



**10iE / 20iE**  
**10iE-B / 20iE-B**

## Manual instalación/operación

Manual code: 14460141

Manual version: 2301

Software version: 1.xx



# INDICE

<b>1</b>	<b>Descripción del visualizador .....</b>	<b>3</b>
1.1	Panel frontal.....	3
1.2	Encendido y apagado del aparato .....	4
<b>2</b>	<b>Operación del visualizador .....</b>	<b>5</b>
2.1	Modos de visualización .....	5
2.2	Contaje incremental, absoluto y respecto al cero máquina.....	6
2.3	Selección y búsqueda del cero máquina .....	7
2.3.1	Secuencia de búsqueda del cero máquina .....	7
2.4	Operar con herramientas.....	8
2.4.1	Introducción de la longitud de la herramienta .....	8
2.4.2	Modo absoluto e incremental .....	8
2.4.2.1	Modo absoluto .....	9
2.4.2.2	Modo incremental .....	9
2.5	Operaciones especiales.....	10
2.5.1	Factor de escala .....	10
2.5.2	Centrado de pieza .....	10
2.5.3	Modo electroerosión .....	11
2.5.3.1	Programación de niveles .....	12
<b>3</b>	<b>Instalación del visualizador .....</b>	<b>13</b>
3.1	Montaje del modelo empotrable.....	13
3.2	Panel posterior .....	14
3.3	Características Técnicas generales.....	15
3.4	Conexiones .....	16
3.4.1	Conexión de los sistemas de captación .....	16
3.4.2	Conexión de las entradas y salidas. Conector X4 .....	17
3.5	Modo de ajuste sencillo (Easy Setup) .....	19
3.5.1	Acceso al modo “Easy Setup” .....	19
3.5.2	Modo de operación .....	20
3.5.3	Conexión a Red y a Máquina .....	20
3.6	Parámetros de instalación.....	20
3.7	Parámetros de configuración del contaje y la visualización.....	22
<b>4</b>	<b>Apéndice .....</b>	<b>30</b>
4.1	Marcado UL .....	30
4.2	Marcado CE.....	30
4.2.1	Declaración de conformidad .....	30
4.2.2	Condiciones de seguridad .....	31
4.2.3	Condiciones de garantía .....	33
4.2.4	Condiciones de reenvío .....	33
4.3	Códigos de error.....	33
4.4	Mantenimiento .....	35

## 1.1 Panel frontal

El display de cada eje dispone de 8 dígitos verdes de 14,1 mm de altura y otro para el signo menos.

### Descripción de LEDs y teclas:



**ABS** Permanece encendido cuando se trabaja en modo absoluto y apagado en modo incremental. Se accede y se abandona este modo pulsando esta tecla.



**Φ** Permanece encendido cuando se trabaja en modo diámetros. En este modo, se visualiza el doble del movimiento real del eje. Se accede y se abandona este modo pulsando esta tecla si el parámetro de instalación PAR04 lo permite.



**INCH** Permanece encendido cuando se trabaja en pulgadas y apagado cuando se trabaja en milímetros. Se accede y se abandona este modo pulsando esta tecla.



Esta tecla intercambia el formato de visualización de la posición del eje rotativo entre grados decimales y Grados.Minutos.Segundos.



Se accede y se abandona el modo búsqueda de cero máquina.



Para acceder a la función especial (HOLD).



Para seleccionar el eje o preseleccionar un valor en él.

Para puesta a cero del eje cuando el modo “puesta a cero rápida” está activado (ver parámetro PAR11 en el manual de instalación).



Para apagar el display manteniendo la lectura de la posición de los ejes (contaje).



Para anular o abortar una operación ya iniciada.



Para validar la preselección de un número u otra operación.

Comienzo de preselección cuando el modo “puesta a cero rápida” está activado (ver Parámetro PAR11 en el manual de instalación).



**Modelo 10iE.** Edición de longitud de herramienta.



Para cambiar el signo del valor a introducir o para cambiar de resolución fina a gruesa y viceversa.



**Modelo 10iE.** Conmuta entre los modos de visualización Max, Min, Diferencia y Normal.

## 1.2 Encendido y apagado del aparato

Se enciende automáticamente al conectarse a tensión o tras pulsar la tecla de encendido/apagado.

Se mostrará **Fagor dro** o el código de error correspondiente. Ver tabla de errores y PAR11 para más opciones.



Enciende o Apaga el DRO.

### Precauciones



Antes de desconectarlo de la red, conviene pulsar esta tecla para que guarde permanentemente la posición actual.



Si se apaga el aparato o hay un corte de red, el visualizador intentará guardar la posición actual. En caso de que no le diera tiempo de guardar toda la información, al encender mostrará el ERROR 2.

### 2.1 Modos de visualización

#### Conversión mm / pulgadas



Permite mostrar la posición de los ejes en milímetros o en pulgadas pulsando esta tecla según el led INCH esté apagado o encendido respectivamente.

#### Resolución fina / gruesa



Permite apagar el último dígito decimal (resolución gruesa) para aquellos casos en que la resolución fina fuera excesiva, simplemente pulsando esta tecla.

#### Número de decimales



Mediante esta secuencia de teclas, se accede al parámetro PAR53. El primer dígito corresponde al número de decimales a visualizar en mm y el segundo en pulgadas.

#### Grados decimales / Grados.Minutos.Segundos



Esta tecla intercambia el formato de visualización de la posición del eje rotativo [PAR00(4)=1] entre grados decimales y Grados.Minutos.Segundos.

#### Radios / Diámetros



Quando se utilicen estos modelos para medir radios o diámetros, es posible visualizar el doble del desplazamiento real del eje (diámetro) pulsando esta tecla. El led  $\Phi$  se encenderá o apagará para indicar el modo de conteo doble o real respectivamente.

**Notas:** - Esta tecla funcionará de esta manera si el bit 2 del parámetro de instalación PAR04 (radios / diámetros) del eje se ha preseleccionado como "1" (conmutable).

#### Histéresis o cota mínima

Es posible que al realizar ciertas operaciones como taladrado de material duro, electrosionado, etc. la visualización de la cota oscile de manera molesta para el operario.



En esos casos, el operario puede eliminar dicha oscilación seleccionando el modo "histéresis" o el modo "cota mínima" simplemente pulsando esta secuencia de teclas para pasar de un modo al otro.

**Nota:** Para que esta opción esté disponible, los parámetros de instalación PAR20 y PAR25 deben estar personalizados convenientemente.

#### Mínimo, Máximo, Diferencia (sólo 10iE)



Tiene la función de conmutar entre los siguientes modos de visualización: **Min, Max, Dif y Normal.**

**Min.** Se visualiza la cota mínima que ha registrado el eje.

**Max.** Se visualiza la cota máxima que ha registrado el eje.

**Dif.** Se visualiza la diferencia entre cota máxima y mínima.

**Normal.** Se visualiza el conteo normal.

## 2.2 Contaje incremental, absoluto y respecto al cero máquina

Un visualizador de cotas muestra la cota actual de uno (10iE) o dos ejes (20iE).

Se llama cota o coordenada a la distancia de un punto o posición con respecto a otro elegido como referencia.

Estos visualizadores pueden mostrar la posición de los ejes en modo incremental, absoluto o referido al cero máquina.

La siguiente figura muestra los distintos modos de visualización de cotas:

- En modo **Cero Máquina** se muestra la distancia desde la posición actual del eje hasta el cero máquina elegido en el sistema de captación (lineal o rotativo).



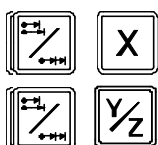
Pulsar esta secuencia para acceder al modo **Cero Máquina**.

- (ABS) • En **Absoluto**, cuando el led ABS está encendido, se muestra la distancia desde la posición actual del eje hasta el cero pieza (D).

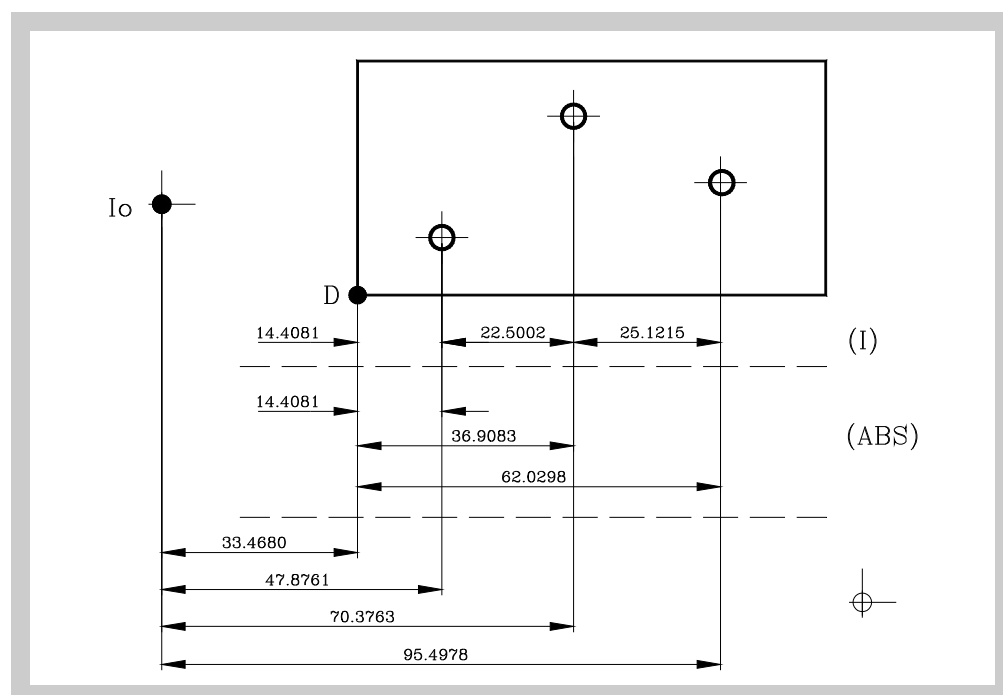
- (I) • En **Incremental**, cuando los leds ABS y “cero máquina” están apagados, se muestra la distancia desde la posición actual del eje hasta la posición anterior.



