



PARTS, SYSTEMS AND AUTOMATIONS FOR FLUID DISPENSING

## MANUALE D'USO E MANUTENZIONE

### CENTRALINE DI CONTROLLO GP EVO



COD.: DTVI\_GPEVO\_2530  
REV.: 00  
DATA: 22/07/2025



**COPIA ORIGINALE**

Leggere attentamente prima dell'uso!

IT

## Sommario

<b>1 INFORMAZIONI GENERALI .....</b>	<b>1</b>
1.1 SIMBOLOGIA.....	2
1.2 NORME DI RIFERIMENTO .....	3
1.3 DICHIARAZIONE DI INCORPORAZIONE (ALLEGATO II B DIR. 2006/42/CE).....	4
1.4 GLOSSARIO .....	5
1.5 ASSISTENZA E RECAPITO FABBRICANTE .....	6
<b>2 PRESENTAZIONE E FUNZIONAMENTO .....</b>	<b>7</b>
2.1 ESPLOSO.....	9
2.2 DATI TECNICI .....	9
<b>3 SICUREZZA .....</b>	<b>11</b>
3.1 DISPOSITIVI DI SICUREZZA DEL COMPONENTE.....	11
3.2 SPAZI UTILI LIBERI .....	12
3.3 ZONE A RISCHIO E RISCHIO RESIDUO .....	12
<b>4 TRASPORTO E MOVIMENTAZIONE .....</b>	<b>13</b>
<b>5 INSTALLAZIONE .....</b>	<b>14</b>
5.1 POSIZIONAMENTO .....	14
5.2 ALLACCIAIMENTI .....	14
5.2.1 Elettrico.....	15
5.3 MESSA IN SERVIZIO .....	20
<b>6 SOFTWARE .....</b>	<b>21</b>
6.1 CONTROLLER GP EVO .....	23
6.1.1 Schermata principale .....	23
6.1.2 Schermata impostazioni .....	24
6.1.3 Schermata ricette .....	28
6.1.4 Schermata interfacciamento .....	29
6.1.5 Schermata interfacciamento .....	30
<b>7 PROCEDURE .....</b>	<b>31</b>
7.1 ACCENSIONE E SPEGNIMENTO CONTROLLER .....	32
7.2 ADESCAMENTO POMPA.....	32
7.3 MODALITÀ "COMANDO VELOCE" .....	32
<b>8 MANUTENZIONE .....</b>	<b>33</b>
<b>9 MESSAGGI DI SISTEMA .....</b>	<b>34</b>
9.1 DIFETTO MECCANICO .....	35
9.2 ALLARMI.....	36
<b>10 FINE VITA .....</b>	<b>37</b>

## 1 INFORMAZIONI GENERALI

Il presente manuale contiene informazioni riguardanti l'installazione, l'uso, la manutenzione ed il fine vita del componente e ne fornisce indicazioni per il comportamento più idoneo alla corretta conduzione. Il presente manuale è stato studiato per essere semplice ed il più immediato possibile, con una suddivisione tra capitoli e sotto capitoli che permette di trovare qualsiasi informazione desiderata in modo rapido. Inoltre, il manuale inizia dando una descrizione generale del contenuto, poi una panoramica sul componente, per arrivare ad aspetti di sicurezza, di trasporto, di installazione ed utilizzo ed infine al fine vita. Nel caso ci siano dubbi sull'interpretazione o sulla lettura del presente, si chiede di contattare il fabbricante.



DAV Tech declina ogni responsabilità relativa ad usi impropri del componente. Rispettare quanto specificato nel presente manuale.



Leggere il presente manuale prima di maneggiare il componente o compiere qualsiasi azione su di esso.



Il manuale costituisce un essenziale requisito di sicurezza e deve accompagnare il componente durante tutto il suo ciclo di vita.

È compito dell'utilizzatore finale arrivare ad ottimizzare le funzionalità del componente, tenendo sempre in considerazione lo scopo per il quale è stato costruito.



Viene chiesto di conservare questo manuale, assieme alla documentazione allegata, in buono stato, che sia leggibile e completo. Inoltre, deve essere conservato in prossimità del componente o, comunque, in un luogo accessibile e noto a tutto il personale che usa il componente stesso o che deve eseguire interventi di manutenzione o di ispezione. Nel caso in cui il manuale si deteriori o non sia più completo, si deve richiederne una copia al fabbricante, indicando il codice del manuale e la revisione.



Il manuale è destinato al personale che utilizza il componente (operatori), che esegue manutenzione su di esso (manutentori), e a personale che deve eseguire controlli o ispezioni. Il fabbricante non risponde per danni sul componente causati da personale che non ha seguito le indicazioni riportate all'interno del manuale stesso.

In caso di dubbi sulla corretta interpretazione delle informazioni contenute nel presente manuale si prega di contattare il fabbricante.

### GARANZIA

Durante la fase di progettazione, è stata fatta una scelta accurata dei materiali e dei componenti da utilizzare nel progetto e sono stati sottoposti a regolare collaudo prima della consegna. Tutti gli elementi sono stati progettati e realizzati con un grado di sicurezza adeguato, tale da poter resistere a sollecitazioni superiori a quelle di normale utilizzo.

La garanzia è valida per un periodo di 12 mesi a partire dalla data di messa in funzione e comunque non oltre i 15 mesi dalla data di consegna. Gli interventi effettuati nel periodo di garanzia non estendono in alcun modo il periodo di validità della garanzia stessa.

Il fabbricante non risponde dei difetti dovuti all'usura normale delle parti che, per loro natura, decadono.

## 1.1 Simbologia

Di seguito vengono riportati i simboli che vengono utilizzati per dare un maggiore impatto all'importanza del concetto che si vuole dare.



### ATTENZIONE!

Si riferisce ad un avviso che potrebbe portare a danni di minore entità (lesioni minime, danni al componente che richiedono un intervento del manutentore).



### PERICOLO!

Si riferisce ad un evento di entità maggiore che potrebbe causare danni di grossa entità (morte, lesioni permanenti, rottura irreversibile del componente).



**NOTA.** Indica un'informazione o un approfondimento rilevante.



**OBBLIGO.** Indica un'attività che si deve eseguire, legata sia al componente che al manuale.



**RIMANDO.** Rimanda ad un documento esterno che è importante da visionare

Inoltre, si integra la lista dei simboli con quella del personale addetto all'utilizzo del componente e la sua funzione, assieme ad altri simboli utilizzati all'interno del manuale.



### Operatore

Persona (qualificata) in grado di operare sul componente, effettuare operazioni di regolazione, pulizia, avviamento o ripristino dello stesso. L'operatore non è autorizzato ad eseguire manutenzioni.



### Manutentore meccanico

Tecnico qualificato in grado di eseguire interventi di natura meccanica, di regolazione, manutenzione e riparazione ordinaria descritti in questo manuale. Non è abilitato ad effettuare interventi su impianti elettrici in presenza di tensione.



### Manutentore elettrico

Tecnico qualificato in grado di eseguire interventi di natura elettrica, di regolazione, manutenzione e riparazione ordinaria descritti in questo manuale. È in grado di lavorare in presenza di tensione su armadi elettrici e scatole di derivazione. Non è abilitato ad effettuare interventi sul lato meccanico.



### Tecnico del fabbricante

Tecnico qualificato messo a disposizione dal fabbricante per effettuare operazioni di natura complessa in situazioni particolari, o comunque secondo quanto concordato con il cliente.

## 1.2 Norme di riferimento

Le normative e direttive di riferimento di questo manuale sono le seguenti:

### Direttive

- 2006/42/CE – Direttiva macchine;

### Requisiti essenziali di sicurezza e tutela della salute applicabili (RESS) della Direttiva 2006/42/CE, riportati nell'Allegato I, paragrafo:

- 1.1.2: Principi di integrazione della sicurezza;
- 1.1.3: Materiali e prodotti;
- 1.1.5: Progettazione della macchina ai fini della movimentazione;
- 1.1.6: Ergonomia;
- 1.3.4: Rischi dovuti a superfici, spigoli od angoli;
- 1.5.1: Energia elettrica;
- 1.5.2: Elettricità statica;
- 1.5.4: Errori di montaggio;
- 1.5.8: Rumore;
- 1.5.9: Vibrazioni;
- 1.6.3: Isolamento dalle fonti di alimentazione di energia;
- 1.6.4: Intervento dell'operatore;
- 1.7.1.2: Dispositivi di allarme;
- 1.7.4: Istruzioni.



Ogni componente che compone un impianto ha una sua dichiarazione CE come quasi-macchina, però c'è da considerare che la matricola dell'impianto è data dalla matricola della centralina a cui sono collegati.

## 1.3 Dichiarazione di incorporazione (allegato II B DIR. 2006/42/CE)

**Nome del fabbricante:** DAV Tech Srl  
**Indirizzo:** Via G. Ravizza, 30, .36075, Montecchio Maggiore (VI)

### DICHIARA CHE LA QUASI MACCHINA

**Componente:** Controller GP EVO  
**Modello:** Sistema di controllo per pompe  
**Matricola**  
**Anno:** 2025  
**Uso previsto:** Controllore standalone per vari modelli di pompe

### È CONFORME ALLE DISPOSIZIONI DI INCORPORAZIONE DETTATE DALLA DIRETTIVA 2006/42/CE

La documentazione tecnica è stata redatta in conformità dell'allegato VII B, come richiesto dalla seguente:

- Direttiva Macchine 2006/42/CE del Parlamento Europeo e Consiglio del 17 maggio 2006

### DICHIARA INOLTRE CHE:

- Il prodotto è stato progettato e realizzato in conformità con i requisiti essenziali di sicurezza e salute previsti dalla Direttiva 2006/42/CE del Parlamento Europeo e del Consiglio, del 17 maggio 2006, relativa ai macchinari, e soddisfa tutte le normative applicabili in materia di sicurezza indicate al capitolo 1.2 del presente manuale;
- Ci si impegna a trasmettere, in risposta ad una richiesta adeguatamente motivata delle autorità nazionali, informazioni pertinenti sulla presente quasi macchina;
- Il fascicolo tecnico è stato costituito da Andrea Grazioli, via Ravizza, 30, Montecchio Maggiore (VI), IT.

