden Warnhinweise zu beachten, um Unfälle oder Verletzungen zu vermeiden.



WARNUNG

Stellen Sie sicher, dass Sie vor Anschluss oder Inbetriebnahme des Steuergeräts "Abschnitt 3 – Sicherheit" vollständig gelesen haben.

Der Integrator ist dafür verantwortlich, die internationalen und lokalen Normen für Gerätesicherheit zu verstehen und zu befolgen, wenn er die Steuerung in das Spritzgießsystem integriert.

M-Ax-Steuerungen werden mit einem ausreichend dimensionierten Netzkabel geliefert, um die M-Ax-Steuerung mit der maximalen Stromkapazität zu betreiben. Der Integrator muss eine geeignete Anschlussvorrichtung/Steckdose an der Stromquelle verwenden, die der vollen Systemlast standhält.

Die Stromversorgung der M-Ax-Steuerung muss über einen den lokalen Sicherheitsvorschriften entsprechenden abgesicherten Trennschalter oder Haupttrennschalter verfügen. Die M-Ax-Steuerung muss so platziert werden, dass der Trennschalter der Steuerung und der Netztrennschalter leicht zugänglich sind.

Siehe Typenschild auf dem Schaltschrank des Steuergeräts zur Bestätigung der Anforderungen an die Hauptstromversorgung. Wenn die Stromversorgung vor Ort außerhalb des angegebenen Bereichs liegt, wenden Sie sich bitte an Mold-Masters.



WARNUNG – GEFAHR VON STROMSCHLÄGEN

- Stellen Sie sicher, dass die gesamte Energieversorgung im Steuergerät und im Spritzgießsystem vor der Installation des Steuergeräts im System ordnungsgemäß verriegelt ist.
- Öffnen Sie den Schrank nicht, ohne die Hauptstromversorgung zu unterbrechen. Die freiliegenden Klemmen im Inneren des Schaltschranks können ein gefährliches Potential von bis zu 600 VAC aufweisen.
- Strom- und Signalkabel werden zwischen dem Steuergerät und dem Spritzgießsystem angeschlossen. Vor der Verlegung oder Entfernung jeglicher Kabel muss der Strom abgeschaltet werden, und die Verfahren für Sperre/Kennzeichnung müssen befolgt werden.
- Jede Wartungsarbeit muss von ordnungsgemäß ausgebildetem Personal durchgeführt werden, und zwar gemäß den Anforderungen lokaler Bestimmungen und Vorschriften.
- Verwechseln Sie Stromkabel nicht mit den Verlängerungskabeln der Thermoelemente. Sie sind nicht dafür geeignet, die Stromladung zu tragen oder genaue Temperaturmessungen in der anderen Anwendung anzuzeigen.



WARNUNG - STOLPERGEFAHR

Der Integrator muss sicherstellen, dass die Kabel des Steuergeräts auf dem Boden und zwischen Steuergerät und Spritzgießmaschine keine Stolpergefahr darstellen.



6.2 Verbinden der M-Ax mit einer Stromversorgung

WARNUNG - GEFAHR VON STROMSCHLÄGEN

Gehen Sie beim Anschluss des Steuergeräts an einem Drehstromnetz mit äußerster Vorsicht vor. Ein falscher Anschluss kann zu Schäden am Steuergerät führen.

Bei allen M-Ax-Steuerungen ist der Hauptnetzschalter ein Drehtrennschalter an der Vorderoder Rückseite des Schaltschranks. Dieser Schalter ist so ausgelegt, dass er den gesamten Laststrom beim Ein- und Ausschalten sicher verarbeiten kann. Um ein Einschalten während Wartungsvorgängen zu verhindern, kann ein Vorhängeschloss o. Ä. verwendet werden, damit der Schalter in der Position "Aus" verbleibt.

Ein autorisierter Elektriker muss die M-Ax mit geeigneten Steckern und Klemmen an die Stromversorgung anschließen und dabei die örtlichen Vorschriften für elektrische Sicherheit und Schutz beachten. Die Kabel sind zur Kennzeichnung mit L1, L2, L3, N und Masse markiert.

6.3 Verbinden der Spritzgießmaschine mit der M-Ax

Es gibt vier Kabelsätze, die die Spritzgießmaschine mit der M-Ax verbinden:

- 1. Servostrom- und Rückführkabel
- 2. IMM E67-Kabel
- 3. Heizungs-E/A-IMM-Kabel (optional)
- 4. EU13-Eingangs- und -Ausgangskabel

Bei der Installation der Kabel muss die korrekte Reihenfolge eingehalten werden.

Die Servostrom- und Rückführkabel müssen vor dem Anschluss an die Motoren durch die Kabelführung verlegt werden.

M-Ax-Geräte sind sowohl mit E67- als auch mit SPI-Einspritzung kompatibel. Alle Geräte werden mit einem IMM E67-Kabel geliefert. Bei Spritzgießmaschinen mit E67 schließen Sie das Kabel an die E67-Klemme der Spritzgießmaschine an. Für Spritzgießmaschinen mit SPI, verwenden Sie den optionalen IMM SPI-Adapter am E67-Kabel.