Conmuta entre el modo ABS y el incremental.



En el modelo 20iE, es posible que el parámetro de instalación PAR11(1) se haya personalizado a "0" para que esta tecla afecte independientemente a cada eje, de manera que un eje pueda mostrar su posición en modo incremental mientras el otro lo hace en absoluto. En ese caso, para cambiar el modo de visualización para un eje en particular, se debe pulsar una de estas dos secuencias.



## 2.3 Selección y búsqueda del cero máquina

Si bien no es absolutamente necesario, se recomienda hacer uso de las marcas de referencia (lo) del sistema de captación, para fijar un origen.

Esto permite al usuario referenciar los ejes de la máquina y recuperar las cotas de trabajo tras haber desconectado el visualizador, movido la máquina con el visualizador apagado, por seguridad o por cualquier otro motivo.

Los encoder lineales de Fagor, disponen de marcas de referencia cada 50 mm a lo largo de todo su recorrido.

Para hacer un correcto uso de estas marcas de referencia, se ha de elegir una zona del eje, por ejemplo en la mitad del recorrido o en un extremo. Acercarse hasta dicha zona y realizar una búsqueda de cero máquina. Una vez encontrada la marca de referencia, se ha de señalar esta zona con un rotulador o pegatina para poder realizar la búsqueda en el mismo lugar en posteriores ocasiones y garantizar que se está utilizando el mismo cero.

Fagor también ofrece encoders con señales de referencia codificadas cada 20, 40 ó 100 mm. Utilizando estas marcas de referencia codificadas, no es necesario mover la máquina hasta la posición de 0 para encontrar las referencias, basta con desplazarla una distancia igual a la separación entre marcas (20, 40 ó 100 según el encoder lineal).

Si se utiliza un encoder absoluto, no es necesario realizar la búsqueda de marcas de referencia.

El visualizador mantiene en memoria interna al menos durante 10 años, incluso estando desconectado de la red eléctrica, las cotas de trabajo tales como cota máquina, absoluta e incremental.

### 2.3.1 Secuencia de búsqueda del cero máquina

Para encoders de marca de referencia no codificada, mover el eje a la zona de referencia.



Acceder o salir del modo búsqueda de referencias.

Los ejes parpadean mostrando "r" si el eje no ha sido referenciado, o "r on" si ha buscado referencias.



Seleccionar el eje a referenciar.

El eje seleccionado parpadeará hasta que se encuentre una marca de referencia. La señal de referencia preselecciona automáticamente en el eje el valor del PAR10, por defecto 0.000 mm.



Si el encoder no dispone de marca de referencia, mover el eje hasta la posición deseada y pulsar esta tecla.

## 2.4 Operar con herramientas

Se puede definir una herramienta para después compensar su longitud durante el mecanizado.

### 2.4.1 Introducción de la longitud de la herramienta



El eje Y parpadea a la espera de la introducción del valor de la herramienta.

Pide la longitud de la herramienta.

[Valor]

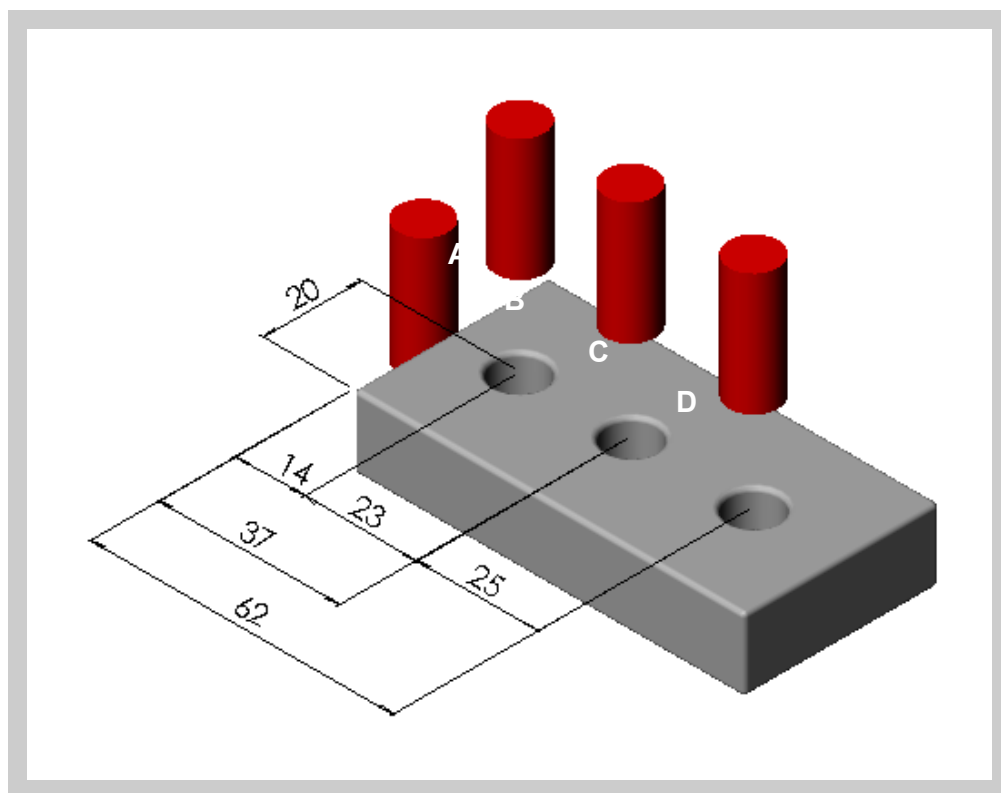


Introducir dicho valor pulsando esta secuencia de teclas.

**Nota:** Debido a que sólo se puede almacenar la longitud de una herramienta; cuando se cambia de herramienta, hay que volver a editar la longitud de la nueva.

### 2.4.2 Modo absoluto e incremental

Realizaremos los taladrados de la siguiente pieza como ejemplos de desplazamientos en los modos incremental y absoluto.





## 2.4.2.1 Modo absoluto

**ABS**



Poner el visualizador en modo absoluto.

**(B) [14.000]** Mover el eje hasta que el display muestre [14.000] (posición B) y realizar el taladrado.

**(C) [37.000]** Mover el eje hasta que el display muestre [37.000] (posición C) y realizar el taladrado.

**(D) [62.000]** Mover el eje hasta que el display muestre [62.000] (posición D) y realizar el taladrado.

La cota que se visualizada está siempre referenciada al cero pieza preseleccionado.

## 2.4.2.2 Modo incremental

**“ABS” apagado** Poner el visualizador en modo incremental. LED ABS apagado.

**Primer método: Preseleccionando cero incremental después de cada taladrado.**

Partiendo del punto A.

**(B) [14.000]** Mover el eje hasta que el display muestre [14.000] (posición B) y realizar el taladrado.



Poner el eje X a cero. Ver nota.

**(C) [23.000]** Mover el eje hasta que el display muestre [23.000] (posición C) y realizar el taladrado.



Pone el eje X a cero. Ver nota.

**(D) [25.000]** Mover el eje hasta que el display muestre [25.000] (posición D) y realizar el taladrado.

**Nota:** Si el parámetro de instalación PAR11=1, bastará con pulsar la tecla del eje, ([X]) en este caso, para poner el eje a cero.

**Segundo método: Preseleccionando en el eje la distancia relativa respecto al siguiente taladrado.**

Partiendo del punto A.



-14



Preseleccionar la distancia relativa hasta el siguiente agujero. Ver nota.

**(B) [0.000]** Mover el eje hasta que el display muestre [0.000] (posición B) y realizar el taladrado.



-23



Preseleccionar la distancia relativa hasta el siguiente agujero. Ver nota.

(C) 0.000

Mover el eje hasta que el display muestre [0.000] (posición C) y realizar el taladrado.



-25



Preseleccionar la distancia relativa hasta el siguiente agujero. Ver nota.

(D) [0.000]

Mover el eje hasta que el display muestre [0.000] (posición D) y realizar el taladrado.

**Notas:** Si el parámetro de instalación PAR11=1, la secuencia de preselección será: [ENTER] [eje] [valor] [ENTER].

Pasando al modo [ABS], se puede ver la distancia al cero pieza.

## 2.5 Operaciones especiales

### 2.5.1 Factor de escala

Es posible aplicar un factor de escala entre  $\pm 9.999$  para aplicaciones como mecanizado de moldes:



[factor]



A partir de este momento, el visualizador mostrará la posición del eje resultante de multiplicar la posición real del eje por dicho 'factor' de escala.

### 2.5.2 Centrado de pieza

**Nota:** Esta prestación está disponible cuando ninguno de los ejes tiene el parámetro de instalación PAR04(2)=1 (radios/diámetros conmutable).

El centrado de una pieza puede realizarse de la siguiente manera:



- Poner el visualizador en modo absoluto.

- Tocar un lado de la pieza con la herramienta.



- Poner a cero el contaje pulsando la secuencia [CLEAR] [X] para un eje o [CLEAR] [Y/Z] para el otro (20iE).



- Llevar la herramienta al otro lado de la pieza y tocarla con ella.



- Pulsar la secuencia [1/2] [X] para un eje o [1/2] [Y/Z] para el otro (20iE). El visualizador mostrará la mitad de la distancia recorrida por la herramienta.