**Questa quasi macchina non può essere utilizzata fintantoché il macchinario su cui andrà utilizzata non viene dichiarato conforme alla normativa 2006/42/CE.**

Montecchio Maggiore, 22 luglio 2025

**Il legale rappresentante**

**Andrea Grazioli**



COD.: DTVI\_GPEVO\_2530  
REV.: 00  
DATA: 22/07/2025

**DAV TECH SRL**  
Ogni riproduzione (totale o parziale) del presente non autorizzata dal fabbricante verrà punita secondo la legge.



IT

## 1.4 Glossario

Di seguito sono elencati i termini maggiormente utilizzati all'interno di questo manuale con il loro significato.

<b>TERMINI</b>	<b>DEFINIZIONE</b>
<b>Abilita</b>	Termine che definisce l'atto di predisporre (abilitare) un'azione. L'azione si attiverà non appena saranno soddisfatti dei criteri che, come conseguenza, portano all'attivazione dell'azione abilitata.
<b>Attiva</b>	L'azione che si compie istantaneamente all'azionamento del comando.
<b>Comandi a presenza uomo</b>	Vengono così definiti quei comandi che, utilizzati per operazioni manuali, devono essere mantenuti attivati affinché l'azione si compia. Quando il comando viene rilasciato l'azione si arresta.
<b>Comandi a due mani</b>	Comandi a presenza d'uomo che richiedono l'azionamento simultaneo di due comandi manuali per compiere un'azione.
<b>D.P.I.</b>	Dispositivi di protezione individuale. Comprendono tutti gli oggetti necessari per assicurare la protezione del personale da possibili danni accidentali (scarpe antinfortunistiche, guanti, elmetto, ed altro).
<b>Display</b>	Serve a visualizzare informazioni. Può essere in qualsiasi forma e dimensioni, anche touch screen.
<b>Fabbricante</b>	Persona fisica o giuridica che ha progettato e realizzato il componente oggetto del presente manuale.
<b>HP</b>	High Pressure. Sigla che indica alta pressione.
<b>Icona</b>	Piccola immagine che rappresenta in modo simbolico un comando, una funzione o anche un documento o un programma operativo, che appare sullo schermo di un computer. Quando viene selezionata dall'utente dà avvio alla funzione o al programma che simboleggia.
<b>Joystick</b>	Manipolatore a leva utilizzato nelle pulsantiere di comando.
<b>N.A.</b>	Non Applicabile, ovvero indica che è un campo che non si applica a questo particolare manuale e che non può essere integrato al componente.
<b>Pannello operatore</b>	Postazione di comando in cui ci sono gli strumenti di controllo della macchina
<b>P.I.</b>	Possibile Implementazione, ovvero al momento è assente dal componente descritto in questo manuale, ma è possibile eseguire un'aggiunta ed implementarlo.
<b>Schermata</b>	Sistema di interfaccia tra uomo e componente. Vengono definite schermatele immagini visualizzate sul pannello operatore che consentono all'utente di ricevere e fornire informazioni al software di gestione.
<b>Pulsantiera</b>	Composizione di pulsanti e selettori che permettono di agire direttamente sul comportamento del componente.
<b>Tastiera</b>	Solo tastiera (elemento a sé stante) oppure in aggiunta ad un display (solo tasti, no selettori o altro)
<b>Touch screen</b>	Schermo tattile che permette all'utente di interagire con un'interfaccia grafica mediante le dita o particolari oggetti.

## 1.5 Assistenza e recapito fabbricante

Per qualsiasi motivazione inerente all'uso, manutenzione o richiesta di parti di ricambio, il cliente deve rivolgersi direttamente al fabbricante (o al centro assistenza se presente), specificando i dati identificativi del componente.

Il cliente può avvalersi del supporto tecnico commerciale degli agenti di zona o degli importatori, che sono in diretto contatto con la ditta DAV Tech Srl.

<b>Denominazione sociale</b>	<b>DAV Tech Srl</b>
<b>Indirizzo postale</b>	Via Ravizza, 30, 37065, Montecchio Maggiore (VI) – (IT)
<b>Telefono</b>	+39 0444 574510
<b>Fax</b>	+39 0444 574324
<b>e-mail</b>	<a href="mailto:davtech@davtech.it">davtech@davtech.it</a>
<b>Sito web</b>	<a href="http://www.davtech.it">www.davtech.it</a>

## 2 PRESENTAZIONE E FUNZIONAMENTO

In questo manuale si vuole approfondire il funzionamento dei sistemi di controllo delle pompe GP. Questo controllore serve per poter gestire al meglio una pompa GP, qualsiasi sia la sua dimensione.

In altre parole, la funzione di questo componente è:

### CONTROLLO DEI PARAMETRI E DELLA DISPENSAZIONE DELLE POMPE

Viene considerato uso previsto quello descritto nel capitolo sottostante, mentre si considera uso improprio qualsiasi altro utilizzo che non sia descritto all'interno di questo manuale, con prodotti di materia e formato diversi da quelli per i quali è stato costruito.

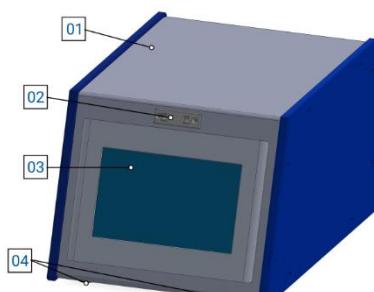


Figura 01 – Frontale EVO

#### No. DESCRIZIONE

- 01 Copertura
- 02 Attacco porta penna
- 03 Display HMI
- 04 Piedini di supporto

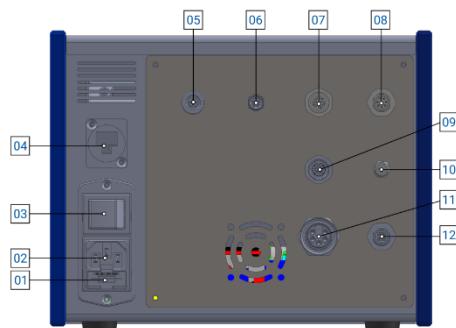


Figura 02 – Retro controller GP EVO

#### No. DESCRIZIONE

- 01 Fusibile in ingresso
- 02 Attacco presa di alimentazione
- 03 Interruttore di accensione
- 04 Connessione ethernet
- 05 Connessione ON/OFF Valve (M9 3 poli F)
- 06 Connessione CONTROL (M8 4 poli F)
- 07 Connessione OUT (M12 8 poli F)
- 08 Connessione IN (M12 8 poli M)
- 09 Connessione LEVEL (M12 4 poli F)
- 10 Connessione PRESSURE (M8 3 poli F)
- 11 Connessione MOTOR (7/8 5 poli F)
- 12 Connessione ENCODER (M12 5 poli M)



Si possono acquistare anche dei sistemi "combinati", ovvero, per esempio, controller PCP EVO + controller RISCALDATORI EVO. Anche se arrivano assieme e possono essere montati uno sopra l'altro (generalmente sotto si mette quello dei riscaldatori), i due sistemi sono indipendenti.

### VERSIONI SPECIALI

N.A.

COD.: **DTVI\_GPEVO\_2530**

REV.: **00**

DATA: **22/07/2025**

**DAV TECH SRL**

Ogni riproduzione (totale o parziale) del presente non autorizzato dal fabbricante verrà punita secondo la legge.

**IT**

## FUNZIONAMENTO

Questi dispositivi funzionano in modo totalmente elettrico, e devono essere collegati a dispositivi che hanno un funzionamento elettrico e non pneumatico; quindi, una volta eseguiti i collegamenti necessari per lo specifico caso (in base alle necessità del cliente), il controllore permette di verificare e modificare i parametri che sono scritti a schermo, andando a modificare il comportamento del componente a cui sono collegati.

Nel particolare:

- Il controller GP EVO permette di controllare la quantità erogata, la portata e la pressione massima della pompa GP a cui è associato;



Questo capitolo è solo di presentazione. Per vedere tutte le funzionalità del controller, si deve andare all'interno del capitolo associato ([capitolo 6](#))

## CONSIGLI UTILI

- Se si ha una ricetta aperta e si modifica, si deve chiamare una ricetta diversa per poi tornare a quella di lavoro per aggiornare i parametri di lavoro;
- Se si preme il tasto "ESCI" dalla schermata delle impostazioni, si arriva alla schermata di Windows, da cui si rischia di perdere dati o danneggiare la centralina. In caso, riavviare il controller tramite interruttore;
- Quando si modificano i parametri principali (non da ricette), è consigliato riavviare la centralina;
- Quando si modifica la "modalità MODBUS" (quindi sia che si passa dalla modalità MODBUS = ON ad OFF o viceversa) è consigliato riavviare la centralina;
- Quando si modifica la "modalità PESO" (quindi sia che si passa dalla modalità PESO = ON ad OFF o viceversa) è consigliato riavviare la centralina;
- Quando si lavora in modalità PESO e si modifica il peso specifico, è consigliato riavviare la centralina;
- Collegare e scollegare i cavi a centralina spenta;



COLORE	SIGNIFICATO
NERO	Dati
VERDE	Collegamento elettrico impianto
ROSSO	Note

Figura 03 – Esempio di collegamento controller GP EVO



### ATTENZIONE!

Per i collegamenti elettrici controllare la sezione specifica del manuale del componente.

## 2.1 Esplosivo

N.A.

## 2.2 Dati tecnici

Di seguito vengono indicate tutte le caratteristiche tecniche riguardanti i componenti del presente manuale.

