

Définition des types de POM du CDE

Comment procéder pour choisir son type de prise d'origine ?

Il y a 4 signaux qui définissent le référencement ou POM : le FdC négatif; le FdC positif, le capteur de POM et l'index

- [1] Choisir si on utilise ou non, le top zéro (top zéro = meilleure répétabilité de la POM) (avec top zéro = colonne de gauche)
- [2] Choisir si on utilise ou non les fins de course, et si un FdC joue le rôle de capteur de POM (Les types 1 et 2 sont des prises d'origine sur FdC)
- [3] Définir où se situera le capteur de prise d'origine (côté négatif ou positif de la course), ou indifférent (type 9,10,13 et 14)
Il faudra veiller à ne pas positionner le capteur de POM contre un fin de course pour les types 7,8,11 12
- [4] Définir le sens de déplacement pour la POM

Les types de POM 17 à 30 sont complémentaires des types 1 à 14 : ils ne tiennent pas compte de l'INDEX 0.

Les type de POM particuliers sont de valeur négatives (-1 à -5 et 33 à 35)

ASC/DESC/LAST/NEXT

ASC : Front Montant

DESC: Front Descendant

LAST : précédent Index

NEXT : prochain Index

1	2	3	4	5	Top zero avec/sans	Fonction FdC déclarée	Type de Capteur	Sens de déplacement	Front déclench. Capteur	Top zero avec/sans	Fonction FdC déclarée	Type de Capteur	Sens de déplacement	Front déclench. Capteur
Sans	Pas de référencement : Pos. de référence = Pos. actuelle + offset			-2	Sans	Utiliser avec codeur absolu multitur (act Pos + homing offset monomultitur)			-5					
Sans	Pas de référencement : Pos. de référence = offset			-1	Sans	Ref sur taquets (voir note 1)			-4					
-	Non définie			0	Sans	Ref sur taquets (voir note 1)			-3					
Avec	OUI	Fin de Course	GAUCHE / NEGATIF	DESC	1	Sans	OUI	Fin de Course	GAUCHE / NEGATIF	DESC	17			
			DROITE / POSITIF	DESC	2				DROITE / POSITIF	DESC	18			
	NON	Capteur	DROITE / POSITIF	ASC / LAST	3		NON	Capteur	DROITE / POSITIF	ASC	19			
			DROITE / POSITIF	DESC / NEXT	4				DROITE / POSITIF	DESC	20			
			GAUCHE / NEGATIF	ASC / LAST	5				GAUCHE / NEGATIF	ASC	21			
			GAUCHE / NEGATIF	DESC / NEXT	6				GAUCHE / NEGATIF	DESC	22			
	OUI	Capteur	DROITE / POSITIF	ASC / LAST	7		OUI	Capteur	DROITE / POSITIF	ASC	23			
			DROITE / POSITIF	ASC / NEXT	8				DROITE / POSITIF	ASC	24			
			DROITE / POSITIF	DESC / LAST (1)	9				DROITE / POSITIF	DESC (1)	25			
			DROITE / POSITIF	DESC / NEXT (1)	10				DROITE / POSITIF	DESC (1)	26			
	OUI	Capteur	GAUCHE / NEGATIF	ASC / LAST	11		OUI	Capteur	GAUCHE / NEGATIF	ASC	27			
			GAUCHE / NEGATIF	ASC / NEXT	12				GAUCHE / NEGATIF	ASC	28			
			GAUCHE / NEGATIF	DESC / LAST (1)	13				GAUCHE / NEGATIF	DESC (1)	29			
			GAUCHE / NEGATIF	ASC / NEXT (1)	14				GAUCHE / NEGATIF	DESC (1)	30			
En réserve				15	Avec	Prochain top zero		GAUCHE / NEGATIF	33					
En réserve				16	Avec	Prochain top zero		DROITE / POSITIF	34					
					Sans objet	Référence = Pos actuelle (offset non actif)			35					

Note 1 :

Les type -3 et -4 diffèrent par le sens du référencement :
type -3 sens POSITIF, type -4 sens NEGATIF.
Ces types de référencement sont à utiliser seulement avec l'option déplacement infinis (soit 773 PORTA = ON). Les référencement en continu permettent de travailler avec des mécaniques risquant de glisser.

(1) Les FdC sont utilisé durant la séquence de référencement ce qui permet de placer le capteur de Pom n'importe où entre les 2 FdC.

Voir Application Manual CDE/CDB/CDF page 5-16 pour plus d'informations

Condition de démarrage de la POM suivant d'où provient la commande

Bus de terrain : bit de référencement (1 : lance le référencement)

Terminal : entrée HOMST déclenchement sur front descendant

PLC : commande GO 0

729 HOOFF : offset de référencement

Type de POM avec codeur absolu

Utiliser le type -5 (act Pos + homing offset monomultitur)

729 HOOFF : offset de référencement