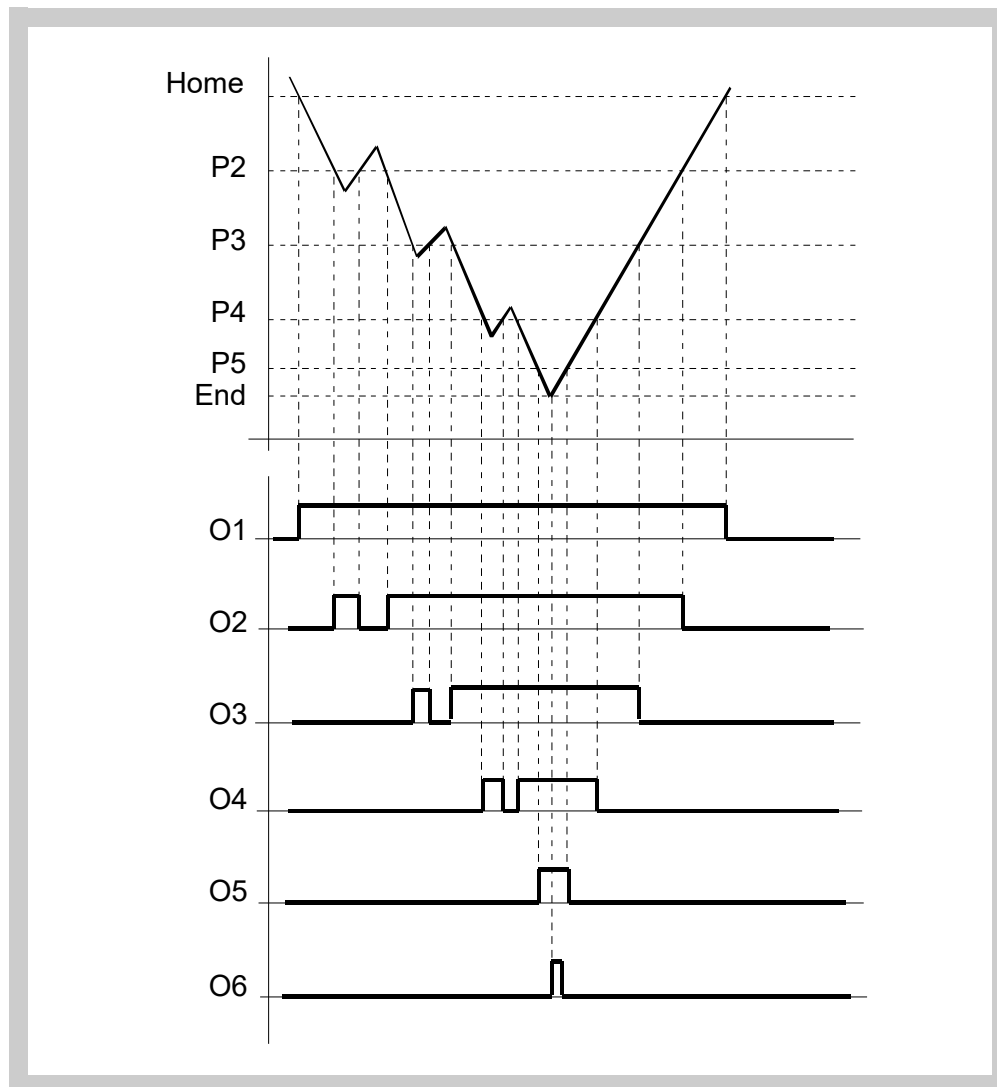
- Retroceder los ejes hasta que los displays muestren 0.000 se consigue posicionar la herramienta justamente en el centro de la pieza.

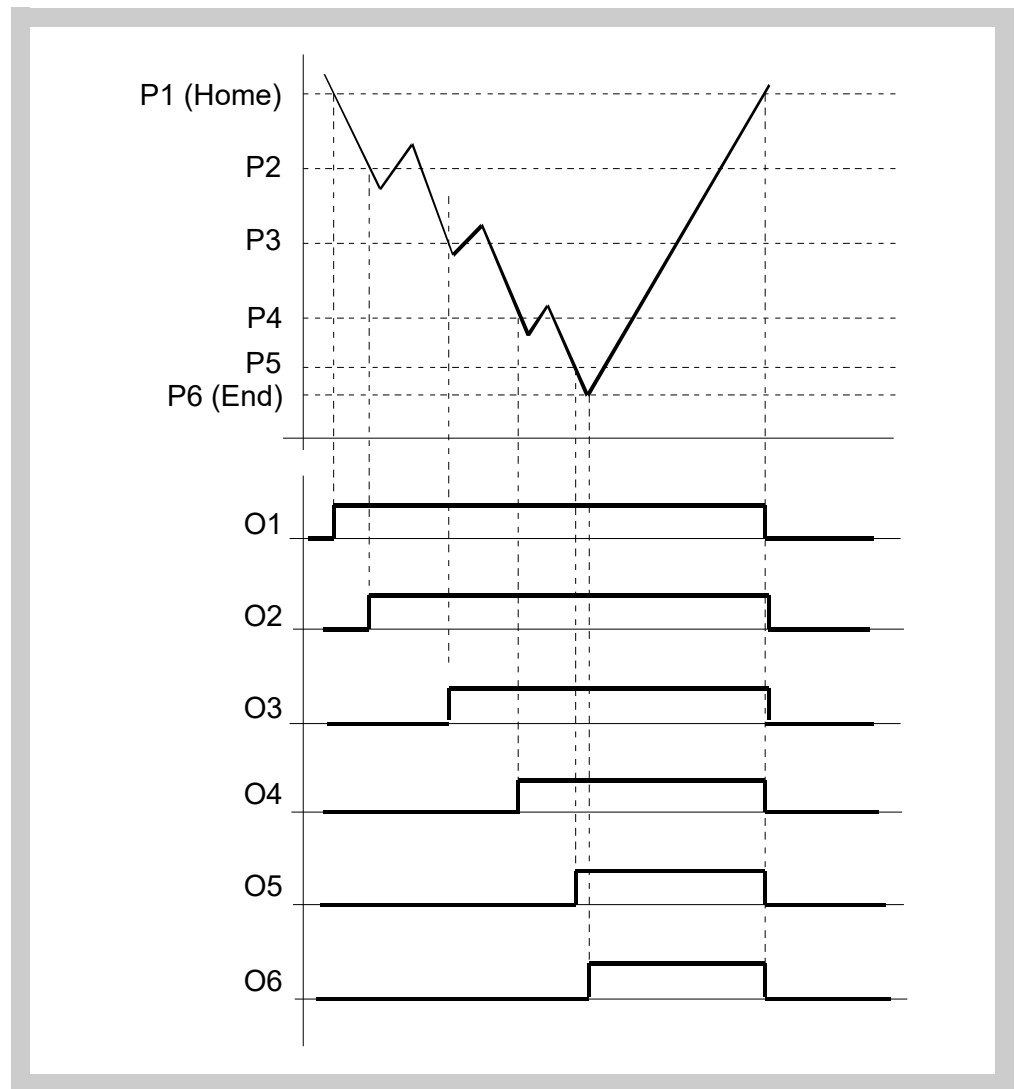
## 2.5.3 Modo electroerosión

El visualizador activa las salidas cuando el eje llega a la posición programada. Ver siguiente subapartado **"2.5.3.1 Programación de niveles"**.

Hay dos formas de operar en este modo según el valor del parámetro de instalación PAR20 bit 4.

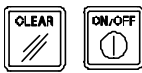
Parámetro PAR20 bit 4 = 0 (las salidas se activan o desactivan al cruzar el nivel seleccionado).





### 2.5.3.1 Programación de niveles

Los niveles se fijan en los parámetros de instalación del PAR40 (para la salida O1) al PAR45 (para la salida O6), para acceder a ellos directamente:



El visualizador tiene que estar con los displays encendidos, modo de conteo, y pulsar la secuencia de teclas:

**CODE: 060496**

El display del eje X muestra la palabra "**COdE**", tras lo cual hay que teclear el código: **060496**

El visualizador muestra **PAR00** en los displays.

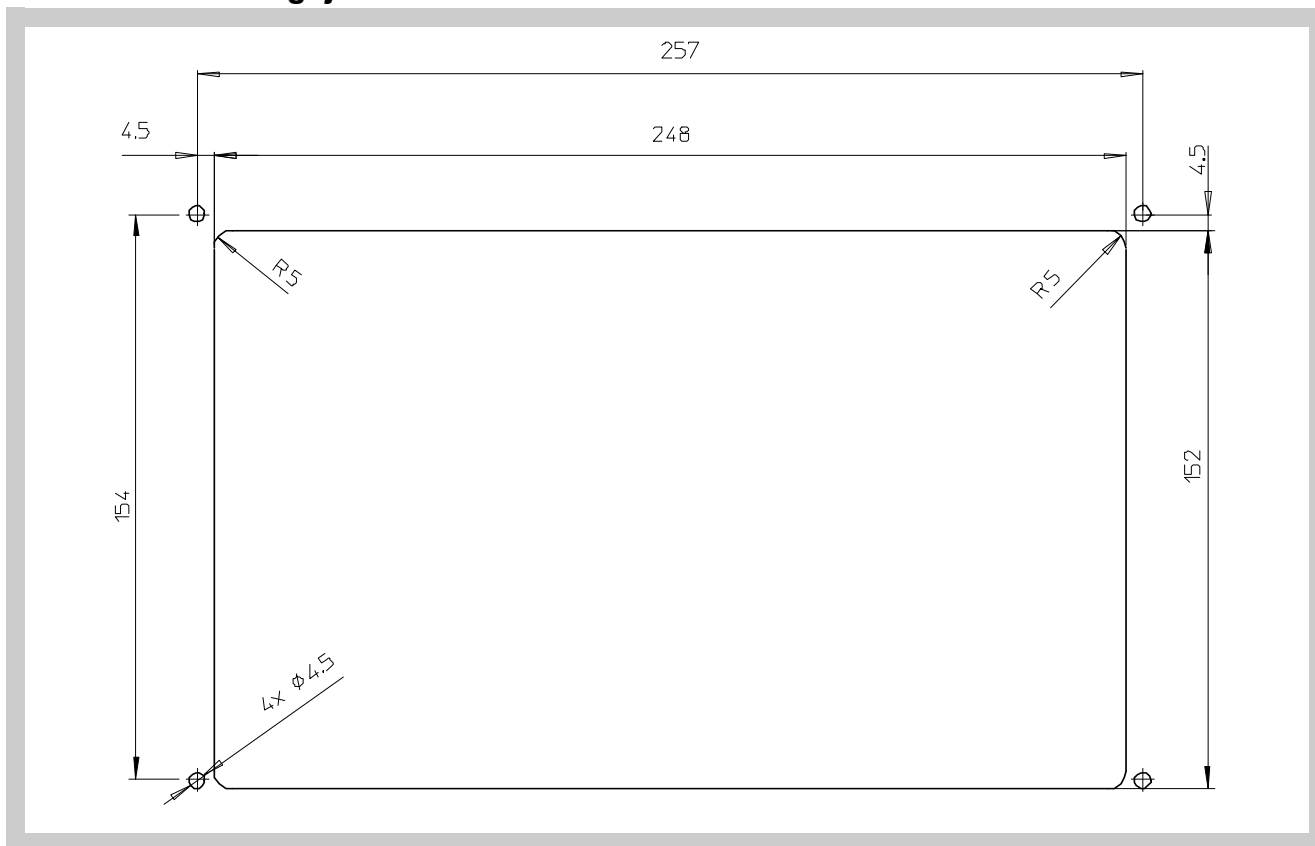


**Desde los modos de conteo**, también se puede acceder a modificar los parámetros **PAR40 al PAR45** (niveles de salida) con esta secuencia de teclas, de forma que se pueda cambiar la forma de trabajo sin tener que realizar los pasos anteriores.