Die Heizungs-E/A-IMM-Kabel können direkt angeschlossen werden. Alle Kabel müssen so verlegt werden, dass sie den Betrieb der Spritzgießmaschine nicht beeinträchtigen.

M-Ax-Steuerungen haben Euromap (EM) 13-Eingangs- und -Ausgangsklemmen an der Rückseite des Schaltschranks. Die Steuerung wird mit 10 m langen EU13-Eingangs- und -Ausgangskabeln geliefert.

6.4 Verbinden eines Roboters mit der M-Ax

M-Ax-Geräte sind sowohl mit E67, als auch mit SPI-Robotern kompatibel. Alle Geräte werden mit einem Roboter-Brückenstecker am Anschluss ROBOT E67 der Steuerung ausgeliefert.

Wenn ein E67-Roboter verwendet werden soll, wird das E67-Kabel des Roboters an den Anschluss ROBOT E67 am Steuergerät angeschlossen. Wenn ein SPI-Roboter verwendet werden soll, wird der optionale ROBOT SPI ADAPTER an den Anschluss ROBOT E67 am Steuergerät angeschlossen und das SPI-Kabel des Roboters damit verbunden.



Abschnitt 7 – Betrieb



WARNUNG

Stellen Sie sicher, dass Sie vor dem Betrieb der M-Ax-Steuerung "Abschnitt 3 – Sicherheit" vollständig gelesen haben.

Vergewissern Sie sich stets, dass sich die M-Ax-Steuerung in einer sicheren Startposition befindet, bevor Sie die Steuerung bedienen.

7.1 Anmelden



Abbildung 7-1 M-Ax-Anmeldung

HINWEIS

Anonyme Anmeldungen sind nicht erlaubt.

1. Tippen Sie auf das Feld "Benutzer", und wählen Sie einen Benutzertyp aus dem Dropdown-Menü.

Login	
User	(MMTester 🗸
Password	
Mold Masters	Login

2. Tippen Sie auf das Feld "Passwort" und geben Sie das Passwort ein.

Login	
User	MMTester
Password	
Mold Masters	Login

3. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Anmelden".



7.2 Konfiguration des Steuergeräts

7.2.1 Konfiguration der E/A

Alle auf dieser Seite vorgenommenen Änderungen werden in den Rezeptdaten gespeichert. Speichern Sie nach den Änderungen die Rezeptdaten, damit keine Änderungen verloren gehen. Siehe Abschnitt "7.2.3.2 Speichern von Rezeptdaten" auf Seite 7-14 für weitere Informationen.

7.2.1.1 Navigieren zur Seite der benutzerdefinierten E/A

1. Tippen Sie im linken Bereich auf die Schaltfläche "Verzeichnisseite".



2. Tippen Sie die Schaltfläche "Gerät".



3. Tippen Sie die Schaltfläche "Benutzerdefinierte E/A".



Hinweis: Alle auf der Seite "Benutzerdefinierte E/A" vorgenommenen Änderungen werden in den Rezeptdaten gespeichert.

7.2.1.2 Zuweisung eines benutzerdefinierten Namens

1. Tippen Sie auf einen digitalen Eingang in der Liste auf der linken Seite der Seite "Benutzerdefinierte E/A".

Mold Masters	M-AX1	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m	M-AX2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-AX3	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax5	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m	M-AX6	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m			€ 3 MAx	0.00 / 0.00	≣ ₽	16/05/2023	4	13:32:29 MMTester	
											1		М	-Ax	Ľ	<u> </u>	l	\wedge									
	Custor	n IO	Di	igital Ir	puts					Di	gital Ou	utputs					Ar	ialog Input	ts			Analog	Outputs	\$	_	E67	
	DI-1: DI-2:						: N F	Settings Jame Jardware	Addres	5													D				
	DI-3: DI-4:						lı A	nput Actions														0					
	DI-5: DI-6:						T A	riggers A Action	Additiona	I Actio	ı									None							
	DI-7:																										
	DI-8: DI-9:																										
	DI-10:																										
	DI-12:																										
-	DI-13: DI-14:																										
	DI-15:][^				1		J	
	l	ב	9		ŝ	•	9		_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	_	⁄!>	-4		.	י 🔶		-Ax 1	



- 2. Tippen Sie auf das Feld "Name".
- 3. Geben Sie Text ein und tippen Sie "Eingabe".



Um die Tastatur zu schließen, ohne der E/A-Funktion Text zuzuweisen, tippen Sie außerhalb des Tastaturbereichs.

7.2.1.3 Hinzufügen einer Ausgabebedingung

- 1. Tippen Sie auf der Seite "Benutzerdefinierte E/A" auf die Registerkarte "Digitalausgänge".
- 2. Tippen Sie auf einen digitalen Ausgang in der Liste auf der linken Seite der Seite "Benutzerdefinierte E/A".