### CARATTERISTICHE TECNICHE

Descrizione	UdM	Valori
<b>GENERALI</b>		
Serie	\	EVO
Azionamento	\	Elettrico
<b>ELETTRICO</b>		
Alimentazione monofase	V	110/230
Tensione fusibile alimentazione	V	250
Potenza assorbita controller	W	250
Radiazioni ionizzanti	Sv	Non ammesse
Frequenza	Hz	50 ÷ 60

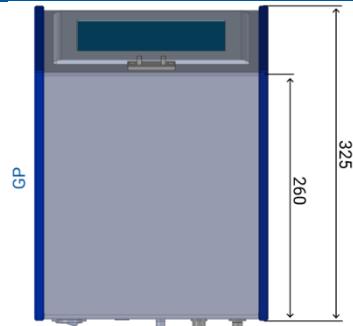
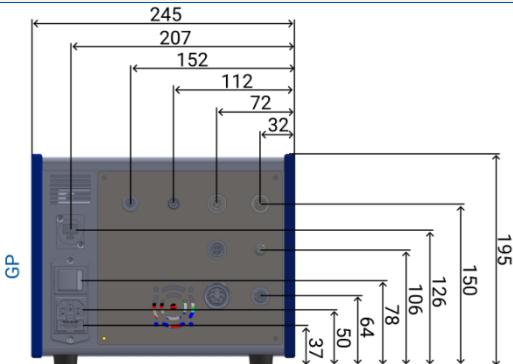
### CARATTERISTICHE AMBIENTALI

Descrizione	UdM	Valori
Temperatura ambiente di lavoro	°C	10 ÷ 45
Temperatura ambiente di stoccaggio	°C	-20 ÷ 55
Umidità non condensante ammessa	%	5 ÷ 90

## CARATTERISTICHE DIMENSIONALI E PONDERALI CONTROLLER GP EVO

Descrizione	UdM	Valore
Lunghezza componente (min ÷ max)	mm	245
Altezza componente (min ÷ max)	mm	195
Profondità componente (min ÷ max)	mm	260 ÷ 325
Peso componente	kg	6.4

## DISEGNO TECNICO CONTROLLER GP/GP2K/PCP/PDP/E2K EVO



È possibile richiedere al fabbricante il 3D del componente nella versione desiderata senza alcun impegno.

## 3 SICUREZZA

Di seguito viene presentata la lista delle avvertenze riguardanti il componente oggetto del presente manuale. Si prega di leggere attentamente prima di procedere con i prossimi capitoli.

**PERICOLO!**

Prima di mettere in funzione il componente o compiere qualsiasi azione su di esso, leggere attentamente il presente manuale.

**PERICOLO!**

Non utilizzare il componente sotto l'effetto di farmaci o altre sostanze che possano alterare l'attenzione e capacità di reazione.

**PERICOLO!**

Gli operatori devono eseguire solo operazioni o interventi che siano di competenza del ruolo e della qualifica assegnati.

**PERICOLO DI INCENDIO/ESPLOSIONE!**

Questo componente non è progettato per lavorare in ambiente ATEX.

**ATTENZIONE!**

Non si devono eseguire modifiche al componente al fine di ottenere prestazioni diverse da quelle per le quali è stato progettato e costruito, a meno che non siano autorizzate dal fabbricante.



Il componente può essere utilizzato soltanto da operatori addestrati e autorizzati e per il solo scopo per il quale è stato progettato e costruito.



Il componente è costruito nel rispetto delle norme tecniche di sicurezza vigenti al momento della sua costruzione.

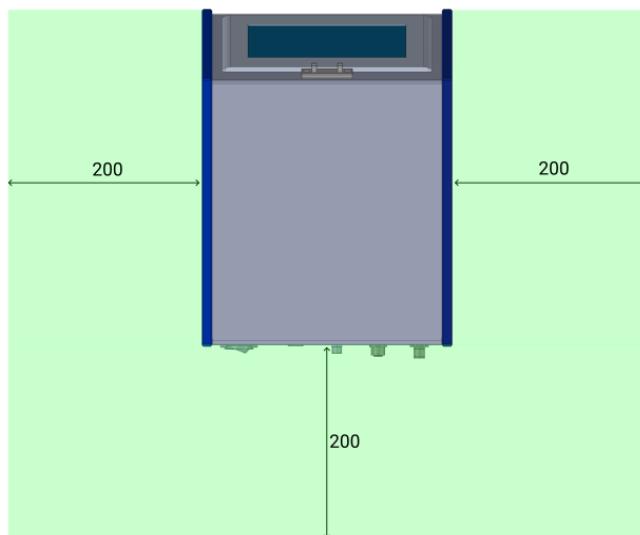
### 3.1 Dispositivi di sicurezza del componente

N.A.

## 3.2 Spazi utili liberi

Sono quegli spazi che devono essere rispettati durante l'installazione del componente e servono per permettere il passaggio del personale in modo sicuro, oltre che permettere di effettuare interventi di manutenzione e pulizia in modo sicuro.

Per il quadro elettrico è richiesto uno spazio libero pari alla dimensione dell'anta aperta aumentato di 60cm.



In questa immagine si è segnalato in verde le aree che sono sgombre da eventuali ostacoli.

## 3.3 Zone a rischio e rischio residuo

N.A.

## 4 TRASPORTO E MOVIMENTAZIONE

Una volta ricevuta la merce, bisogna verificare che l'imballo sia integro e che ci sia un'esatta corrispondenza con il materiale ordinato. I componenti pesano sotto il limite imposto dalla normativa ISO 11228:1, riportata di seguito:

UOMINI		DONNE	
Età (anni)	Peso (kg)	Età (anni)	Peso (kg)
18 ÷ 45	25	18 ÷ 45	20
Inferiore a 18 o superiore a 45	20	Inferiore a 18 o superiore a 45	15

Pertanto, i componenti si possono spostare senza ausili esterni.

**ATTENZIONE!**



La configurazione originale del componente non deve essere modificata. Il fabbricante non risponde di danni causati da un uso inappropriato del componente.

**ATTENZIONE!**



Se l'imballo non è integro, contattare immediatamente il fabbricante, inviando anche foto dello stato dell'imballo. Non aprirlo prima di aver avvisato il fabbricante.

## 5 INSTALLAZIONE



L'installazione del componente viene eseguita dal cliente. Se necessario, può contattare il fabbricante per avere un tecnico specializzato che lo aiuti.

Per poter posizionare il controller, basta metterlo su un tavolo, dato che è predisposto di piedini di appoggio. Nel caso in cui si sia acquistato un controller assieme ad un controller riscaldatori EVO, è possibile mettere il controller sopra al riscaldatore, con il riscaldatore su di un piano parallelo al terreno. Non è possibile, invece, metterlo in altre posizioni: esso deve rimanere appoggiato su una superficie parallela al terreno.



Si consiglia di eseguire un controllo del componente prima di iniziare l'installazione. Se presenta evidenti danneggiamenti, si prega di contattare il fabbricante.



### ATTENZIONE!

Si prega di rimuovere gli imballi prestando la massima attenzione. Nel caso in cui vengano causati danni al componente, il fabbricante non ne risponde.



Eseguire lo smaltimento degli imballi in modo corretto, tenendo presente della diversa natura dei componenti e seguendo le normative vigenti del Paese.

### 5.1 Posizionamento

N.A.

### 5.2 Allacciamenti

In questo capitolo si vuole spiegare il metodo di allacciamento che si deve utilizzare per il componente. Sono previste le seguenti tipologie di allacciamento:

- Allacciamento elettrico;

## 5.2.1 Elettrico

<b>Personale autorizzato</b>		<b>DPI da indossare</b>				
Stato del componente	Componente posizionato nel luogo di lavoro					
Valori di alimentazione	<a href="#">Vedere capitolo 2.2</a>					
Predisposizioni necessarie	N.A.					
Materiale occorrente	N.A.					
Attrezzatura occorrente	N.A.					



L'allacciamento elettrico è a carico del Cliente.

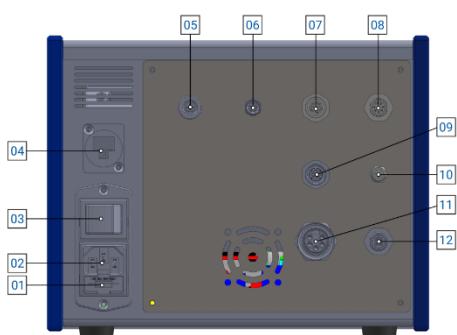
### ATTENZIONE!



Le alimentazioni presenti sui connettori servono per alimentare trasduttori e sensori collegati agli ingressi del controller. Nel caso in cui si debba interfacciare il controller con un sistema esterno che ha una propria alimentazione si prega di accomunare solo il polo negativo (GND). Il polo positivo non deve essere accomunato, altrimenti le alimentazioni dei due sistemi si trovano in parallelo.

Di seguito si riportano gli schemi di collegamento dei componenti. L'unico componente da collegare all'alimentazione elettrica è il controller, il quale ha l'attacco predisposto per l'alimentazione da 220V con alimentatore appositamente fornito.

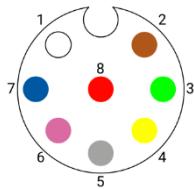
Si può tenere la presente figura (copia della Figura 02 riportata al capitolo 2) come riferimento ai poli sotto riportati. Quando si vede scritto "RIFERIMENTO IMMAGINE" si intende l'immagine sottostante.



### No. DESCRIZIONE

- |    |  |
|----|--|
| 01 | Fusibile in ingresso                   |
| 02 | Attacco presa di alimentazione         |
| 03 | Interruttore di accensione             |
| 04 | Connessione ethernet                   |
| 05 | Connessione ON/OFF Valve (M9 3 poli F) |
| 06 | Connessione CONTROL (M8 4 poli F)      |
| 07 | Connessione OUT (M12 8 poli F)         |
| 08 | Connessione IN (M12 8 poli M)          |
| 09 | Connessione LEVEL (M12 4 poli F)       |
| 10 | Connessione PRESSURE (M8 3 poli F)     |
| 11 | Connessione MOTOR (7/8 5 poli F)       |
| 12 | Connessione ENCODER (M12 5 poli M)     |

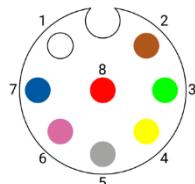
## CONNETTORE M12 8 POLI – INGRESSI (IN)



RIFERIMENTO IMMAGINE		No. 08 – Connessione IN (M12 8 poli M)
PIN	COLORE	GP
1	BIANCO	Bit 0 ricette
2	MARRONE	Bit 1 ricette
3	VERDE	Bit 2 ricette
4	GIALLO	Bit 3 ricette
5	GRIGIO	Bit 4 ricette
6	ROSA	Start dosaggio
7	BLU	Parcheggio
8	ROSSO	+24 VDC (alimentazione)

Tramite questo connettore è possibile comandare al controller determinate azioni, come per esempio di eseguire ricette particolari (se selezionata la modalità “ricette da I/O digitali) oppure eseguire l'inizio del dosaggio. È possibile interfacciarlo ad un sistema esterno seguendo il collegamento riportato a breve.

