



**DESCRIZIONE CICLO**      **CYCLE DESCRIPTION**

- Il diagramma di funzionamento sopra indicato rappresenta la sequenza necessaria per passare (a titolo di esempio) dalla posizione 1 alla posizione 2, seguendo un percorso in senso orario (guardando frontalmente il disco portautensili della torretta) e dalla posizione 2 alla posizione 11, seguendo il percorso in senso antiorario.
- La sequenza prevede di diseccitare il freno e di alimentare il motore nel senso di rotazione prescelto. Attendere che scenda a livello zero il segnale di STROBE della posizione precedente, rispetto a quella desiderata, quindi alimentare l'elettromagnete di pre-indexaggio nel più breve tempo possibile (rispettando i ritardi massimi ammessi).
- Con l'elettromagnete eccitato si deve attendere il segnale del proximity di pre-indexaggio che confermi l'avvenuto arresto della rotazione attraverso il tassello di indexaggio. A tale segnale provvedere a fermare immediatamente il motore e, dopo una pausa di 50 ms, invertirne il senso di rotazione.
- Restare quindi in attesa del segnale del proximity di bloccaggio per fermare il più rapidamente possibile il motore ed alimentare il freno (rispettando i ritardi massimi ammessi).
- A questo punto è possibile eseguire una verifica di sicurezza della posizione e dare il consenso alla lavorazione, quindi, dopo una pausa di 200 ms, diseccitare l'elettromagnete.

**NOTA :** Si raccomanda la massima attenzione al rispetto dei ritardi ammessi ed in modo particolare alla loro ripetibilità. (i ritardi si intendono misurati direttamente sui dispositivi che compongono la torretta).

- The above operation diagram shows the sequence to be followed in order to move from position 1 to position 2, in clockwise rotation (with the turret tool-holder disk in front), and from position 2 to position 11 in anti-clockwise rotation.
- The brake is first de-energised and the motor feed for rotation in the direction selected. When the falling wavefront of the STROBE signal for the previous station is arrived at, the pre-indexing electromagnet is energised as quickly as possible (within the maximum permitted delay time).
- With the electromagnet energised, the pre-indexing proximity switch signal is awaited, which confirms that rotation has been halted by means of the index key. Upon reception of this signal the motor is immediately halted and the rotation sense is reversed after a 50 ms pause.
- The locking proximity switch signal is then awaited, before halting the motor as rapidly as possible and energising the brake (within the maximum permitted delay time).
- A safety check can be carried out at this point and consent for machining can be given, followed by electromagnet de-energising after a 200 ms pause.

**NOTE:** The maximum care should be taken regarding the permitted delays, particularly their repeatability. (delays should be measured directly on the turret component devices).