Mold Masters	M-Ax1	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N·m	0.00 W-4X5 0.0 0.0	mm mm/s N·m	W-AX3 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-AX4 000 0000	mm mm/s N·m	9.00 W-W2 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax6	0.00 mm 0.0 mm/s 0.0 N·m			CT MAx	0.00 / 0.00	篇 16/ ⊈ 🛢	05/2023	(⊡ 13 (≞ M	3:52:29 MTester
							1	Ì	M-Ax		1	\wedge								
	Custom	l iO Dij	gital Inputs				Digital Ou	tputs				Analog Inp	uts			Analog	Outputs			E67
\square	DO-1:				Settings								_				Condit	ions		
	DO-2:				Name	Addroop													~ -	
	DO-3:				Mode	Auuress							Di	irect		•				
	DO-4:				Delay On								_		0	.0 s	Ď			
	DO-5:				On Time										0	.0 s				
	DO-6:				Pulse Tim	e									0	.0 s				
	DO-7:				Output	out														
=	DO-8:															0				
	DO-9:																			
	DO-10:																			
	DO-11:																			
	DO-12:																			
	DO-13:																			
-	DO-14:																			
	DO-15:																			
	đ	ב ב	Ś										Z	<u>}</u>			1 1		M-A	x 1

Der Digitalausgang ist standardmäßig auf AUS, wenn keine Bedingungen definiert sind.

3. Tippen Sie die Schaltfläche "Neue Bedingungen".





4. Wählen Sie eine Bedingungsart aus dem Dropdown-Listenfeld "Typ" aus.



Wenn Sie auf "Modus" tippen, werden im Feld "Bedingungen" die Modusoptionen angezeigt.

Mode
Mode
Manual 🔹
Automatic
Manual
Setup
Calibration

5. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Speichern".





7-5

Das Feld "Bedingungen" zeigt die Bedingungen für den ausgewählten digitalen Ausgang an.



7.2.1.4 Bearbeiten einer Ausgabebedingung

1. Tippen Sie auf eine Bedingung im Feld "Bedingungen".

Cond	itions
	0
Ŷ	Manual
	

2. Bearbeiten Sie die Bedingung. Siehe "7.2.1.3 Hinzufügen einer Ausgabebedingung" auf Seite 7-3 für weitere Informationen.

Wenn Sie die Modusauswahl von Manuell auf Automatisch ändern und auf "Speichern" tippen, wird die Verriegelung im Feld "Bedingungen" aktualisiert.





7.2.1.5 Löschen einer Ausgabebedingung

1. Tippen Sie auf die Ausgabebedingung im Feld "Bedingungen".



2. Tippen Sie die Schaltfläche "Löschen".



Das Feld "Bedingungen" wird aktualisiert.



7.2.1.6 Bearbeiten einer Ausgabeeinstellung

1. Tippen Sie im Bereich "Einstellungen" auf ein beliebiges Feld oder auf ein Feld und geben Sie die neuen Informationen ein.

Siehe "5.4 Benutzerdefinierte E/A" auf Seite 5-48 für mehr Informationen.



7.2.2 Konfiguration einer Achse

7.2.2.1 Navigieren zu einer Achsenseite

1. Wählen Sie die Schaltfläche "M-Ax" im Feld "Navigation".

Mold Masters	M-Ax1	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-AX3	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax5	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N-m	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m		17 300 MA	0.00 / 0.00	iii ب	17/05/20	23 🕘	10:25 MMT	:46 ester
											1		Ν	I-Ax	l			\wedge								
	Config M-Ax: 1	uratio	'n		Ax	is								G	eneral						Motion					√I-Ax
	Setting	5																				A	xis Interloc	ks		
ֈՠ	Name Type								(Basic I	_inear A	Axis		•)								ß	Ð-		¢°
	Enable												1]												
																										\bigcirc
-																										
	l		Ŷ		\$		•												⚠			•	→1 -	•+	VI-Ax 1	

- 2. Tippen Sie auf die M-Ax-Achse, um sie zu konfigurieren.
- 3. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Einstellungen" im Kontextmenü.

Mold Masters	M-AX1	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-AX3	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m	M-Ax5	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m		€‡ ≪‱ м	0.00	/ 0.00	≣ ∳	17/05/20: 💼 💿	23 🕘	10:25 ММТе	:46 ester
											1		М	-Ax	Ľ	`	4	A								_	
	Config M-Ax: 1	uratio	n		Ax	tis								Ge	eneral						Mot	tion					И-Ах
	Setting	5							(1								Axi	s Interloci	s		
100,	Туре								Ċ	Basic	Linear /	Axis	_	Ŧ)									D	Ð-		Ċ.
	Enable												1														
																										-	\odot
Ldu.																											
-																											
	l		Ţ		\$		•												⚠	-+	-)[,	• #	•		••	M-Ax 1 2	



7.2.2.2 Freigeben einer Achse

Die Motoren müssen ausgeschaltet sein, um die folgende Aufgabe durchzuführen.

- 1. Navigieren Sie zu einer Achsenseite. Siehe Abschnitt "7.2.2.1 Navigieren zu einer Achsenseite" auf Seite 7-7.
- 2. Tippen Sie auf das Kontrollkästchen "Freigeben".