## CONNETTORE M12 8 POLI – USCITE (OUT)



RIFERIMENTO IMMAGINE		No. 07 – Connessione OUT (M12 8 poli F)
PIN	COLORE	GP
1	BIANCO	Allarme
2	MARRONE	Ready
3	VERDE	Fine dosaggio
4	GIALLO	Comando EV
5	GRIGIO	Fine prodotto
6	ROSA	Non connesso
7	BLU	Allarme drive
8	ROSSO	0 VDC

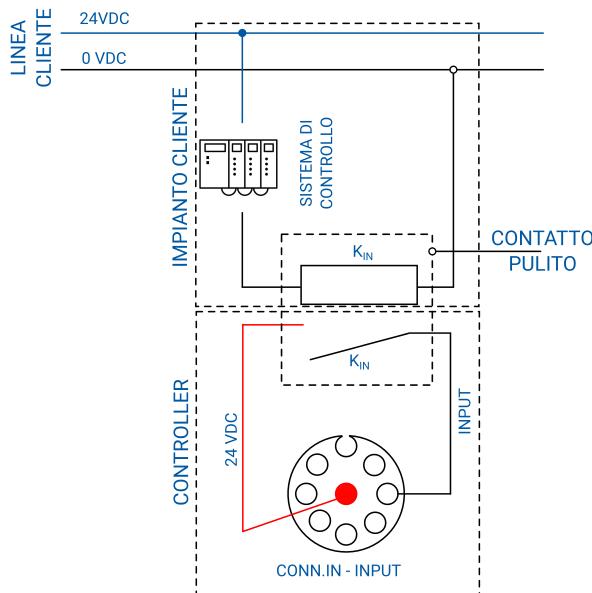
Tramite questo connettore il controller comunica con segnali digitali vari stati del dosaggio, come per esempio che il sistema è pronto per lavorare o la presenza di allarmi.



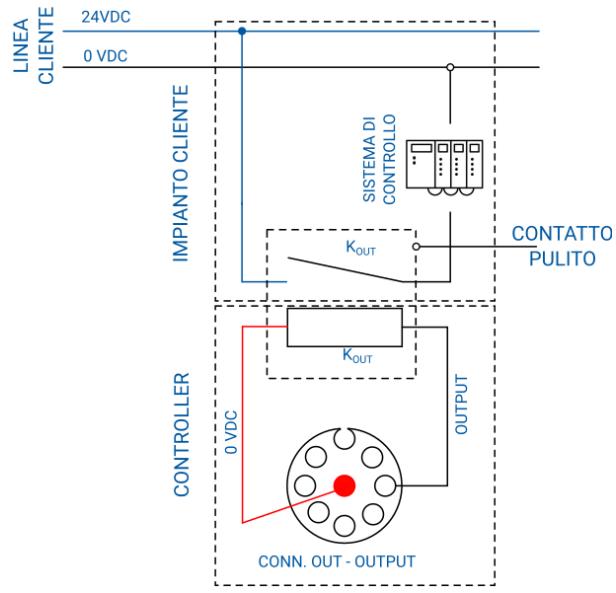
Per il comando EV (PIN 4, colore GIALLO) ci devono essere al massimo 10W di assorbimento.

È possibile interfacciarlo ad un sistema esterno seguendo il collegamento riportato a breve.

## CONNESSIONE CON SISTEMI ESTERNI



Collegamento ingressi con sistema esterno



Collegamento uscite con sistema esterno

### ATTENZIONE!

Nelle figure sopra si indica come eseguire il collegamento di un segnale di ingresso o uscita ad un sistema di controllo esterno. Da prestare particolare attenzione a quando si deve collegare i 24 VDC (ingresso) e quando i 0 VDC (uscita). Inoltre, per eseguire i collegamenti servono dei contatti puliti, come da indicazione sulle figure. Lo schema di collegamento è generico per ogni tipo di ingresso o uscita, ovvero si può collegare al PIN del connettore desiderato. Inoltre, per sistema di controllo si intende un generico sistema, il quale può essere un PLC, un altro controllore, un interruttore, o altro.



### ATTENZIONE!

Nel caso in cui si vogliano collegare più ingressi (o uscite), si devono predisporre più contatti puliti; ovvero, per ogni ingresso (o uscita) che si vuole collegare è necessario avere un unico contatto pulito.



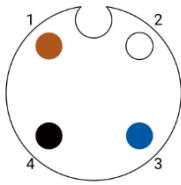
### ATTENZIONE!

Per accomunare i segnali delle ricette si devono utilizzare o relè a stato solido, oppure si deve accomunare solamente i 0VDC SENZA RELÈ, altrimenti si rischia di avere problemi di sincronismo di segnali e rimbalzi.



Il contatto pulito indicato nelle immagini è quello del quadro elettrico del cliente, non è a carico del fabbricante.

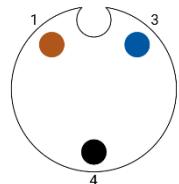
## CONNETTORE M8 4 POLI – START + FINE DOSAGGIO (CONTROL)



RIFERIMENTO IMMAGINE		No. 06 – Connessione CONTROL (M8 4 poli F)
PIN	COLORE	GP
1	MARRONE	+24 VDC (alimentazione)
2	BIANCO	Fine dosaggio
3	BLU	0 VDC
4	NERO	Start dosaggio

Tramite questo connettore è possibile comandare la dosatura e ricevere un segnale di fine dosaggio. Gli stessi segnali vengono ricevuti e dati dai connettori “IN” ed “OUT”; il connettore “CONTROL” può essere usato come alternativa.

## CONNETTORE M9 3 POLI – COMANDO ELETTROVALVOLA (ON/OFF VALVE)



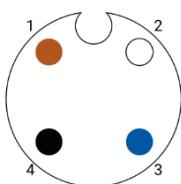
RIFERIMENTO IMMAGINE		No. 05 – Connessione ON/OFF Valve (M9 3 poli F)
PIN	COLORE	GP
1	MARRONE	Non connesso
3	BLU	0 VDC
4	NERO	Comando EV

Tramite questo connettore è possibile comandare l’apertura e chiusura di un’elettrovalvola esterna, oppure comandare la partenza e fermata del mixer dinamico. Lo stesso segnale viene fornito dal connettore “OUT”, quindi lo si può utilizzare come alternativa.



Ci devono essere al massimo 10W di assorbimento.

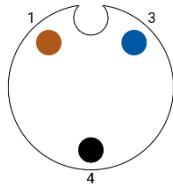
## CONNETTORE M12 4 POLI – LIVELLO (LEVEL)



RIFERIMENTO IMMAGINE		No. 09 – Connessione LEVEL (M12 4 poli F)
PIN	COLORE	GP
1	MARRONE	+24 VDC (alimentazione)
2	BIANCO	Non connesso
3	BLU	0 VDC
4	NERO	Livello prodotto

Tramite questo connettore è possibile inviare il segnale digitale di livello del prodotto; ovvero, in base alle impostazioni del controller (se NO o NC), il sistema invia il segnale di fine prodotto, con relativo allarme ed eventuale impossibilità di far partire nuovi dosaggi.

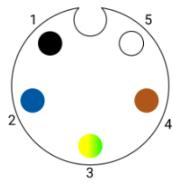
## CONNETTORE M8 3 POLI – PRESSIONE IN USCITA (PRESSURE)



RIFERIMENTO IMMAGINE		No. 10 – Connessione PRESSURE (M8 3 poli F)
PIN	COLORE	GP
1	MARRONE	+24 VDC (alimentazione)
3	BLU	0 VDC
4	NERO	Segnale trasduttore

Tramite questo connettore è possibile ricevere i segnali di pressione analogica in uscita dei componenti, andando ad attivare eventuali allarmi se sono impostati tramite software.

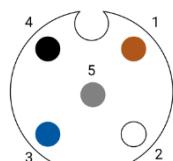
## CONNETTORE 7/8 5 POLI – COMANDO MOTORE (MOTOR)



RIFERIMENTO IMMAGINE		No. 11 – Connessione MOTOR (7/8 5 poli F)
PIN	COLORE	GP
1	NERO	Fase A
2	BLU	Fase A-
3	GIALLO/VERDE	Messa a terra (GND)
4	MARRONE	Fase B
5	BIANCO	Fase B-

Tramite questo connettore si deve collegare il motore del componente al controller, così da poter comandare il suo movimento.

## CONNETTORE M12 5 POLI – COMANDO ENCODER (ENCODER)



RIFERIMENTO IMMAGINE		No. 12 – Connessione ENCODER (M12 5 poli M)
PIN	COLORE	GP
1	MARRONE	+24 VDC
2	BIANCO	Canale A
3	BLU	Comune
4	NERO	Canale B
5	GRIGIO	Canale Z

Tramite questo connettore si deve collegare l'encoder del componente al controller, così da poter comandare correttamente il movimento del motore.

## 5.3 Messa in servizio

La messa in servizio del componente viene eseguita una volta completate le operazioni di posizionamento e di collegamento degli allacciamenti. Prima di eseguire la messa in servizio del componente, si devono eseguire i seguenti controlli:

- Verificare che gli allacciamenti siano stati collegati in modo corretto;
- Verificare che il componente sia privo di sporco o residui di vario tipo;
- Verificare che i connettori siano stati collegati nel modo corretto;
- Verificare che i componenti siano appoggiati su un piano come indicato nei capitoli precedenti.