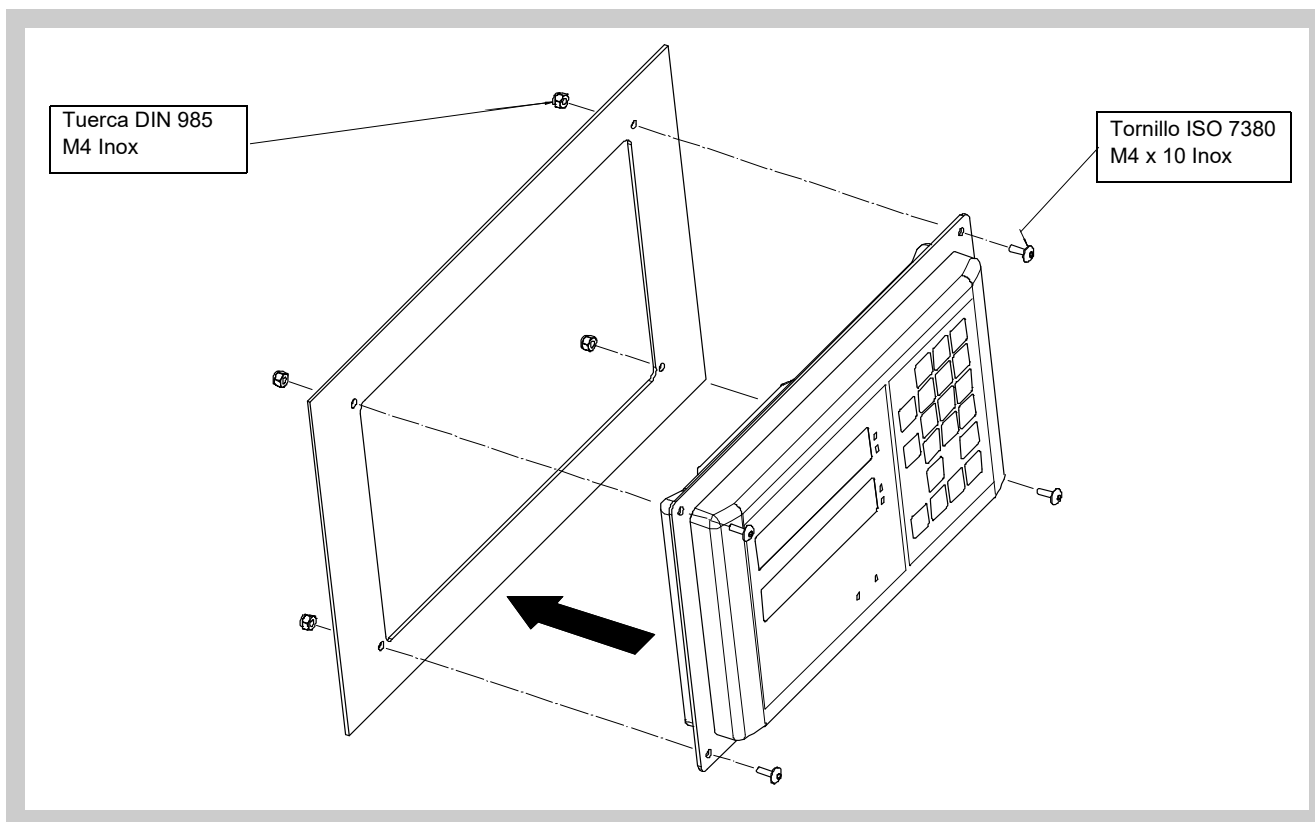
## 3 Instalación del visualizador

### 3.1 Montaje del modelo empotrable

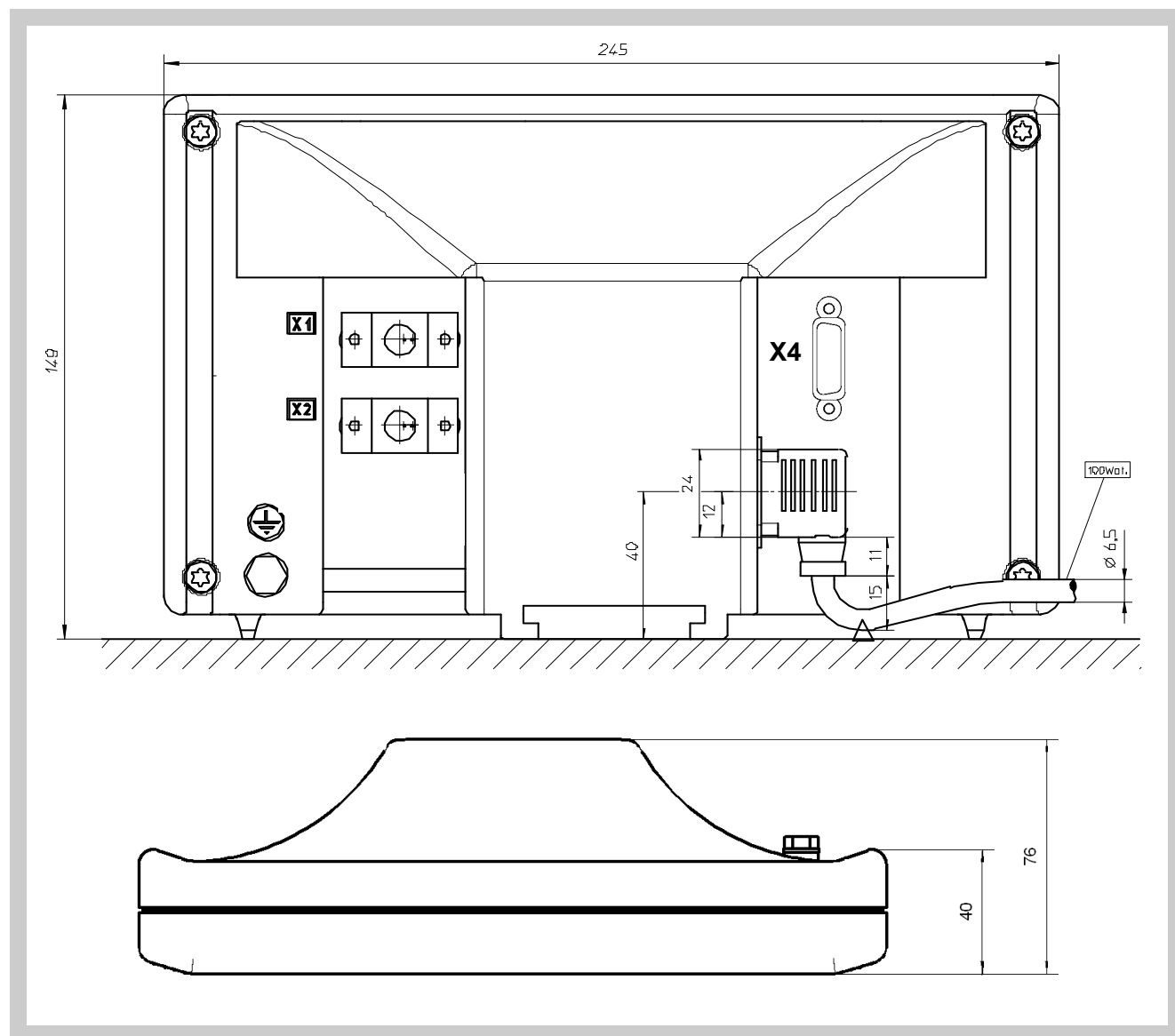
#### Dimensiones del agujero de la botonera



#### Montaje del visualizador empotrable



## 3.2 Panel posterior



**En la parte posterior se encuentran los siguientes elementos:**

1. Conector de tres bornes para conexión a red y a tierra.
2. Borna, de métrica 6, para conexión con la tierra general de la maquina.
3. Brida de amarre.

**Algunos de los siguientes conectores pueden no existir dependiendo de modelos concretos:**

- X1.- Conector SUB-D HD hembra de 15 contactos para el captador del primer eje.
- X2.- (20iE). Conector SUB-D HD hembra de 15 contactos para el captador del segundo eje.
- X4.- Conector SUB-D hembra de 15 contactos para las entradas y salidas.

## Marcado UL



A fin de cumplir con la norma "UL", este equipo debe ser conectado en la aplicación final utilizando un cable listado (BLEZ) con un enchufe moldeado de tres bornes y con una clavija apropiada para ser conectado al equipo para una tensión mínima de 300 V AC. El tipo de cable debe ser SO, SJO o STO. Se debe asegurar la fijación del cable con un sistema anti-tirones que garantice la conexión entre el enchufe y la clavija.

Marcado CE (ver **"Marcado CE" en la página 30**)

---

### ATENCIÓN



No manipular los conectores con el aparato conectado a la red eléctrica.

Antes de manipular los conectores (red, captación, etc) cerciorarse de que el aparato no se encuentra conectado a la red eléctrica.

No basta con solo apagar el display pulsando la tecla [on/off] del teclado.