Mold Master	M-Ax1	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax3	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax5	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m		₽	O. MAx	.00 / 0.00	≣ ∳) 17/0 • 💼	5/2023 <mark>ම</mark>	(⊡) 1 (⊒) 1	0:25:46 MMTester
											1		М	-Ax	Ľ			A									
	Config M-Ax: 1	uratio	n		Ax	is				_				Ge	eneral							Motion					M-Ax
	Setting Name	s							()								A	xis Inte	erlocks		
	Type Enable								Ċ	Basic	Linear	Axis		•)									U) =	\geq	•
	Endbio																										
L.L.																											
																				_	_						
	i		Ţ		Q	(•												\triangle		-	*#	•	_1 →1	-	M.	Ax 1

Falls Achsenverriegelungen erforderlich sind, können diese über das Feld "Achsenverriegelung" hinzugefügt werden. Siehe Abschnitt "5.3.5 Achsenkonfiguration" auf Seite 5-33 und Abschnitt "5.3.3 Detail-Dialogfeld "Verriegelung"" auf Seite 5-24 für weitere Informationen.



7.2.2.3 Konfigurieren von Achsenposition, Drehmoment und Bewegungsparametern

- 1. Navigieren Sie zu einer Achsenseite. Siehe Abschnitt "7.2.2.1 Navigieren zu einer Achsenseite" auf Seite 7-7.
- 2. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Einstellungen" im Kontextmenü.

Mold Master	M-AX1	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m	M-AX3	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax5	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-AX6	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m		€‡ ∞∞ №	0.00	0 / 0.00	≣ ₽	17/05/2	023) 10 MI	:25:46 MTester
											1		N	I-Ax	ŀ			\wedge									
	Config M-Ax: 1	uratio	'n		Axi	Is								G	eneral						M	otion					M-Ax
	Setting	s							(Ax	is Interlo	cks		
	Туре								0	Basic	Linear	Axis		•										Ð	Ð	-	Ç ´
	Enable												✓]													
																											۲
-																											
	l		Ţ	}	¢		•			_	_	_		_		_			⚠	- -	-][1 #	•	1	••	M-A	x 1

3. Tippen Sie auf die Registerkarte "Allgemein".

Configuration		
M-Ax: 1 Axis	General	Motion

- 4. Geben Sie die Achsenpositionseinstellungen im Gruppenfeld "Position" ein.
- 5. Geben Sie im Gruppenfeld "Drehmoment" Grenzwerte und Werte für das Drehmoment ein.
- 6. Tippen Sie auf die Registerkarte "Bewegung".
- 7. Geben Sie die Bewegungsparameter in das Gruppenfeld "Bewegung" ein.

Siehe "5.3.5 Achsenkonfiguration" auf Seite 5-33 für weitere Informationen.





7.2.2.4 Konfiguration eines Motors

VORSICHT

Wenn Sie einen Motor wechseln, muss der Kommutierungsversatz neu bestimmt werden.

Für weitere Informationen, siehe "7.2.2.5 Bestimmung eines Kommutierungsversatzes" auf Seite 7-10.

- 1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Motor" im Kontextmenü.
- 2. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Auswählen" und wählen Sie im Dialogfeld "Motordaten" einen Motor aus.

Motor Selection	
Motor Data	MSK040C_0450_NN.xml
	Select

Die Meldung "Änderungen erfordern einen Neustart" wird oben rechts im Navigationsbereich angezeigt.



3. Steuerung zurücksetzen.

Sie können bestätigen, dass die Motorparameter korrekt sind, indem Sie die Seite "M-Ax1-Achsenmotor" aufrufen.

7.2.2.5 Bestimmung eines Kommutierungsversatzes

Voraussetzungen:

- Die Motoren sollten erst dann eingeschaltet werden, wenn der Kommutierungsversatz ermittelt wurde. Bevor der Kommutierungsversatz bestimmt wurde, kann es zu unvorhersehbaren Bewegungen kommen, wenn der Antrieb eingeschaltet wird, während die Achse freigeschaltet ist.
- 1. Tippen Sie im Gruppenfeld "Kommutierungsversatz" auf die Schaltfläche "Automatische Abstimmung".
- 2. Tippen Sie im Dialogfeld "Automatische Abstimmung starten" auf "OK".

Die Aktiv-LED leuchtet grün, während die automatische Abstimmung läuft.

3. Warten Sie, bis die LED erlischt.



7.2.2.6 Konfiguration eines Antriebs

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Antrieb" im Kontextmenü.



- 2. Bearbeiten Sie die Encoderumdrehungen, die Motorumdrehungen und den Referenzabstand.
- 3. Speichern Sie die Festdaten.

7.2.2.7 Automatische Abstimmung eines Steuergeräts

- 1. Tippen Sie im Gruppen-Dialogfeld "Steuergerät" auf die Schaltfläche "Automatische Abstimmung".
- 2. Tippen Sie im Dialogfeld "Automatische Abstimmung" auf "OK".

Die LED "Automatische Abstimmung aktiv" leuchtet grün, wenn die automatische Abstimmung beginnt. Wenn die LED erlischt, ist die automatische Abstimmung abgeschlossen.

- 3. Optional: Speichern Sie die Werte der Fest- oder Rezeptdaten, wenn sie geändert wurden.
- 4. Optional: Steuerung zurücksetzen.

Es gibt vier Methoden, eine Achse zu kalibrieren:

- 1. Manuell
- 2. Direkt
- 3. Schalter
- 4. Automatisch

7.2.2.8 Manuelles Kalibrieren einer Achse

- 1. Gehen Sie zur Achsenseite.
- 2. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Kalibrierung" im Kontextmenü.