### ATTENZIONE!



Se anche solo uno dei punti sopra riportati non risulta conforme, non si deve procedere con la messa in servizio. Si deve procedere con la messa in servizio solo quando tutti i punti sono completati con successo.

## 6 SOFTWARE

In questo capitolo si vuole approfondire la parte software del componente, nel particolare si vuole vedere sia il terminale operatore che le schermate che vengono visualizzate ed il come fare per cambiare schermata.

Il terminale operatore è di tipo tattile (touch screen) e viene utilizzato per visualizzare la schermata attuale, cambiare schermata, controllare lo stato dei valori all'interno del componente. Il software viene avviato in modo automatico non appena il componente viene alimentato.



Questo simbolo compare in qualsiasi schermata all'insorgere di un allarme. Premendo su questo simbolo, si accede alla schermata ALLARMI e SEGNALAZIONI e si può visualizzare l'allarme e, nel caso, resettarlo.

Premendo su un qualsiasi campo interattivo di una schermata, compare il tastierino numerico che aiuta l'operatore a compilare il campo stesso. I tastierini possono essere di due tipologie:



**Tastierino alfanumerico:** compare nel caso serva inserire anche dei testi oltre che i numeri. In genere viene utilizzato per inserire username, password, nome ricetta o campi simili. Alcuni tasti particolari sono:

- CAPS LOCK: selezionare carattere minuscolo/maiuscolo;
- BACK: cancellare l'ultimo carattere inserito;
- CLEAR: cancellare tutti i valori nel campo;
- OK (ENTER): confermare i caratteri inseriti e chiudere il tastierino;
- CANCEL: chiudere il tastierino senza apportare modifiche.



**Tastierino numerico:** compare nel caso serva inserire solo numeri. In genere viene utilizzato per inserire password o campi simili. Alcuni tasti particolari sono:

- +/-: converte i valori da positivo a negativo;
- CLEAR: cancella tutti i valori digitati;
- OK: Conferma i valori inseriti e chiude il tastierino;
- CANCEL: Chiude il tastierino senza apportare modifiche.



La lista dei messaggi (se presenti) e degli allarmi che possono comparire per questo sistema sono riportati al [capitolo 9](#)



In caso di allarmi in corso, all'accensione del programma appare subito la schermata ALLARMI E SEGNALAZIONI accompagnata da un suono intermittente.

**PER ACCEDERE AL MENÙ IMPOSTAZIONI SI DEVONO UTILIZZARE LE SEGUENTI CREDENZIALI:**

**USERNAME:** adm

**PASSWORD:** 574510

L'accesso e la modifica di alcuni parametri nel menù è consentita solo previa autorizzazione dei tecnici del fabbricante poiché protette da credenziali diverse

COD.: **DTVI\_GPEVO\_2530**

REV.: **00**

DATA: **22/07/2025**

**DAV TECH SRL**  
Ogni riproduzione (totale o parziale) del presente non autorizzato dal fabbricante verrà punita secondo la legge.

**IT**



I controller descritti di seguito possono essere comandati tramite I/O Digitali. Questo vuol dire che i seguenti controller, tramite il connettore di ingresso "IN", possono gestire un determinato numero di ricette, in totale 32 (sono dedicati 5 bit, da bit 0 a bit 4).

## ATTENZIONE!



Per effettuare il cambio ricetta bisogna impostare i bit necessari in contemporanea (**eventuali ritardi tra un segnale e l'altro potrebbero portare a letture errate**); dopo questo, deve esserci un'attesa di circa 200ms prima che lo stato del bit ready venga controllato dal sistema esterno. Dopo la ricezione del segnale attendere altri 200ms prima di effettuare l'erogazione.

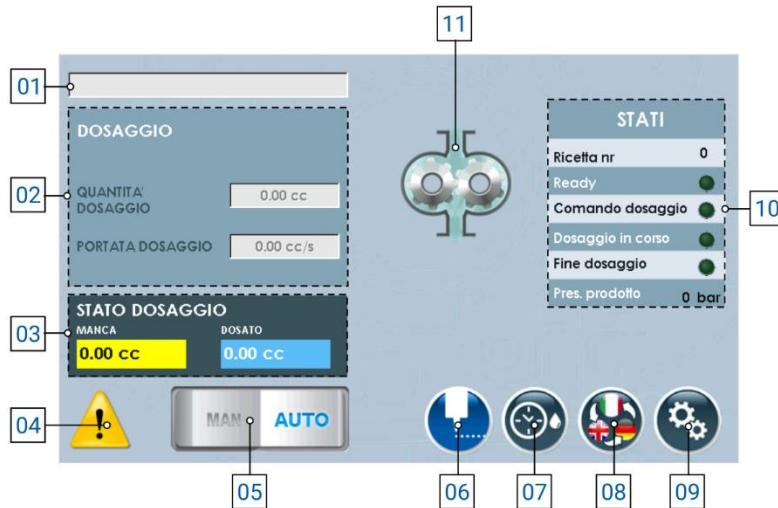
Di seguito si vuole dare l'elenco di come viene gestita la lettura degli ingressi in base alle ricette selezionate, ovvero quali bit si attivano per leggere una determinata ricetta. Prestare attenzione alla lettura dei bit, in quanto in questa tabella si parte dal "BIT 4" e si arriva al "BIT 0".

Ricetta	Elenco bit				
	BIT 4	BIT 3	BIT 2	BIT 1	BIT 0
1	0	0	0	0	0
2	0	0	0	0	1
3	0	0	0	1	0
4	0	0	0	1	1
5	0	0	1	0	0
6	0	0	1	0	1
7	0	0	1	1	0
8	0	0	1	1	1
9	0	1	0	0	0
10	0	1	0	0	1
11	0	1	0	1	0
12	0	1	0	1	1
13	0	1	1	0	0
14	0	1	1	0	1
15	0	1	1	1	0
16	0	1	1	1	1
17	1	0	0	0	0
18	1	0	0	0	1
19	1	0	0	1	0
20	1	0	0	1	1
21	1	0	1	0	0
22	1	0	1	0	1
23	1	0	1	1	0
24	1	0	1	1	1
25	1	1	0	0	0
26	1	1	0	0	1
27	1	1	0	1	0
28	1	1	0	1	1
29	1	1	1	0	0
30	1	1	1	0	1
31	1	1	1	1	0
32	1	1	1	1	1

## 6.1 CONTROLLER GP EVO

Di seguito vengono elencate le schermate presenti all'interno del controllore GP EVO

### 6.1.1 Schermata principale



- 1) Menù a tendina per la scelta della ricetta, nel caso di dosaggio automatico;
- 2) Lista dei parametri impostati a ricetta (in caso di modalità manuale, si possono modificare), di cui si ha:
  - a) Quantità dosaggio: Indica la quantità di prodotto da dosare;
  - b) Portata dosaggio: Indica la quantità di prodotto da dosare al secondo;
- 3) Stato dosaggio: Indica quanto prodotto è stato dosato e quando ne manca per raggiungere la quantità totale;
- 4) Posizione in cui si ha la notifica di **allarmi attivi**, visibile se presenti;
- 5) Selettore per cambiare la modalità di lavoro (**manuale** oppure **automatica**);
- 6) Pulsante per **abilitare il dosaggio** (ovvero esegue il dosaggio del fluido con le quantità e portate indicate al punto 02);
- 7) Pulsante per abilitare la modalità di **spurgo automatico**, visibile se impostato;
- 8) Pulsante per cambiare la **lingua** di visualizzazione delle pagine;
- 9) Pulsante per entrare nel menù delle **impostazioni** ([capitolo 6.1.2](#));
- 10) Elenco che indica lo stato del componente, ovvero:
  - a) **Ricetta nr.**: Indica il numero di ricetta attualmente selezionata per lavorare;
  - b) **Ready**: indica se il componente è pronto per eseguire la lavorazione;
  - c) **Dosaggio**: Indica che sto comandando il componente ad eseguire l'erogazione del prodotto;
  - d) **Dosaggio in corso**: Indica che il componente sta eseguendo un dosaggio;
  - e) **Fine dosaggio**: Indica che il componente ha terminato la lavorazione, ovvero in base al parametro di sistema (08 [capitolo 6.1.2](#) sottocapitolo "SISTEMA") si hanno i seguenti comportamenti:
    - i) **Se si lavora in "Nessuno", "pausa HI" e/o comandando da display (punto 06)**, si ha un impulso che segnala il fine dosaggio;
    - ii) **Se si lavora in "pausa LO" o "Interruzione"**, fino a che rimane alto il segnale di dosaggio rimane alto anche il segnale di fine dosaggio.
  - f) **Pres. Prodotto**: Indica la pressione del contenitore del fluido;
- 11) Immagine indicativa dello stato della pompa (animata).

## 6.1.2 Schermata impostazioni



- 1) **Parametri**: pulsante che permette di accedere al menu dei parametri, per modificarli in base alle esigenze del cliente;
- 2) **Ricette**: pulsante che permette di accedere al menu delle ricette, così da poterle modificare, aggiungere o eliminare, in base alle esigenze del cliente;
- 3) **Interfacciamento**: pulsante che permette di accedere al menu di interfacciamento tra il controller ed il sistema esterno del cliente, così da poter vedere se ci sono problemi di comunicazione tra i due sistemi;
- 4) **Indietro**: pulsante che permette di tornare alla schermata principale ([capitolo 6.1.1](#));
- 5) **Esci**: pulsante che permette di chiudere il programma di dosaggio per andare nella schermata principale di windows.