---

## 3.3 Características Técnicas generales

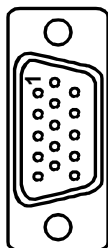
- Alimentación Universal desde 100 V AC hasta 240 V AC  $\pm 10\%$  a frecuencia de red entre 45 Hz y 400 Hz, entre 120 V DC y 300 V DC. Potencia máxima consumida 20 VA.
- Resiste cortes de red de hasta 20 milisegundos.
- Mantiene almacenados los parámetros máquina hasta 10 años cuando el visualizador está apagado.
- La temperatura ambiente que debe existir en régimen de funcionamiento dentro del habitáculo en que está situado el visualizador deberá estar comprendida entre 5° C y 45° C (41° F y 113° F).
- La temperatura ambiente que debe existir en régimen de NO funcionamiento dentro del habitáculo en que está situado el visualizador deberá estar comprendida entre -25° C y +70° C (-13° F y 158° F).
- Máxima humedad relativa del 95% sin condensación a 45° C (113° F).
- Estanqueidad del panel frontal IP54 (DIN 40050), del lado posterior del aparato IP4X (DIN40050) excepto en el caso de modelos encastrables en cuyo caso es de un IP20.

## 3.4 Conexiones

### 3.4.1 Conexión de los sistemas de captación

Los sistemas de captación sean encoders lineales o rotativos se conectan a través de los conectores X1 y X2 hembra de 15 contactos y tipo SUB-D HD. Este último (para el segundo eje) no está disponible en el modelo 10iE.

#### Características de las entradas de captación X1 y X2:



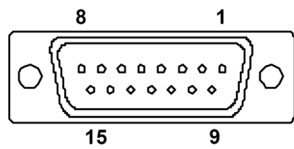
- Consumo de la alimentación: 250 mA en la entrada de +5 V.
- Admite señal cuadrada (TTL). (A, B, I0).
- Frecuencia máxima: 250 kHz, separación mínima entre flancos: 950 ns.
- Desfase:  $90^\circ \pm 20^\circ$ , histéresis: 0.25 V, Vmax: 7 V, corriente de entrada máxima: 3 mA.
- Umbral alto (nivel lógico 1):  $2.4\text{ V} < V_{IH} < 5\text{ V}$
- Umbral bajo (nivel lógico 0):  $0.0\text{ V} < V_{IL} < 0.55\text{ V}$

#### Conexión de la Captación. Conectores X1, y X2

Terminal	Señal	Función
1	A	Entrada de señales de captación
2	/A	
3	B	
4	/B	
5	I0	
6	/I0	
7	Alarma	
8	/Alarma*	
9	+5V	Alimentación a captadores
10	No conectado	
11	0V	Alimentación a captadores
12, 13, 14	No conectado	
15	Chasis	Apantallamiento



3.4.2 Conexión de las entradas y salidas. Conector X4



X4 es un conector SUB-D hembra de 15 pines para conectar 4 entradas digitales optoacopladas y 6 salidas digitales optoacopladas con relés de estado solido con contacto normalmente abierto, que pueden utilizarse para la activación de relés, señalización, etc.

Características de las entradas

- Valor nominal de la tensión: +24 V DC
- Valor máximo de la tensión: +30 V DC
- Valor mínimo de la tensión: +18 V DC
- Tensión de entrada para umbral alto (nivel lógico 1): > +18 V
- Tensión de entrada para umbral bajo (nivel lógico 0): < +5 V
- Consumo típico de cada entrada: 5 mA
- Consumo máximo de cada entrada: 7 mA

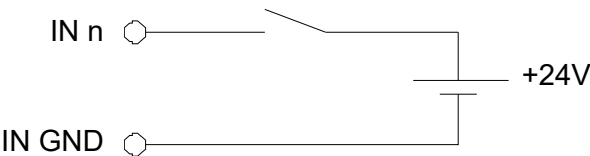
Características de las salidas

- Valor nominal de la tensión: 24 V AC o DC
- Valor máximo de la tensión: 47 V AC o DC. Protección contra sobretensión
- Intensidad de carga máxima: 100 mA. Protección contra sobrecorriente
- Tiempo de activación: < 3 ms
- Tiempo de desactivación: < 3 m

Conexión de las entradas/salidas. Conector X4

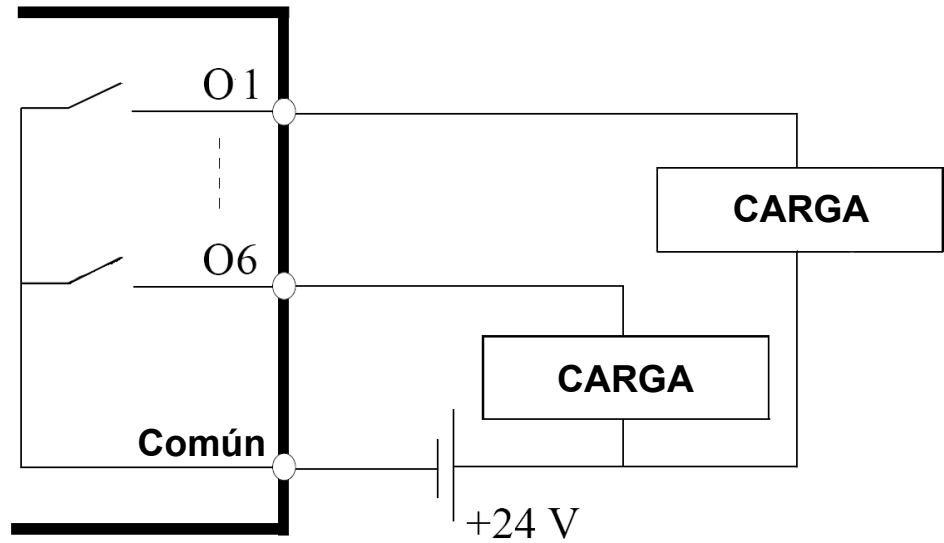
PIN	Señal	PIN	Señal
1	Entrada 1 (Clear Eje X)	9	Entrada 2 (Clear Eje Y)
2	Entrada 3	10	Entrada 4
3	GND para entradas de 24V	11	-----
4	-----	12	-----
5	Salida 5	13	Salida 6
6	Salida 3	14	Salida 4
7	Salida 1	15	Salida 2
8	Común salidas		

Entradas:

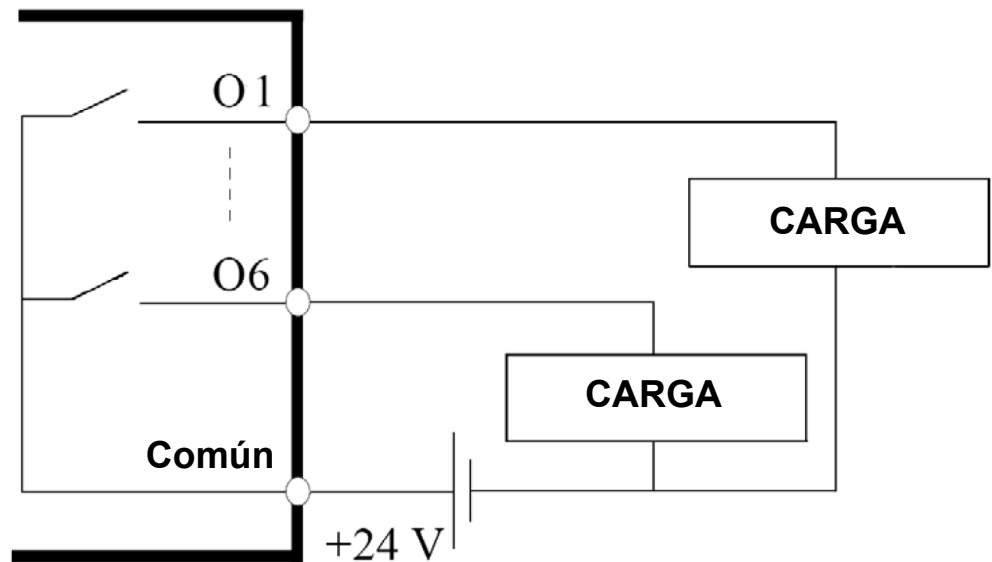


**Salidas:** Las salidas que vayan a tener carga inductiva deben tener un diodo 1N4000 o similar en antiparalelo.

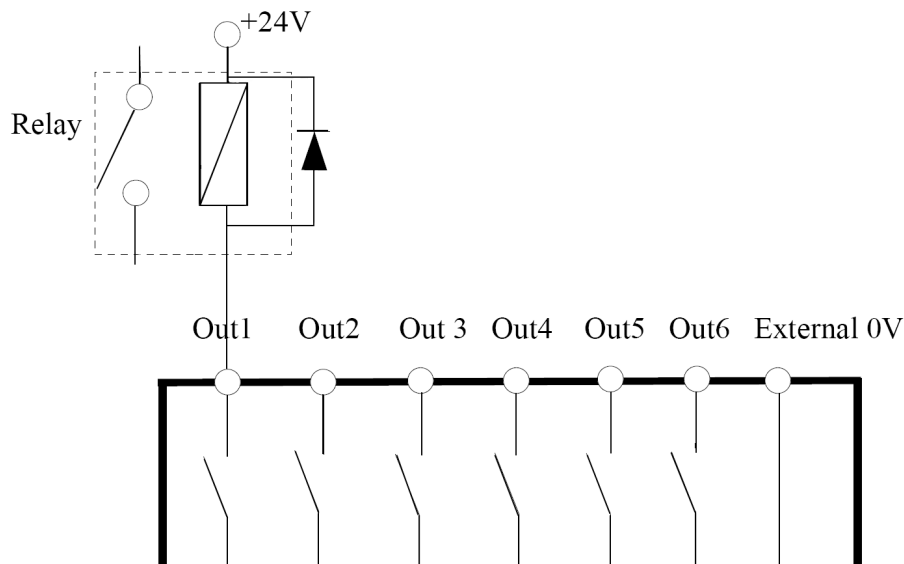
**Salidas en colector abierto:**



**Salidas en emisor abierto:**



## Ejemplo de conexión de relé:



### 3.5 Modo de ajuste sencillo (Easy Setup)

El modo Easy Setup sirve para configurar la captación del visualizador y comprobar que el montaje es correcto y no se pierden pulsos del captador.