- 3. Schalten Sie die Motoren an.
- 4. Tippen Sie auf das Kontrollkästchen "Kalibrierungsmodus aktivieren", um den Kalibrierungsmodus zu aktivieren.
- 5. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Handverfahren in Minus-Richtung" oder "Handverfahren in Plus-Richtung" in der Fußzeile, bis der Endanschlag berührt wird.
- 6. Wenn das Handverfahren in Minus-Richtung verwendet wurde, sollte der Hub auf "0 Min. Positionsversatz" gesetzt werden.



- 7. Wurde das "Handverfahren in Plus-Richtung" verwendet, sollte der Hub auf "Maximale Position Min. Positionsversatz" eingestellt werden.
- 8. Nachdem die Achse auf einen der Endanschläge kalibriert wurde, fahren Sie zum anderen Endanschlag und lassen die Schaltfläche los, sobald der Kontakt hergestellt ist.
- 9. Überprüfen Sie, ob die Position der Achse korrekt ist.
- 10. Wechseln Sie in den Einrichtungsmodus und führen Sie ein Handverfahren in Minus-Richtung an der Achse durch, bis die 0-Position erreicht ist.
- 11. Vergewissern Sie sich, dass der Festanschlag um den Min. Positionsversatz entfernt ist.
- 12. Führen Sie ein Handverfahren in Plus-Richtung an der Achse durch, bis die maximale Softwareposition erreicht ist.
- 13. Vergewissern Sie sich, dass der Festanschlag um den Max. Positionsversatz entfernt ist.

Der Positionsbereich der Achse reicht nun von 0 bis maximale Position – Max. Positionsversatz – Min. Positionsversatz. Sie müssen in den Kalibrierungsmodus wechseln, um diesen Bereich zu verlassen.

7.2.2.9 Verwendung der automatischen Kalibrierung einer Achse

- 1. Gehen Sie zur Achsenseite.
- 2. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Kalibrierung" im Kontextmenü.



- 3. Schalten Sie die Motoren an.
- 4. Tippen Sie auf das Kontrollkästchen "Kalibrierungsmodus aktivieren", um den Kalibrierungsmodus zu aktivieren.
- 5. Vergewissern Sie sich, dass die Achse ihren vollen Hub frei bewegen kann.
- 6. Wählen Sie im Dropdown-Feld "Modus Referenzfahrt" die Option "Schalter", "Endanschlag" oder "Automatisch".
- 7. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Start".

Die Achse beginnt mit der automatischen Kalibrierung auf der Grundlage des gewählten Modus und der gewählten Parameter.

Wenn die automatische Kalibrierung ohne Fehler abgeschlossen ist, leuchtet die LED "Kalibriert" grün.

Siehe Abschnitt "5.3.8 Kalibrierung" auf Seite 5-46 für weitere Informationen über Kalibrierungsarten.



7.2.2.10 Konfigurieren der Achsenbewegung

- 1. Gehen Sie zur Achsenseite.
- 2. Tippen Sie auf die Schaltfläche "M-Ax" im Kontextmenü.



3. Geben Sie die Anzahl der für diese Achse erforderlichen Bewegungsschritte ein.

Steps	2	
-------	---	--

4. Geben Sie die Ausgangsposition für die Bewegungsschritte ein. (Der letzte Bewegungsschritt muss zu dieser Position zurückkehren.)

₿ 30	.0
------	----

5. Wählen Sie einen Startauslöser aus.

Start Trigger	Always On	
Ctart mggor (/ indjo on	1

- 6. Wählen Sie den ersten Bewegungsschritt.
- 7. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Bearbeiten".



- 8. Legen Sie im Detail-Dialogfeld "Bewegung" die Richtung, die Position, das Profil und alle weiteren erforderlichen Parameter fest.
- Optional: Wenn der Bewegungsschritt zusätzliche Verriegelungen erfordert, drücken Sie die Schaltfläche "Neue Verriegelungen", um die neuen Verriegelungen zu konfigurieren. (Für jeden Bewegungsschritt können bis zu neun Verriegelungen konfiguriert werden.)
- 10. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Speichern".
- 11. Wiederholen Sie die vorherigen Schritte für alle Bewegungsschritte.



7.2.3 Rezept-/Festdaten

7.2.3.1 Erstellen einer Rezeptdatei

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Daten" auf dem linken Feld, um die Seite "Daten" aufzurufen.



2. Tippen Sie auf das Textfeld und geben Sie über die Pop-up-Tastatur einen Namen in das Feld ein.



3. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Erstellen".

Die neue Rezeptdatendatei wird in der Dateiliste angezeigt und als aktive geladene Rezeptdatendatei verwendet.

7.2.3.2 Speichern von Rezeptdaten

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Daten" auf dem linken Feld, um die Seite "Daten" aufzurufen.



- 2. Tippen Sie auf eine Rezeptdatei in der Dateiliste.
- 3. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Speichern".

Die gespeicherte Datendatei wird als aktive geladene Rezeptdatendatei verwendet.

7.2.3.3 Löschen einer Rezeptdatei

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Daten" auf dem linken Feld, um die Seite "Daten" aufzurufen.



- 2. Tippen Sie auf eine Rezeptdatei in der Dateiliste.
- 3. Tippen Sie die Schaltfläche "Löschen".