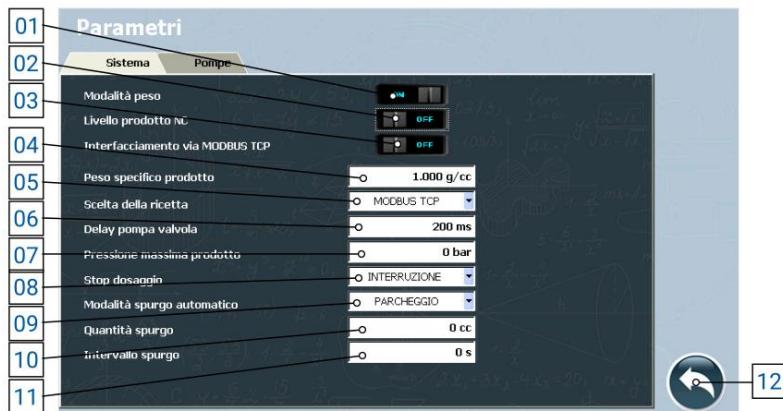

**ATTENZIONE!**

Quando si esce dall'applicazione, per poter rientrare si deve spegnere e riaccendere il componente.


**ATTENZIONE!**

Se si modifica un parametro all'interno della voce "Parametri", si consiglia di riavviare il controller per rendere effettiva la modifica stessa.

## PARAMETRI → SISTEMA



- Modalità peso:** Selettore che, se attivo, permette di lavorare visualizzando il valore in peso anziché in volume;

### ATTENZIONE!



Lavorando in peso vi è una possibile perdita di stabilità nel dosaggio poiché la conversione viene effettuata utilizzando il peso specifico inserito nel parametro apposito (No. 04). Il fluido potrebbe subire variazioni di peso specifico per cause esterne, causando un discostamento tra il valore impostato e quello reale, con conseguente erogazione errata.

- Livello prodotto NC:** Se si utilizza un sensore di livello prodotto NO si deve impostare il selettore su "OFF"; se invece si vuole utilizzare un sensore NC si deve impostare il selettore su "ON";
- Interfacciamento via MODBUS TCP:** se abilitato, permette di comunicare con un sistema esterno cliente tramite modbus TCP/IP (ethernet);
- Peso specifico prodotto:** Campo che compare solo se il selettore "Modalità peso" (punto 01) è "ON". Permette di inserire il peso specifico del prodotto che si sta utilizzando per eseguire le conversioni necessarie da mm<sup>3</sup> in mg;
- Scelta della ricetta:** menu a tendina che permette di scegliere la modalità di lavoro, nel particolare:
  - Manuale:** la ricetta viene selezionata dall'operatore tramite il pannello HMI (riferimento Punto 01 [capitolo 6.1.1](#));
  - I/O Digitali:** la ricetta viene passata in automatico al controller tramite cablaggio del connettore "IN";
  - Modbus TCP/IP:** la ricetta viene passata in automatico al controller tramite collegamento ethernet, se il selettore di interfacciamento via modbus è abilitato (punto 03);
- Delay pompa valvola:** Parametro per indicare un eventuale ritardo tra l'apertura di un'eventuale elettrovalvola e l'inizio del ciclo di dosaggio (prima invia il comando all'elettrovalvola e poi, dopo il tempo indicato, parte il ciclo di dosaggio). Se non è presente nessuna elettrovalvola, lasciare a 0;
- Pressione massima prodotto:** Pressione massima accettabile del prodotto all'uscita della pompa GP. Ogni pompa ha le sue pressioni massime, si prega quindi di consultare il manuale della pompa che si è comprato;

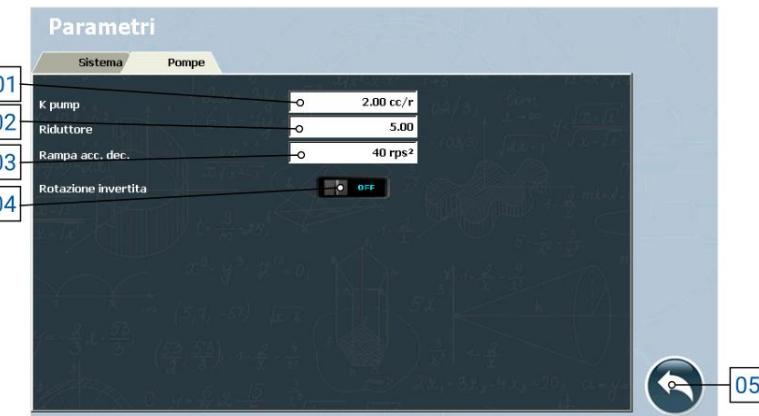
- 8) **Stop dosaggio:** Indica la modalità con cui si vuole eseguire il blocco del dosaggio. Nel particolare, le modalità possono essere:
- a) **Nessuno:** In questa modalità non è possibile bloccare il dosaggio una volta partito, se non spegnendo la centralina tramite interruttore di alimentazione posto sul retro;
  - b) **Interruzione:** Nel caso di utilizzo esterno (pulsante di comando o PLC), si deve attivare il segnale del dosaggio per iniziare l'erogazione. Non appena viene disattivato (quindi viene a mancare il segnale di dosaggio), il dosaggio si interrompe. Quando viene attivato nuovamente, il dosaggio riparte dall'inizio (non salva la quantità dosata). Nel caso di utilizzo tramite display HMI, si preme una volta per far partire (senza tenere premuto) e si preme nuovamente per fermare;
  - c) **Pausa HI:** In questa modalità non serve tenere premuto il pulsante di dosaggio. Il ciclo di dosaggio viene messo in pausa nel momento in cui riceve un nuovo segnale di dosaggio. Quando viene inviato nuovamente dopo la pausa, il ciclo viene ripreso dalla quantità dosata precedentemente (salva la quantità di fluido dosata), andando a completare la ricetta. Si possono fare più pause durante il dosaggio. Nel caso di utilizzo tramite display HMI, si preme una volta per far partire l'erogazione (senza tenere premuto) e si preme nuovamente per fermarla e, successivamente, si preme una terza volta per riprenderla, terminando la quantità impostata;
  - d) **Pausa LOW:** In questa modalità serve tenere premuto il pulsante di dosaggio (o segnale da PLC). Il ciclo di dosaggio viene messo in pausa nel momento in cui viene a mancare il segnale di dosaggio (si rilascia il pulsante di dosaggio, per esempio). Quando viene attivato nuovamente il segnale di dosaggio, il ciclo riprende dal punto precedente (quindi mantiene salvato lo storico di dosaggio) e continua a dosare fino a che il segnale di dosaggio non viene disattivato (per esempio, fino a che si tiene premuto il pulsante di dosaggio). Per terminare il ciclo in questa modalità si deve tenere alto il segnale di dosaggio fino a compimento della ricetta. Si possono fare più pause durante il dosaggio. Nel caso di utilizzo tramite display HMI, si preme una volta per far partire l'erogazione (senza tenere premuto) e si preme nuovamente per fermarla e, successivamente, si preme una terza volta per riprenderla, terminando la quantità impostata;
- 9) **Modalità spурgo automatico:** Questo menù a tendina permette di selezionare come si vuole eseguire lo spурго (se si vuole eseguire). Nel particolare, si può impostare:
- a) **Sempre OFF:** In questa modalità non viene eseguito lo spурго automatico;
  - b) **Sempre ON:** In questa modalità viene eseguito lo spурго sempre con le modalità impostate nei punti successivi se abilitato da schermata principale (No. 07 [capitolo 6.1.1](#));
  - c) **Parcheggio:** Lo spурго automatico può essere effettuato solo se il sistema riceve il segnale di parcheggio (per esempio, tramite sensore) e se è abilitato da schermata principale (No. 07 [capitolo 6.1.1](#)).
- 10) **Quantità spурго:** Quantità di fluido che viene espulsa durante la modalità di spурго automatico. Si consiglia di impostarla in modo tale da espellere tutto il fluido presente nell'ugello. La portata di spурго ed i parametri di suck back sono equivalenti a quelli impostati nella ricetta in uso;
- 11) **Intervallo spурго:** Indica il tempo minimo che deve trascorrere dall'ultima erogazione all'inizio dello spурго automatico.

**ATTENZIONE!**

I tre parametri qui sopra dipendono dalla tipologia di fluido e da quanto velocemente tende a reticolare a contatto con l'aria. Si consiglia di mantenere le impostazioni messe dal fabbricante, o quantomeno contattare il fabbricante se si vogliono modificare.

- 12) **Indietro:** Pulsante per tornare al menu impostazioni;

## PARAMETRI → POMPE



- 1) **K pompa:** Parametro che indica la quantità di prodotto erogata dalla pompa ad ogni rotazione.



Il valore indicato in questo parametro deve essere un valore relativamente vicino alla taglia della GP utilizzata.

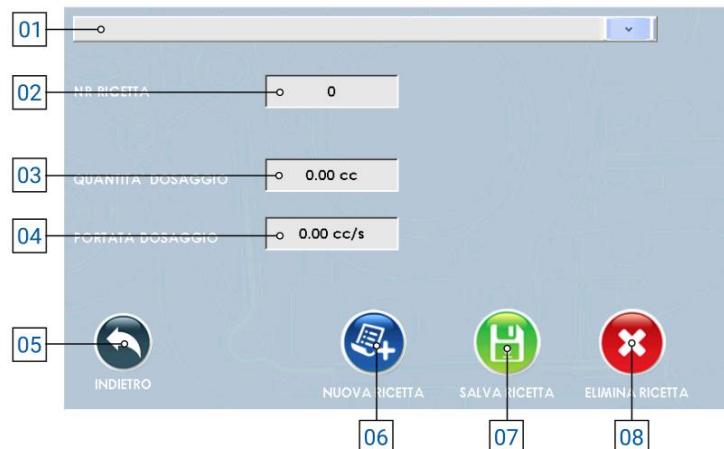
### ATTENZIONE!



Questo parametro viene impostato dai tecnici del fabbricante e non è da modificarsi, a meno che non sia richiesto dai tecnici stessi. Se invece si deve impostarlo da soli, chiamare i tecnici del fabbricante per ricevere assistenza.