Se configurará tanto la resolución de conteo del encoder, el tipo de marcas de referencia de que dispone, además del sentido positivo de conteo.

#### 3.5.1 Acceso al modo “Easy Setup”



Se pulsa **[CLEAR] [OFF]**.

**CODE:555** Y en lugar de introducir el código para acceso a parámetros, teclear: **555**

Los ejes mostrarán el texto **“Setup”**, que significa que la captación está sin configurar.

### 3.5.2 Modo de operación

- Mover el eje deseado hasta la posición de origen o cero y pulsar la tecla del eje.  
El display muestra **"START"**.
- Mover el eje en sentido positivo hasta el final del recorrido para que el Visualizador pueda leer el mayor número de marcas de referencia posibles.



- Pulsar **[ENTER]** para terminar. El sentido de desplazamiento realizado se tomará como sentido positivo.

**El estado del eje pasará a uno de los siguientes:**

**Ready** Captación configurada correctamente.

**Repeat** Captación sin determinar correctamente, se pide repetir el proceso.

**Error** Error en el sistema de captación.

**Nota:** Si el tipo de regla es un captador de fleje, se ha de pulsar la tecla **[F]** antes de pulsar **[ENTER]** para que la detección se haga correctamente.

### 3.5.3 Conexión a Red y a Máquina

Instalarlo siempre en posición vertical de forma que el teclado quede al alcance de la mano del operario y los dígitos sean visibles en una postura no forzada (a la altura de los ojos).

No conectar ni desconectar los conectores del visualizador mientras se encuentre bajo tensión.

Conectar todas las partes metálicas en un punto próximo a la máquina herramienta y conectado a la tierra general. Utilizar cables con suficiente sección, no inferior a 8 mm<sup>2</sup> para esta conexión.

## 3.6 Parámetros de instalación

Estos visualizadores disponen de una serie de parámetros de instalación que permiten configurarlos para un funcionamiento más personalizado.

La forma de mostrar los parámetros en los displays del aparato dependerá de si afectan a los ejes o son generales.

- Si afecta a los ejes se muestra en cada display de eje el nombre del parámetro (PAR??), y hay que pulsar la tecla del eje para modificarlo.



- Si es un parámetro general y hay más de un eje (20iE, 20iE-B), se presentará en el eje X la denominación del parámetro y en el eje Y su valor actual; si sólo hay un eje se presentará su denominación en el eje X y después de pulsar esta tecla, su valor.

Hay varias clases de parámetros, según la forma de introducirlos:



al



- Con valores binarios, admite solo valores 0 ó 1 por cada dígito. El valor se cambia pulsando la tecla con el dígito correspondiente del [1] al [8]. Donde [1] corresponde al dígito de más a la derecha del display y [8] al de más a la izquierda.

- Valores numéricos, normalmente con la resolución del eje correspondiente, se introduce como una preselección numérica normal.



- Opciones; se cambia el valor pulsando esta tecla que irá presentando las distintas opciones de forma cíclica.

## Para entrar en edición de parámetros



El visualizador tiene que estar con los displays encendidos, modo de contaje, y pulsar la secuencia de teclas:

**CODE: 060496**

El display del eje X muestra la palabra "**COdE**", tras lo cual hay que teclear el código: **060496**

El visualizador muestra **PAR00** en los displays.



Desde los modos de contaje, también se puede acceder a modificar el parámetro **PAR05** (factor de escala) con esta secuencia de teclas, de forma que se pueda cambiar la forma de trabajo sin tener que realizar los pasos anteriores.

**Nota:** Al igual que PAR05, los parámetros PAR40-45 y PAR53 también son de acceso directo.

## Para la introducción de un parámetro



- Seleccionar eje.

[Valor]



- Pulsar esta tecla para guardar el valor visualizado.



- Pulsar esta tecla para cancelar la modificación realizada.

## Desplazarse entre parámetros



Pulsar la tecla **[ENTER]** para pasar al siguiente parámetro ó ...



Pulsar esta tecla para volver al parámetro anterior.

## Para abandonar el modo de edición de parámetros:



Pulsar la tecla.

## Para ir a un parámetro concreto:



Nº PAR



Para ir directamente a un parámetro en particular sin pasar por los anteriores, una vez en edición de parámetros, pulsar esta secuencia de teclas.



A continuación, seleccionar el eje al que afecta dicho parámetro.

## Para establecer los valores de fábrica de los parámetros de instalación:



Una vez en modo edición de parámetros, **visualizando PAR00** en todos los displays, pulsar esta secuencia de teclas. Se encenderán los puntos decimales del primer eje.

### 3.7 Parámetros de configuración del conteo y la visualización

Los dígitos de los parámetros binarios se refieren a los dígitos de los displays de los ejes de manera que el dígito "1" (modificable con la tecla [1]) es el de más a la derecha y el "8" el de más a la izquierda.

X X X X X X X X <-- código binario  
8 7 6 5 4 3 2 1 <-- teclas

#### PARÁMETRO

#### SIGNIFICADO

##### PAR00

Configuración del captador, distinto para cada eje, tipo binario.

Este parámetro se utiliza para indicar al visualizador las características específicas del dispositivo (encoder lineal o rotativo) que se utiliza para detectar la posición del eje.

##### Dígito

8, 7, 6

Sin función actualmente (deben estar a "0").

5

**Unidades de resolución de conteo:**

**Eje lineal:** 0 = mm, 1 = pulgadas

**Eje rotativo:** 0 = grados, 1 = segundos.

**Nota:** Estas unidades se refieren a la captación y no a la visualización.

4

**Tipo de eje:** 0 = Lineal, 1 = Rotativo

3

Sin función actualmente.

2

Sin función actualmente, debe estar a cero.

1

**Sentido de conteo** (0 = Normal, 1 = inverso).

Si se observa que al mover un eje el conteo aumenta o disminuye en sentido contrario al deseado, cambiar el valor de este dígito.

##### PAR01

**Resolución de conteo.** Independiente para cada eje.

Valores posibles:

**Eje lineal:** desde 0.0001 mm hasta 1.0000 mm (0.000005" a 0.03937").

**Eje rotativo:** desde 0.0001° hasta 1.0000° (1 a 999 en segundos).

**Valor de fábrica: 0.0050 mm (5 µm).**

Fórmula para el cálculo de la resolución de encoder:

$$R = \frac{360}{p \times TTLfactor} = \frac{360}{p \times PAR02}$$

Donde:

**R** = Resolución en grados

**p** = Impulsos por vuelta del encoder

**TTLfactor** = Factor multiplicador para señal TTL



**Opciones:** x4, x2, x1 y x0.5.

El valor de fábrica es x4 y es el que se utiliza para los encoders lineales FAGOR.

En caso de utilizar encoders rotativos para ejes lineales, habría que calcularlo en función del número de impulsos del encoder, del paso del husillo y la resolución deseada según la fórmula:

$$p = \frac{P}{R \times F}$$

Donde:

**p** = Impulsos por vuelta del encoder

**P** = Paso de husillo en mm/vuelta

**R** = Resolución en mm/impulso

**F** = Factor multiplicador a aplicar

### PAR03

**Factor de multiplicación externa** para cuando se utilicen lo codificados o señales TTL.

Es independiente para cada eje. No es necesario cuando se utiliza captación absoluta.



**Opciones:** 1, 5, 10, 20, 25, 50.

**Valor de fábrica:** 1

Parámetros de captación

Señal	Modelo	PAR00 XXXXXXX	PAR01 mm	PAR02	PAR03	PAR14	
TTL	MT / MKT CT FT	0000000X	0.005	4	X	00X0XX00	
TTL dif.	MTD		0.001				
	MX / MKX						
	CX						
	SX						
	GX						
	FX						
LX							
	MOX					5	00X00010
	COX						
	SOX						
	GOX						
	FOX			25	00X01010		
	LOX			10	00X00110		

**Nota:** En la tabla, X significa que el bit es irrelevante.

**PAR04** **Visualización del eje.** Independiente para cada eje.

**Dígito**

**8, 7, 6, 5, 4** Sin función actualmente (deben estar a "0").

**3** **Apagar display del eje.** 0 = No, 1 = Si.

**2** **Visualización del eje conmutable entre radio/diámetro.**

0 = no conmutable, 1 = conmutable.

**1** **Visualización del eje.** 0 = radios, 1 = diámetros.

**Nota:** En caso de eje rotativo no se tendrá en cuenta el valor de este parámetro.

**PAR05** **Factor de contracción o escala** independiente para cada eje.

Valor numérico entre  $\pm 9,999$ .

Un valor de cero significa no aplicar. No se aplica sobre el Contaje en Modo de Visualización de Cero Máquina (lámpara de cero máquina encendida) ni sobre la herramienta, cuando se aplica su compensación (lámpara TOOL encendida).

El valor de fábrica es "0".

**Nota:** En caso de eje rotativo no se tendrá en cuenta el valor de este parámetro.

**PAR07** **Combinar el contaje del eje.** Independiente para cada eje.



Indica el número del eje a sumar; "0" significa no combinar con ninguno, 1 = eje X, 2=Y/Z. Con signo negativo se resta el contaje del otro eje. Valor de fábrica: "0".

El eje a combinar debe tener la misma resolución que el eje con el que se combina (PAR01, PAR02, PAR03).

**Valores posibles:** -2 a 2. (20iE).

**Nota:** En caso de eje rotativo no se tendrá en cuenta el valor de este parámetro.

**PAR08** **Utilización de alarmas.**

Indica si se van a utilizar las alarmas de velocidad, límites de recorrido o alarmas de captación.

**Dígito**

**8, 7, 6, 5** Sin función actualmente (deben estar a "0").

**4** **Valor activo de alarma de captación.** (0=bajo, 1=alto).

**3** **Detectar alarma de captación proporcionada por la regla.** 0 = No, 1 = Si.

**2** **Detectar límites de recorrido (PAR12 y PAR13).** Cuando se activa esta alarma, el valor del eje parpadea.

El error de eje parpadeante se elimina volviendo el eje a la zona limitada.