7.2.3.4 Erstellen einer Festdatendatei

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Festdatenseite" im Kontextmenü.



2. Tippen Sie auf das Textfeld und geben Sie über die Pop-up-Tastatur einen Namen in das Feld ein.

Create	
	_

3. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Erstellen".

Die neue Festdatendatei wird in der Dateiliste angezeigt und als aktive geladene Festdatendatei verwendet.

7.2.3.5 Speichern von Festdaten

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Festdatenseite" im Kontextmenü.



- 2. Tippen Sie auf eine Festdatendatei in der Dateiliste.
- 3. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Speichern".

Die gespeicherte Datendatei wird als aktive geladene Festdatendatei verwendet.

7.2.3.6 Löschen einer Festdatendatei

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Festdatenseite" im Kontextmenü.



- 2. Tippen Sie auf eine Festdatendatei in der Dateiliste.
- 3. Tippen Sie die Schaltfläche "Löschen".



7.2.4 Benutzerverwaltung

7.2.4.1 Navigieren zur Seite "Benutzerverwaltung".

1. Tippen Sie im linken Bereich auf die Schaltfläche "Verzeichnis".



2. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Gerät".



3. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Benutzer".



Alle Benutzer werden im Bereich "Benutzerverwaltung" angezeigt.

Mold Master	M-Ax1	1.32 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-AX2	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-AX3	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N∙m	M-Ax4	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax5	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m	M-Ax6	0.00 0.0 0.0	mm mm/s N·m		4	0.	.00 / 0.00	≣ ₽	17/05/2023	s 🕘 1	10:57:06 MMTester
											1	ĥ	М	-Ax	Ľ	1	Z	<u>^</u>								
	User N	lanage	ement																							•••
	User					0 R	ole												Admin		Last Lo	gged In			\$	
้งงา	Administr	ator				E	Everyone	, Commis	ssioning, E	EditConf	ig, EditRe	cipe, Viev	ConfigPa	ges, Adm	inistrators				<u>e</u>		Monday,	May 01, 2023	3 9:25:28 PN			075
\square	Anonymo	us				E	veryone														Tuesday	May 02, 202	3 4:54:23 Ph	1		
	MMTester	r				E	veryone	, Commis	ssioning, E	ditConf	ig, EditRe	cipe, Viev	ConfigPa	ges, Adm	inistrators				<u>9</u>		Wednes	day, May 17, 3	2023 2:37:06	PM		E67
	Operator					E	everyone														Tuesday	May 09, 202	3 12:42:02 F	м		
	Superviso	r				E	veryone	, Commis	ssioning, E	EditRecij	oe, ViewC	onfigPage	IS						<u>9</u>		Tuesday	, May 09, 202	3 12:32:09 F	м		
	Technicia	n				e	eryone	, EditRec	tipe, View	ConfigPa	ages								<u>e</u>		Tuesday	, May 09, 202	3 12:42:10 F	м		
																							_			
																							Previou	is 1	Next	
-									C Ac	Did			Edit		In	nport/E) Export		Delete							
	i		9		¢		•												⚠			•#	•	1	·• <u>M</u> -	Ax 1

Alle Benutzer mit Ausnahme des Bedieners können auf diese Seite zugreifen und Benutzerprofile erstellen, bearbeiten oder löschen, die eine niedrigere Rolle haben als der aktuell angemeldete Benutzer.



7.2.4.2 Erstellen eines Benutzers

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Hinzufügen".



2. Tippen Sie auf die Felder des Dialogfelds "Benutzer hinzufügen" und geben Sie Informationen ein.

Add a user		×
User Name Password Confirm User accou	Username Full name Password Confirm password	Available roles Commissioning EditConfig EditRecipe Everyone ViewConfigP
		OK Cancel

3. Tippen Sie auf die entsprechenden Kontrollkästchen im Feld "Verfügbare Rollen".

Add a user		×
User	Username	Available roles
Name Password	Password	EditConfig EditRecipe
User accor	unt requirements:	ViewConfigP
		OK Cancel



7-18

4. Drücken Sie "OK".

Der neue Benutzer wird in die Liste der Benutzer aufgenommen.

ſ			*	
	New User	Commissioning, EditConfig, EditRecipe, Everyone	<u>.</u>	Wednesday, May 17, 2023 2:59:56 PM
	Operator	Everyone		Tuesday, May 09, 2023 12:42:02 PM

7.2.4.3 Löschen eines Benutzers

1. Tippen Sie in der Liste der Benutzer auf den Benutzer, den Sie löschen möchten.

New User	
Operator	

- 2. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Löschen".
- 3. Tippen Sie im Bestätigungsdialogfeld auf die Schaltfläche "Ja".

7.2.4.4 Exportieren von Benutzerverwaltungsdaten

- 1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Importieren/Exportieren".
- 2. Tippen Sie im Bereich "Exportieren" des Dialogfelds "Importieren/Exportieren" auf das Feld "Dateiname" und geben Sie einen Dateinamen ein.