- 2) **Riduttore:** dimensione del riduttore installato all'interno della pompa ad ingranaggi;
- 3) **Rampa acc. dec.:** Parametro che indica l'accelerazione (e decelerazione) della pompa durante la fase di erogazione e di fermata;
- 4) **Rotazione invertita:** selettore per far girare la pompa ad ingranaggi in senso orario o antiorario, utile nel caso siano stati cablati i cavi del motore in senso inverso (invertite le due fasi), oppure se si deve invertire l'ingresso con l'uscita e viceversa;
- 5) **Indietro:** Pulsante per tornare al menu impostazioni;

### 6.1.3 Schermata ricette



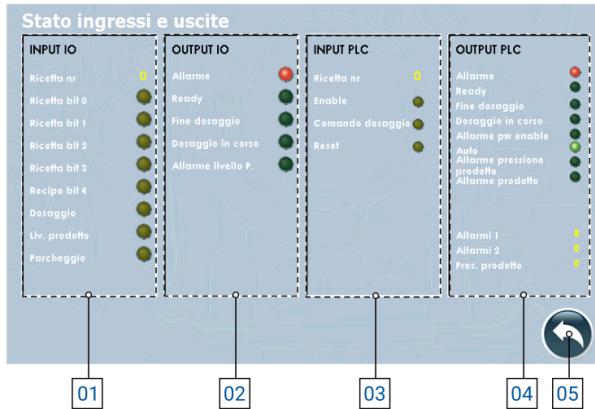
- 1) Menu a tendina per la **selezione della ricetta**;
- 2) **Nr ricetta**: Indica il numero della ricetta salvato a software, utile per interfacciare il controller a sistemi esterni del cliente e richiamare la ricetta con questo numero;
- 3) **Quantità dosaggio**: Indica la quantità di prodotto da dosare;
- 4) **Portata dosaggio**: Indica la quantità di prodotto da dosare al secondo;
- 5) **Indietro**: pulsante per tornare al menu impostazioni ([capitolo 6.1.2](#));
- 6) **Nuova ricetta**: pulsante che permette di creare una nuova ricetta;
- 7) **Salva ricetta**: pulsante che permette di salvare le modifiche eseguite alla ricetta;


**ATTENZIONE!**

Se non si preme questo pulsante, le modifiche impostate vengono perse.

- 8) **Elimina ricetta**: pulsante che permette di eliminare la ricetta selezionata.

### 6.1.4 Schermata interfacciamento



- 1) **INPUT I/O:** Sono tutti gli input che arrivano dal sistema al controller per poter gestire il processo:
  - a) **Ricetta nr.:** Indica il numero di ricetta impostato dal server cliente al controller (o impostata manualmente nel controller);
  - b) **Ricetta bit (0/1/2/3/4):** Indica se il bit relativo è attivo o meno. In base alla combinazione si può risalire alla ricetta utilizzata (fare riferimento al [capitolo 6](#) per la codifica);
  - c) **Dosaggio:** Indica se è presente il comando di dosaggio;
  - d) **Liv. prodotto:** Indica se il sensore di livello sta rilevando la fine del prodotto nel sistema di alimentazione (il comportamento può variare in base alle impostazioni dei parametri);
  - e) **Parcheggio:** Indica se il sistema di dosaggio è in posizione di parcheggio.
- 2) **OUTPUT I/O:** Sono tutti gli output che il controller invia al sistema per poter gestire il processo se collegato tramite I/O Digitali:
  - a) **Allarme:** Indica se ci sono allarmi attivi;
  - b) **Ready:** Indica se il sistema è pronto per eseguire il dosaggio;
  - c) **Fine dosaggio:** Indica se il sistema ha terminato il dosaggio;
  - d) **Dosaggio in corso:** Indica se il sistema sta eseguendo un dosaggio;
  - e) **Allarme livello P.:** Indica se è presente un allarme di livello prodotto.
- 3) **INPUT PLC:** Sono tutti gli input che arrivano dal sistema esterno al controller se collegato tramite MODBUS TCP/IP (visibili solo con selettore "MODBUS TCP" abilitato):
  - a) **Ricetta nr.:** Indica il numero di ricetta impostata dal sistema;
  - b) **Enable:** Indica se il controller è abilitato per lavorare o meno;
  - c) **Comando dosaggio:** Indica se in ingresso arriva il segnale di dosaggio;
  - d) **Reset:** Indica se dal sistema arriva il comando di riavvio degli allarmi;
- 4) **OUTPUT PLC:** Sono tutti gli output che il controller invia al sistema esterno per poter gestire il processo se collegato tramite MODBUS TCP/IP (visibili solo con selettore "MODBUS TCP" abilitato):
  - a) **Allarme:** Indica se ci sono allarmi attivi;
  - b) **Ready:** Indica se il sistema è pronto per eseguire il dosaggio;
  - c) **Fine dosaggio:** Indica se il sistema ha terminato il dosaggio;
  - d) **Dosaggio in corso:** Indica se il sistema sta eseguendo un dosaggio;
  - e) **Allarme per enable:** Il sistema è in allarme dovuto dall'enable del sistema;
  - f) **Auto:** Indica se il sistema è in modalità automatica;
  - g) **Allarme pressione prodotto:** Indica che c'è un allarme legato alla pressione in uscita;
  - h) **Allarme prodotto:** Indica che c'è un allarme legato al prodotto da dosare;
  - i) **Allarmi (1/2):** Indica il numero indicativo dell'allarme attivo, per comunicarlo ad un sistema esterno;
  - j) **Pres. prodotto:** Indica la pressione generata in tempo reale in uscita della GP;
- 5) **Indietro:** Pulsante per tornare al menu impostazioni ([capitolo 6.1.2](#));

## 6.1.5 Schermata interfacciamento

Di seguito vengono descritti i vari registri e come sono stati configurati.



Si può richiedere il progetto di esempio sviluppato dal fabbricante in TIA Portal 16 e la procedura guidata alla configurazione MODBUS TCP/IP contattando il fabbricante stesso.

Se sotto un registro sono presenti le indicazioni come "B0", si indica il bit occupato all'interno del registro e la sua funzione, altrimenti si indica il registro e la funzione che ha, in cui viene occupato tutto il registro per indicare un determinato valore.

HOLDING REGISTER 0	
Stato delle uscite	
B0	Allarme
B1	Ready
B2	Fine dosaggio
B3	Dosaggio in corso
B4	Allarme power enable
B5	Modo auto
B6	Allarme pressione
B7	Allarme livello

HOLDING REGISTER 1	
Allarmi 1	
B0	Timeout modbus drive 1
B1	Free
B2	Timeout modulo modbus IO
B3	Timeout modbus PLC
B4	Fault drive 1
B5	Free
B6	Allarme potenza drive 1
B7	Free
B8	Allarme livello 1
B9	Free

HOLDING REGISTER 2	
Allarmi 2	
Vuoto	

HOLDING REGISTER 3	
Pressione 1	
HOLDING REGISTER 10	
Comandi	
B0	Enable
B1	Dosaggio
B2	Reset allarmi

HOLDING REGISTER 5	
Ultima quantità dosata LSB	
HOLDING REGISTER 11	
Ricetta	

HOLDING REGISTER 6	
Ultima quantità dosata MSB	
HOLDING REGISTER 11	
Ricetta	

## 7 PROCEDURE

In questo capitolo si vogliono elencare e descrivere le principali procedure che si possono (e, in alcuni casi, si devono) utilizzare sui componenti oggetti di questo manuale per un corretto utilizzo dei componenti stessi.  
Nel particolare, si vuole spiegare nel dettaglio:

- Accensione e spegnimento controller
- Configurazione controller per adescamento pompa ;
- Utilizzo della modalità “Comando veloce”;

## 7.1 Accensione e spegnimento controller

Sul retro del controller (qualsiasi modello presente su questo manuale) è presente un interruttore per eseguire l'accensione e lo spegnimento del controller stesso, una volta collegato alla presa elettrica. Vedere al [capitolo 2](#) il proprio modello e la posizione del pulsante per eseguire l'accensione e lo spegnimento del controller stesso

## 7.2 Adescamento pompa

L'adescamento della pompa viene eseguito ogni volta che la pompa stessa si trova senza il fluido all'interno; quindi, al primo avvio o quando si fa manutenzione generale alla pompa stessa.

**PERICOLO!**



Far partire le pompe senza il fluido all'interno rischia di rovinare i componenti interni delle pompe.

Durante la fase di adescamento, descritta all'interno dei manuali specifici per ogni componente, si deve impostare una portata di dosaggio molto bassa, ovvero indicativamente 1/10 del valore. Per esempio:

- Per una GP10 si deve impostare 1cc/sec;

Nel momento in cui il prodotto comincia ad uscire allora è possibile utilizzare portate superiori

**ATTENZIONE!**



L'aumento delle portate deve essere relativo al prodotto da dosare e al tipo di prodotto (se è abrasivo o meno, per esempio). In generale, si consiglia di impostare i parametri messi all'inizio dai tecnici del fabbricante e, se non sono stati inseriti, chiedere consiglio ai tecnici del fabbricante.

## 7.3 Modalità “Comando veloce”

Questa modalità viene consigliata in caso di tempi ciclo molto rapidi, in cui anche pochi decimi di secondo di latenza possono influire. Per utilizzare il controller in questa modalità, si deve impostare la modalità di lavoro “interruzione” nel parametro “stop dosaggio” presente all'interno del menù impostazioni di sistema.

**ATTENZIONE!**



Prima di impostare questa modalità di lavoro, vedere esattamente come funziona la modalità interruzione, descritta all'interno del paragrafo specifico di ogni controller.

## 8 MANUTENZIONE

Gli interventi di manutenzione sono tutte quelle attività che sono da eseguire sul componente che, se eseguite correttamente, gli permette di avere una vita più lunga. In generale, le manutenzioni si dividono in due gruppi:

- **Manutenzione ordinaria**, che sono interventi a scadenza regolare o che possono essere eseguiti dal personale del Cliente, sono le attività più importanti poiché permettono di mantenere il componente in buone condizioni di funzionamento;



### ATTENZIONE!

Si devono eseguire gli interventi di manutenzione ordinaria con modalità e tempistiche indicate nei capitoli successivi.