- 1** Detectar alarma de velocidad cuando se superan los 200 kHz (60 m/min con 1 µm de resolución). No aplicable a eje rotativo.
- Posibles valores: 0 (alarmas inactivas) y "1" (alarmas activadas).
- Valores de fábrica: 0.
- Las alarmas de captación y velocidad se muestran mediante (. . . . .) en el display.



El error de velocidad se puede cancelar pulsando esta tecla.

**PAR09** **Compensación lineal de eje de máquina.** Independiente para cada eje lineal.

Valor numérico entre ±99,999 milímetros por metro.

Valor de fábrica: 0.

**Notas:** Aunque se haya elegido la visualización en pulgadas (INCH), este valor DEBE SER SIEMPRE EN MILÍMETROS.

**1 pulgada = 25.4 mm**

En caso de eje rotativo no se tendrá en cuenta el valor de este parámetro.

**PAR10** **Offset del cero máquina** con respecto al cero del captador, independiente para cada eje.

Normalmente el cero máquina (I0 del encoder lineal) no coincide con el cero absoluto que se va a utilizar.

Por lo tanto, cuando se utilicen "lo" estándares, a este parámetro hay que asignarle el valor de la distancia desde el cero absoluto de la máquina al punto de referencia del captador.

Valor numérico en unidades de resolución de cada eje.

Valor de fábrica: 0.

Este valor estará en mm o pulgadas según esté el LED "INCH" apagado o encendido.

**PAR11** **Personalización.**

**Dígito**

- 8** Sin función, deben estar a cero.
- 7** Trabajar siempre en mm.
- 6** Trabajar siempre en pulgadas.
- 5** No mostrar "Fagor DRO" en el encendido.
- 4** Si =0, borrado y preseleccionado normal de cotas (valor de fábrica).
- Si =1, puesta a cero rápida de la cota visualizada en cada eje.
- 3** Si =1, permitir seleccionar el plano de trabajo para taladrado en círculo.
- 2** Sin función, debe estar a cero.



Tecla afecta a un eje (= 0) o a los dos ejes (= 1).

Si afecta a cada eje independientemente, después de pulsar esta tecla hay que pulsar la tecla de eje.

Se puede conmutar entre el modo de contaje absoluto e incremental. Este parámetro determina si esta posibilidad de conmutar afecta a un eje o a los dos (20iE). **Valor de fábrica: "1"**.

## PAR12, PAR13

### Límite de recorrido.

Para establecer el límite negativo, positivo de recorrido del eje.

Ambos parámetros admiten cualquier valor.

Este valor estará en mm o pulgadas según esté el LED "INCH" apagado o encendido.

Si PAR08 bit 2 = 1, cuando el eje supera el recorrido entre los dos parámetros, el display correspondiente comienza a parpadear hasta que se posicione dentro de los límites.

## PAR14

### Configuración de la búsqueda de cero máquina de tipo binario.

#### Dígito

8, 7

Sin función actualmente (deben estar a 0).

6

Si =1, indica **búsqueda de referencia obligatoria en el encendido**.

5

**Sentido del lo codificado.** (0 = Creciente, 1 = Decreciente).

4

1 = **Paso del lo codificado 100 mm**, 0 = 20 mm

3

1 = **Paso del lo codificado 40 mm**. 0 = 20 mm

2

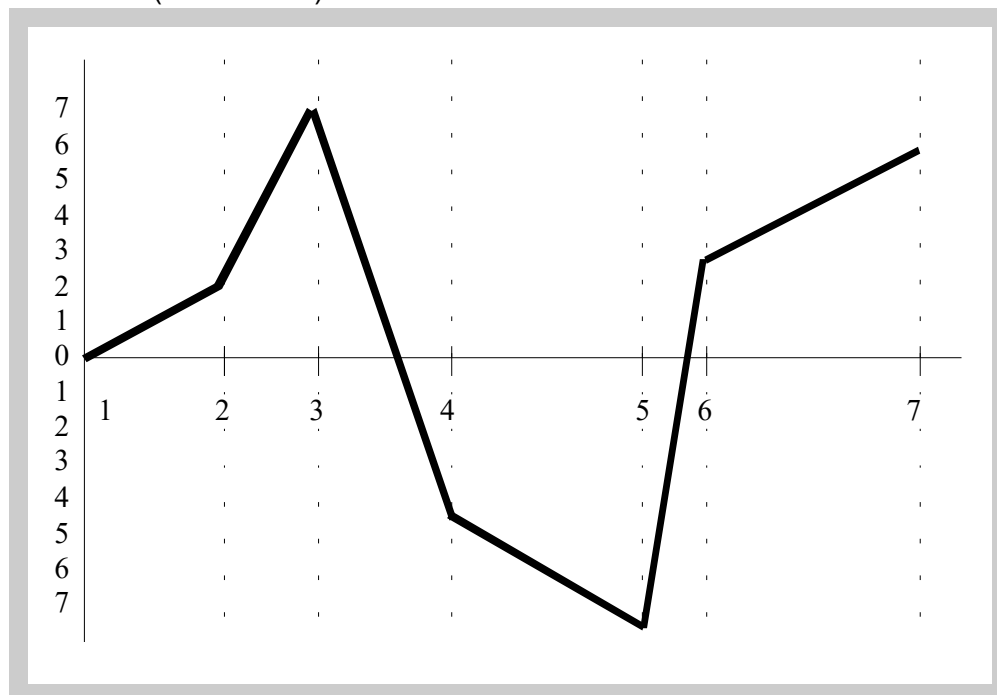
**Tipo de lo del captador lineal.** (0 = fijo, 1 = codificado).

1

Si =1, **Regla sin lo**. Para realizar la búsqueda de referencia máquina cuando el dispositivo de captación no dispone de impulsos de referencia "lo" este parámetro debe estar personalizado a "1".

**Valor de fábrica: "0"**.

**Importante:** Antes de tomar datos para una gráfica de precisión es necesario hacer una búsqueda de cero (marca de referencia) pues la compensación no se aplicará hasta realizar dicha búsqueda. Si se desea utilizar esta compensación se recomienda forzar búsqueda de cero obligatoria en el encendido (ver PAR 14).



La tabla de compensación ha de tener al menos un punto con error 0.

Tabla de compensación multipunto para error de husillo (en mm)

Punto N°	Posición	Error a compensar
1	0	0
2	200.000	0.002
3	275.250	0.007
4	427.345	-0.005
5	700.500	-0.007
6	760.000	0.003
7	1015.000	0.006

**Nota:** La tabla de compensación se escribe siempre en milímetros. La compensación multipunto solo es aplicable a ejes lineales, no es válida para ejes angulares.



ó



Seleccionar el eje deseado e introducir el número de puntos que se van a usar para el eje hasta un máximo de 40, cero significa que no hay tabla de compensación para el eje.

**POS 1**  
**ERROR 1**

Donde “**POS 1**” es el número de punto a introducir y “**ERROR 1**” el error a compensar.



Al pulsar [ENTER] se pasa a presentar el valor de la posición (eje X) y el error a compensar (eje Y/Z).



[Pos N°]



[Error]



**Error a compensar = Cota real del patrón - Cota visualizada por el DRO**

Se pasa a editar el error del siguiente punto.



Pulsar esta tecla para salir.

**PAR20**  
**Dígito**

**Determina la configuración de los ejes.**

8

Apagar captación tras 2 minutos en modo “**OFF**”.

7

Auto apagado tras 30 minutos sin contaje en el DRO. Al pulsar una tecla o mover uno de los ejes el DRO vuelve a encender los displays.

4

= **0**: Las salidas se activan o desactivan al cruzar el nivel seleccionado.  
= **1**: Desactivar las salidas al volver a posición (home).

2, 1

Aplicar la histéresis en el eje Y y X respectivamente.

**PAR21**

**Nivel activo de las entradas.**

Sólo tienen significado los 4 primeros dígitos.

=**0**: Entrada activa a nivel bajo.

=**1**: Entrada activa a nivel alto.

La tecla 1 corresponde a la entrada 1, la tecla 2 a la entrada 2 y así sucesivamente.

**PAR23**

**Nivel activo de las salidas.**

Sólo tienen significado los 6 primeros dígitos.

=**0**: Salida activa a nivel bajo.

=**1**: Salida activa a nivel alto.

La tecla 1 corresponde a la salida 1, la tecla 2 a la salida 2 y así sucesivamente.

**PAR25**

**Distancia de histéresis** deseada para evitar la oscilación de las cotas visualizadas.

**PAR26**

**Distancia de activación anticipada** antes de llegar a la cota establecida.

**PAR30 a 35**

**Eje asignado a cada salida.** PAR30 corresponde a O1 (home) y PAR35 a O6 (end).

0. Salida no activa.

1. Salida controlada por eje X.

2. Salida controlada por eje Y.

**PAR40 a 45**

**Cota a la que se activa cada salida de O1 a O6.** PAR40 para O1, PAR45 para O6.

**PAR53**

**Seleccionar el número de decimales a visualizar.**

**Valores posibles:** 0.0 a 6.6.

El primer dígito corresponde al número de decimales a visualizar en mm y el segundo dígito al número de decimales en pulgadas.



En caso de seleccionar el valor 0 ó un valor mayor al número de decimales del **PAR01**, se visualizarán los decimales por defecto.

**Nota:** No tiene efecto en los ejes rotativos.

**PAR65**

**Habilita diferentes funciones del visualizador.**

**Dígito**

- |          |   |   |
|----------|---|---|
| <b>8</b> |   | 1 = Permite introducir longitud de herramienta. |
| <b>7</b> |   | 1 = Permite introducir diámetro de herramienta. |
| <b>6</b> |   | 1 = Permite compensar radio de herramienta.     |
| <b>5</b> |   | 1 = Permite acceso directo al parámetro PAR05.  |
| <b>4</b> |   | Sin función actualmente. Debe estar a "0".      |
| <b>3</b> |   | Sin función actualmente.                        |
| <b>2</b> |  | Habilita esta tecla (HOLD).                     |
| <b>1</b> |  | Habilita esta tecla.                            |

### 4.1 Marcado UL

Ver "Marcado UL" en la página 15.