Import/Export			
Import		Export	
Files		Filename	
Filename			
Import Group Settings	\checkmark		
Import User Accounts	V		
	Import		Export



7-19

3. Die Benutzerdaten werden in den Ordner "Benutzerdaten/Benutzer" exportiert.



7.2.4.5 Importieren von Benutzerverwaltungsdaten

- 1. Verschieben Sie die Datei .usr über die Seite Benutzerdaten in den Ordner "Benutzerdaten/ Benutzer". Siehe Abschnitt "5.9.3 Benutzerdaten" auf Seite 5-68 für weitere Informationen zur Seite "Benutzerdaten".
- 2. Gehen Sie zur Seite "Benutzerverwaltung" und tippen Sie auf die Schaltfläche "Importieren/ Exportieren".
- 3. Tippen Sie in der Liste der Dateien auf die Datei, die Sie importieren möchten.
- 4. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Importieren".

Import/Export			
Import		Export	
Files Test Export.usr		Filename	(Test Expo
Filename Import Group Settings Import User Accounts	Test Export.usr		
	Import		Export



7.3 Nutzung des Steuergeräts

Vorwärtsbewegung ist eine Bewegung, die auf 0 zusteuert. Rückwärtsbewegung ist eine Bewegung, die sich von 0 weg bewegt.

7.3.1 Betrieb der Motoren

1. Tippen Sie im linken Bereich auf die Schaltfläche "Motor".



Wenn die Motoren erfolgreich mit Strom versorgt werden, leuchten die LED und der Rand der Motortaste grün.



7.3.2 Abschalten der Stromversorgung der Motoren

1. Tippen Sie im linken Bereich auf die grüne Schaltfläche "Motor".



2. Tippen Sie im Dialogfeld auf "OK".

Wenn die Stromzufuhr zu den Motoren erfolgreich abgeschaltet wurde, werden die LED und die Umrandung der Motortaste weiß.



Hinweis: Einige kritische Alarme schalten die Motoren aus oder verhindern, dass die Motoren eingeschaltet werden, wenn sie aktiv sind. Wenn Sie die Motoren nicht einschalten können, überprüfen Sie die aktiven Alarme.


7.3.3 Das Steuergerät in den Einrichtungsmodus versetzen

Im Einrichtungsmodus können Sie die Achsen innerhalb der Software-Positionsgrenzen frei bewegen. Alle konfigurierten Verriegelungen werden beim Betrieb im Einrichtungsmodus ignoriert.

Tippen Sie auf die Schaltfläche "Einrichtung" in der Fußzeile, um das Steuergerät in den Einrichtungsmodus zu versetzen.



Alle Bewegungen im Einrichtungsmodus werden mit der in der Achsenkonfiguration eingestellten Geschwindigkeit und dem Drehmoment ausgeführt.

Siehe Abschnitt "5.1.5 Fußzeile" auf Seite 5-7 für weitere Informationen über die Schaltflächen der Fußzeile.

7.3.4 Das Steuergerät in den Kalibrierungsmodus versetzen

Im Kalibrierungsmodus können Sie die Achsen ohne Einschränkungen bewegen. Alle konfigurierten Verriegelungen oder Software-Positionsgrenzen werden beim Betrieb im Kalibrierungsmodus ignoriert. Der Kalibrierungsmodus sollte nur verwendet werden, um die Achse zu kalibrieren oder für den Fall, dass die Achsen durch irgendetwas außerhalb des begrenzten Bereichs der Software bewegt wurden und die Achse nicht in einem anderen Modus bewegt werden kann. Alle Bewegungen im Kalibrierungsmodus werden mit der in der Achsenkonfiguration eingestellten Geschwindigkeit und dem Drehmoment ausgeführt.

1. Tippen Sie auf die Schaltfläche "Einrichtungsmodus" in der Fußzeile.



- 2. Gehen Sie zur M-Ax-Kalibrierungsseite.
- 3. Tippen Sie auf das Kontrollkästchen "Kalibrierungsmodus aktivieren".

Die Umrandung der Schaltfläche für den Einrichtungsmodus wechselt von grün zu gelb, wenn sich das Steuergerät im Kalibrierungsmodus befindet.



Siehe "7.2.2 Konfiguration einer Achse" auf Seite 7-7 für weitere Informationen zum Kalibrieren einer Achse.

Siehe "5.1.5 Fußzeile" auf Seite 5-7 für weitere Informationen über die Schaltflächen der Fußzeile.



7.3.5 Das Steuergerät in den manuellen Modus versetzen

Im manuellen Modus können Sie die Achsen innerhalb der vordefinierten Bewegungsschritte bewegen. Bei allen manuellen Bewegungen werden die für die auszuführenden Bewegungsschritte definierten Verriegelungen berücksichtigt. Die Bewegung wird mit der für jeden Bewegungsschritt eingestellten Geschwindigkeit und dem Drehmoment ausgeführt.

Tippen Sie auf die Schaltfläche "Manuell" in der Fußzeile, um das Steuergerät in den manuellen Modus zu versetzen.



Siehe Abschnitt "5.1.5 Fußzeile" auf Seite 5-7 für weitere Informationen über die Schaltflächen der Fußzeile.