- **Manutenzione straordinaria**, ovvero tutti quegli interventi che non sono a scadenza regolare o che non sono stati previsti, oppure interventi che non possono essere eseguiti dal Cliente. Possono scaturire anche dalla mancanza di interventi di manutenzione ordinaria.



### ATTENZIONE!

Gli interventi di manutenzione straordinaria devono essere eseguiti assieme ai tecnici specializzati del fabbricante.

Riguardo la frequenza, si deve considerare che:

- **Quando necessario**: Operazione da compiere quando si vede la necessità di eseguirla;
- **Ogni avvio componente o fine lavoro**: Indica un periodo di tempo giornaliero, in generale. Questo può implicare ogni 24 ore (quindi ad inizio turno di tutti i giorni, o fine turno di tutti i giorni), oppure anche più frequentemente, in base alle applicazioni;
- **Pausa lunga**: Indica un periodo di tempo superiore indicativamente all'ora;
- **Settimanale**: Indica un arco di tempo pari a sette giorni di calendario;
- **Mensile**: Indica un arco di tempo pari ad un mese di calendario;
- **Semestrale**: Indica un arco di tempo pari a sei mesi di calendario;
- **Annuale**: Indica un arco di tempo pari ad un anno di calendario.



### ATTENZIONE!

I tempi indicati di seguito sono indicativi poiché dipendono da come viene utilizzato il componente. Seguire le variazioni suggerite dai tecnici.

Addetto	Descrizione	Frequenza	Capitolo
	Eseguire un test di funzionamento del controller (vedere se la navigazione funziona)	Ogni avvio componente o fine lavoro	\
	Eseguire una pulizia superficiale del controller	Ogni avvio componente o fine lavoro	\



### ATTENZIONE!

Per la pulizia del controller utilizzare solo spazzole morbide o panni di cotone.

## 9 MESSAGGI DI SISTEMA

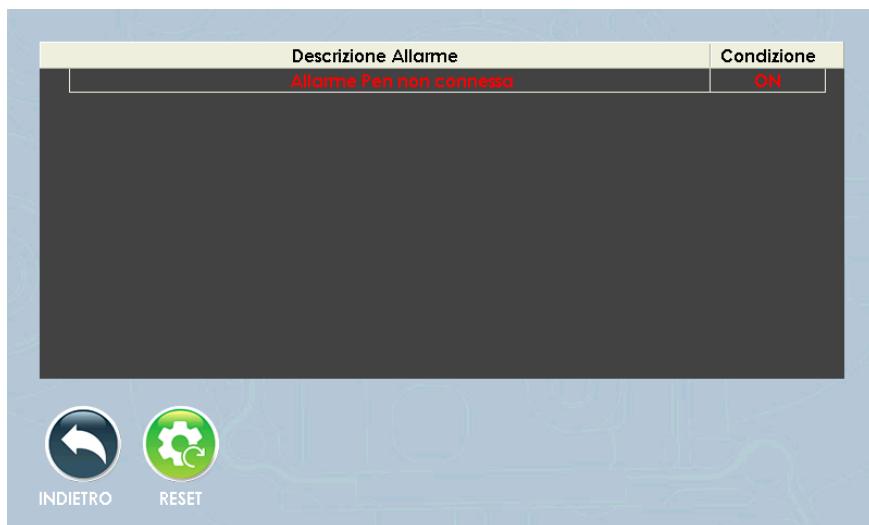
In questo capitolo si approfondiscono ed elencano le tipologie di messaggistica che sono presenti all'interno del componente. Nel particolare:

- **Difetto meccanico:** In questa parte si trattano i difetti che potrebbero esserci a livello meccanico con il controller.
- **Allarme:** avviso di segnalazione dal componente verso l'operatore che indica un problema, che può essere di natura elettrica, pneumatica o generica;

In questo capitolo vengono elencati tutti i messaggi che il sistema produce, con relativa spiegazione, e tutti gli allarmi che il sistema emette, con relativa spiegazione e metodo di risoluzione dell'allarme specifico.

In generale, per togliere un allarme, si deve:

- Identificare l'allarme (se è presente più di un allarme, identificarne solo uno);
- Risolvere la causa dell'allarme, come indicato nel capitolo successivo;
- Dal terminale operatore accedere alla schermata degli allarmi premendo sul simbolo a triangolo giallo. Si apre una schermata come la figura di seguito;
- Resetare l'allarme specifico;



## 9.1 Difetto meccanico

Di seguito vengono elencati i vari difetti a livello meccanico che possono esserci su tutti i controller. I difetti sono comuni per tutti i controller, quindi viene fatta una lista unica

ALLARME	CAUSA	SOLUZIONE
<b>Il controller non si accende</b>	Assenza di alimentazione	Controllare la linea di alimentazione Controllare e, nel caso, sostituire i fusibili
<b>Allarme abilitazione potenza drive</b>	Il drive non riceve alimentazione	Verificare che le connessioni siano eseguite correttamente Spegnere e riaccendere il controller
<b>Il drive non risponde correttamente ai comandi</b>	Temperature elevate all'interno del controller interferiscono con il lavoro del drive	Contattare il fabbricante
<b>Allarme connessione drive</b>	Il drive non è collegato correttamente	Verificare che le connessioni siano eseguite correttamente Spegnere e riaccendere il controller
<b>Esce fumo dal controller</b>	Correnti troppo elevate Temperature elevate	Spegnere il controller e staccare la spina
<b>Il controller non comunica con il sistema cliente tramite modbus TCP/IP</b>	Cavo ethernet non connesso o rovinato	Controllare la connessione del cavo Controllare l'integrità del cavo e, nel caso, sostituirlo Controllare che le impostazioni del controller siano corrette
<b>Il controller non comunica con il sistema cliente tramite I/O digitali</b>	Cablaggio eseguito in modo non corretto Cavo del cablaggio rovinato Cavo del cablaggio non collegato	Confrontare il cablaggio eseguito con lo schema riportato al <a href="#">capitolo 5</a> (in base al controller acquistato, andare al relativo capitolo) Accertarsi che il cavo sia collegato da entrambe le parti Cambiare cavo Accertarsi che il cavo sia collegato da entrambe le parti
<b>Il controller non richiama le ricette corrette tramite I/O digitali</b>	Cablaggio input eseguito non correttamente Logica di richiamo della ricetta errata	Confrontare il cablaggio eseguito con lo schema riportato al <a href="#">capitolo 5</a> (in base al controller acquistato, andare al relativo capitolo) Controllare la logica di cambio della ricetta riportata al <a href="#">capitolo 6</a> . Contattare il fabbricante
<b>La valvola non fa partire il dosaggio anche se comandato</b>	Cablaggio del connettore "CONTROL" invertito	Confrontare il cablaggio eseguito con lo schema riportato al <a href="#">capitolo 5</a> (in base al controller acquistato, andare al relativo capitolo)

## 9.2 Allarmi

Di seguito vengono elencati i vari allarmi che sono presenti all'interno di ogni singolo controller, la motivazione per la quale si attivano e come risolverli.

<b>ALLARME</b>	<b>CAUSA</b>	<b>SOLUZIONE</b>
<b>Allarme drive</b>	Il drive è in allarme	Controllare che le connessioni siano eseguite correttamente  Spegnere e riaccendere il controller
<b>Allarme timeout potenza drive</b>	Il drive non risponde	Controllare che le connessioni siano eseguite correttamente  Spegnere e riaccendere il controller
<b>Allarme timeout modbus drive</b>	Il modbus presente all'interno del drive non risponde	Spegnere e riaccendere il controller. Se il problema viene fuori ancora, contattare il fabbricante
<b>Allarme timeout drive H</b>	Il drive non risponde	Controllare che le connessioni siano eseguite correttamente  Spegnere e riaccendere il controller
<b>Allarme timeout modbus modulo IO H</b>	Il modbus presente all'interno del drive non risponde	Spegnere e riaccendere il controller. Se il problema viene fuori ancora, contattare il fabbricante
<b>Allarme timeout modbus PLC</b>	Errore di comunicazione via modbus TCP/IP	Controllare che le connessioni siano eseguite correttamente  Verificare che il selettori "MODBUS TCP/IP" all'interno delle impostazioni di sistema sia abilitato e che nel menu a tendina di scelta della ricetta sia selezionato "MODBUS TCP/IP"
<b>Allarme livello prodotto</b>	È stata raggiunta la quantità minima di prodotto	Spegnere e riaccendere il controller. Se il problema viene fuori ancora, contattare il fabbricante  Rifornire/sostituire il sistema di alimentazione
<b>Allarme pressione prodotto</b>	La pressione in uscita alla pompa ha superato la soglia massima	Verificare che non siano presenti ostruzioni nella parte terminale della valvola  Verificare che, se sono presenti valvole di intercettazione lungo le tubazioni, siano aperte  Ridurre la portata di dosaggio

## 10FINE VITA

Con fine vita si intendono tutte quelle attività che mettono fuori servizio il componente. Le attività di fine vita possono essere:

- **Immagazzinamento**, ovvero quando temporaneamente si pone il componente all'interno del magazzino per un utilizzo futuro;
- **Stoccaggio**, ovvero quando si pone il componente all'interno del magazzino per un periodo non precisato in attesa che un terzo ente compri il componente;
- **Smantellamento**, ovvero quando il componente ha raggiunto il periodo di fine lavoro, che sia per età, obsolescenza o per guasti che non è possibile riparare, o che è possibile riparare ma conviene comprare un componente nuovo.

Se l'installazione non è prevista in tempi brevi, il componente può rimanere imballato e deve essere riposto in un luogo riparato e preferibilmente chiuso. Le temperature ambiente da rispettare sono riportate al [capitolo 2.2](#).

Invece, per lo smantellamento e conseguente rottamazione del componente o delle sue parti, si deve tenere presente della differente natura dei vari componenti ed eseguire una rottamazione differenziata. Si consiglia di incaricare imprese specializzate per questo scopo e si devono sempre osservare le leggi vigenti in materia di smaltimento rifiuti.