### 4.2 Marcado CE



---

#### **Atención**

Antes de la puesta en marcha del Visualizador leer las indicaciones contenidas en el Capítulo 2 de este manual.

Está prohibida la puesta en marcha del Visualizador hasta comprobar que la máquina donde se incorpora cumple lo especificado en la Directiva 89/392/CEE.

---

#### 4.2.1 Declaración de conformidad

La declaración de conformidad del visualizador está disponible en la zona de descargas del sitio web corporativo de FAGOR. <http://www.fagorautomation.com>.  
(Tipo de fichero: Declaración de conformidad).

## 4.2.2 Condiciones de seguridad

Leer las siguientes medidas de seguridad con objeto de evitar lesiones a personas y prevenir daños a este producto y a los productos conectados a él.

Fagor Automation no se responsabiliza de cualquier daño físico o material derivado del incumplimiento de estas normas básicas de seguridad.

### No manipular el interior del aparato



Sólo personal autorizado de Fagor Automation puede manipular el interior del aparato.

### No manipular los conectores con el aparato conectado a la red eléctrica



Antes de manipular los conectores (red, captación, etc) cerciorarse que el aparato no se encuentra conectado a la red eléctrica.

### Utilizar cables de red apropiados

Para evitar riesgos, utilizar sólo cables de red recomendados para este aparato.

### Evitar sobrecargas eléctricas

Para evitar descargas eléctricas y riesgos de incendio no aplicar tensión eléctrica fuera del rango indicado en el capítulo 2 de este manual.

### Conexionado a tierra

Con objeto de evitar descargas eléctricas conectar la borna de tierra de este aparato al punto central de tierras. Asimismo, antes de efectuar la conexión de las entradas y salidas de este producto asegurarse de que la conexión a tierras está efectuada.

### Antes de encender el aparato cerciorarse de que se ha conectado a tierra

Con objeto de evitar descargas eléctricas cerciorarse de que se ha efectuado la conexión de tierras.

### Condiciones medioambientales

Respetar los límites de temperaturas y humedad relativa indicados en el capítulo "Características Técnicas generales" en la página 15.

### No trabajar en ambientes explosivos

Con objeto de evitar riesgos, lesiones o daños, no trabajar en ambientes explosivos.

### Ambiente de trabajo

Este aparato está preparado para su uso en Ambientes Industriales cumpliendo las directivas y normas en vigor en la Comunidad Europea.

## Se recomienda colocar el visualizador en posición vertical,

de forma que el interruptor posterior esté situado a una distancia del suelo comprendida entre 0.7 m y 1.7 m y alejado de líquidos refrigerantes, productos químicos, golpes, etc que pudieran dañarlo. Mantenerlo aparte de la luz solar directa, de aire muy caliente, de fuentes de alto voltaje o corriente, así como de relés o campos magnéticos elevados (al menos 0.5 metros).

El aparato cumple las directivas europeas de compatibilidad electromagnética. No obstante, es aconsejable mantenerlo apartado de fuentes de perturbación electromagnética, como son:

- Cargas potentes conectadas a la misma red que el equipo.
- Transmisores portátiles cercanos (Radioteléfonos, emisores de radio aficionados).
- Transmisores de radio/TV cercanos.
- Máquinas de soldadura por arco cercanas.
- Líneas de alta tensión próximas.
- Elementos de la máquina que generan interferencias.
- Etc.

## Símbolos de seguridad

Símbolos que pueden aparecer en el manual.



**Símbolo ATENCIÓN.**

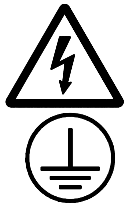
Lleva asociado un texto que indica las acciones u operaciones que pueden provocar daños a personas o aparatos.

## Símbolos que puede llevar el producto



**Símbolo ATENCIÓN.**

Lleva asociado un texto que indica las acciones u operaciones que pueden provocar daños a personas o aparatos.



**Símbolo choque eléctrico.**

Indica que dicho punto puede estar bajo tensión eléctrica.

**Símbolo Protección de tierras.**

Indica que dicho punto debe ser conectado al punto central de tierras de la máquina para protección de personas y aparatos.



### 4.2.3 Condiciones de garantía

Las condiciones de garantía del visualizador están disponibles en la zona de descargas del sitio web corporativo de FAGOR. <http://www.fagorautomation.com>. (Tipo de fichero: Condiciones generales de venta-Garantía).

### 4.2.4 Condiciones de reenvío

Si va a enviar el Visualizador empaquételo en su cartón original con su material de empaque original. Si no dispone del material de empaque original, empaquételo de la siguiente manera:

Consiga una caja de cartón cuyas 3 dimensiones internas sean al menos 15 cm (6 pulgadas) mayores que las del aparato. El cartón empleado para la caja debe ser de una resistencia de 170 Kg (375 libras).

Si va a enviar a una oficina de Fagor Automation para ser reparado, adjunte una etiqueta al aparato indicando el dueño del aparato, su dirección, el nombre de la persona a contactar, el tipo de aparato, el número de serie, el síntoma y una breve descripción de la avería.

Envuelva el aparato con un rollo de polietileno o con un material similar para protegerlo.

Acolche el aparato en la caja de cartón rellenándola con espuma de poliuretano por todos lados.

Selle la caja de cartón con cinta para empacar o grapas industriales.

## 4.3 Códigos de error

Códigos de error

Error	Descripción
FAGOR dro	Caída de tensión o apagado con interruptor principal, tras la salvaguarda de datos.
Error 02	Se ha apagado el aparato sin antes pulsar [ON/OFF]. Sólo se pierde el contejo (se pone a cero y el estado de los modos de operación (inch, abs, radio, etc.).
Error 04	Datos de los parámetros incorrectos.
Error 05	Configuración interna incorrecta.
Error 06	Memoria de salvaguarda de datos con fallos (Servicio de Asistencia Técnica).
Error 07	Entrada de emergencia activa. Pulsar [CLEAR] o anular la señal de emergencia.
Error 08	Memoria de software incorrecta o software cambiado.
Error 09	Memoria de trabajo con fallos (Servicio de Asistencia Técnica).
Error 12	Error en búsqueda de I0 codificado.
Error 31	Avería interna (Servicio de Asistencia Técnica).
Error 32	Avería interna (Servicio de Asistencia Técnica).
Error 99	Avería interna (Servicio de Asistencia Técnica).
.....	Alarma de captación suministrada por el dispositivo de captación (regla, etc.).
1. 4. 3. 6. 5. 7. 2. 5	Sobrepasamiento de velocidad de contejo.
EEEEEEEE	Sobrepasamiento de visualización de contejo o de velocidad al buscar I0.

---

En el caso de que se presente cualquier mensaje distinto de los dos primeros de la tabla, se debe apagar y volver a encender el aparato hasta que salgan uno de los dos.



Después de pulsar esta tecla para entrar en el modo de contaje, deben revisarse los parámetros.

Si alguno de los errores indicados con SAT se repite frecuentemente, consulte con el SAT de Fagor Automation.

Si el display de algún eje muestra todos sus puntos decimales; por ejemplo: 1.4.3.6.5.7.2.5. significa que el eje se ha movido a mayor velocidad que la permitida para su lectura (>200 kHz o 60 m/min con 1 µm de resolución). Este error se mostrará si el parámetro de activación de alarmas para el eje PAR08(1)=1.



Para limpiar el display, pulsar esta tecla.

Si el valor del eje parpadea, significa que se ha sobrepasado alguno de los límites de recorrido establecidos por parámetro máquina. Este error se mostrará si el parámetro de activación de alarmas para el eje PAR08(2)=1.

Si el visualizador no enciende o se apaga estando en marcha, comprobar que la toma de tensión y la de tierra son correctas. Si no presentan anomalías ir desconectando, uno a uno, los conectores de captación. Si se enciende el visualizador indica un fallo en el captador. Si aún persiste el fallo ponerse en contacto con el SAT de Fagor Automation.

## 4.4 Mantenimiento

**Limpieza:** La acumulación de suciedad en el aparato puede actuar como pantalla que impida la correcta disipación de calor generado por los circuitos electrónicos internos con el consiguiente riesgo de sobrecalentamiento y avería del Visualizador.

También, la suciedad acumulada puede, en algunos casos, proporcionar un camino conductor a la electricidad que pudiera provocar por ello fallos en los circuitos internos del aparato, especialmente bajo condiciones de alta humedad.

Para la limpieza del aparato, se recomienda utilizar detergentes lavavajillas no abrasivos (en líquido, nunca en polvo) o alcohol isotrópico al 75% con un paño limpio. NO UTILIZAR disolventes agresivos, (benzol, acetonas, etc.) que puedan dañar los materiales del mismo.

No utilizar aire comprimido a altas presiones para la limpieza del aparato, pues ello puede ser causa de acumulación de cargas que a su vez den lugar a descargas electrostáticas.

Los plásticos utilizados en la parte frontal del Visualizador son resistentes a:

- Grasas y aceites minerales.
- Bases y lejías.
- Detergentes disueltos.
- Alcohol.

Evitar la acción de disolventes como Clorohidrocarburos, Benzol, Esteres y Éteres porque pueden dañar los plásticos con los que está realizado el frontis del aparato.

**Inspección Preventiva** Si el Visualizador no se enciende al pulsar el interruptor posterior de puesta en marcha, comprobar que está conectado correctamente y que se le está suministrando la tensión de red adecuada.

**FAGOR AUTOMATION S. COOP.**

**Bª San Andrés Nº 19**

**Apdo de correos 144**

**20500 Arrasate/Mondragón**

**- Spain -**

**Web: [www.fagorautomation.com](http://www.fagorautomation.com)**

**Email: [contact@fagorautomation.es](mailto:contact@fagorautomation.es)**

**Tel.: (34) 943 719200**

**Fax: (34) 943 791712**