7.3.6 Das Steuergerät in den Automatikmodus versetzen

Bedingungen für den Automatikmodus:

- 1. Motor einschalten
- 2. EM67-Sicherheitsschleusen müssen geschlossen sein
- 3. EM67/Geräte-Not-Aus-Schalter muss OK sein
- 4. Aktivierte M-Ax-Achsen müssen sich in ihrer Startposition befinden
- 5. Keine kritischen Alarme aktiv

Tippen Sie auf die Schaltfläche "Automatik" in der Fußzeile, um das Steuergerät in den Automatikmodus zu versetzen.



Wenn der Wechsel in den Automatikmodus nicht möglich ist, wird in der Fußzeile ein Alarm angezeigt.





Tippen Sie auf das Symbol "Alarmquittierung" in der Fußzeile der Alarmanzeige.



Sobald das Gerät in den Automatikmodus geschaltet wird, überwachen die M-Ax-Achsen, ob der Auslöser für den Start der Achse "OK" ist. Sobald dieser "OK" ist, prüfen die Bewegungsschritte die Schrittverriegelungen und führen die Bewegungsschritte aus, bis alle Schritte abgeschlossen sind. Danach wartet die Achse erneut auf den Auslöser für den Start der Achse, um die Bewegung erneut zu beginnen.

Für weitere Informationen über das Einrichten von Bewegungsschritten für die Achsen siehe Abschnitt "7.2.2 Konfiguration einer Achse" auf Seite 7-7.



Abschnitt 8 – Wartung



WARNUNG

Stellen Sie sicher, dass Sie vor der Durchführung von Wartungsarbeiten an der M-Ax-Steuerung "Abschnitt 3 – Sicherheit"" vollständig gelesen haben.

Das Steuergerät muss immer von der Spannungsquelle getrennt werden, bevor es zur Überprüfung oder zum Austausch von Sicherungen geöffnet wird.

8.1 Austauschteile

Mold-Masters erwartet nicht, dass auf Platinenebene andere Teile des Steuergeräts als die Sicherungen instand gesetzt werden müssen. In dem unwahrscheinlichen Fall eines Platinenausfalls bieten wir allen unseren Kunden optimale Möglichkeiten zur Reparatur und zum Austausch.

8.2 Reinigung und Inspektion

In jeder Umgebung sind gewisse Verunreinigungen vorhanden. Deshalb müssen die Lüfterfilter regelmäßig überprüft werden. Eine monatliche Inspektion wird empfohlen. Überschüssiger Staub, der in den Schaltschrank eingedrungen ist, kann mit einer leichten Bürste und einem Staubsauger entfernt werden.

Wenn das Gerät Vibrationen ausgesetzt ist, sollte mit einem isolierten Schraubendreher überprüft werden, dass sich keine Anschlüsse gelöst haben.



A

Anschlüsse Verbinden eines Roboters mit der M-Ax 6-2

F

Festanschlag 5-35

G

Gefahrenbereiche 3-2 Gültiger Hubbereich 5-35

Κ

Kalibrieren einer Achse 7-11

Μ

Maximaler Festanschlag 5-35 Maximaler Positionsversatz 5-35 Maximale SW-Position 5-35 Minimaler Festanschlag 5-35 Minimaler Positionsversatz 5-35 Minimale Software-Position 5-35

S

Sicherheit Gefahrenbereiche 3-2 Sperren 3-10 S.I.-Einheiten 1-2 Stolpergefahr 6-1



NORDAMERIKA

KANADA (weltweiter Hauptsitz) tel.: +1 905 877 0185 e : canada@moldmasters.com

SÜDAMERIKA

BRASILIEN (regionaler Hauptsitz) tel.: +55 19 3518 4040 e : brazil@moldmasters.com

EUROPA

DEUTSCHLAND (regionaler Hauptsitz) tel.: +49 7221 50990 e : germany@moldmasters.com

SPANIEN tel.: +34 93 575 41 29 e : spain@moldmasters.com

FRANKREICH tel.: +33 (0)1 78 05 40 20 e : france@moldmasters.com

ASIEN

CHINA (regionaler Hauptsitz) tel.: +86 512 86162882 e : china@moldmasters.com

JAPAN tel.: +81 44 986 2101 e : japan@moldmasters.com

INDIEN (regionaler Hauptsitz) tel.: +91 422 423 4888 e : india@moldmasters.com

OZEANIEN

AUSTRALIEN tel.: +61 407 638 314 e : australia@moldmasters.com USA tel.: +1 248 544 5710 e : usa@moldmasters.com

MEXIKO

tel.: +52 442 713 5661 (ventes) e : mexico@moldmasters.com

VEREINIGTES KÖNIGREICH tel.: +44 1432 265768 e : uk@moldmasters.com POLEN tel.: +48 669 180 888 (ventes) e : poland@moldmasters.com

TÜRKEI tel.: +90 216 577 32 44 e : turkey@moldmasters.com

KOREA tel.: +82 31 431 4756 e : korea@moldmasters.com

SINGAPUR* tel.: +65 6261 7793 e : singapore@moldmasters.com *Einschließlich Südostasien

NEUSEELAND tel.: +61 407 638 314 e : newzealand@moldmasters.com

ÖSTERREICH tel.: +43 7582 51877 e : austria@moldmasters.com

TSCHECHISCHE REPUBLIK tel.: +420 571 619 017 e : czech@moldmasters.com

ITALIEN tel.: +39 049 501 99 55 e : italy@moldmasters.com

www.moldmasters.com