

KYTKENTÄ

Syöttöjännitteen pitää olla DC 10-35V, ja sen aaltoisuuden pitää olla < 30% täydellä kuormalla
HUOMIO! väärä polariteetti voi rikkoa laitteen
HUOMIO! laitteessa ei ole omaa sulaketta, valitse sovellukseen sopiva ulkopuolinen sulake

MONITOROINTI ARVOT

- 1/5 Moottorivirta 0-100A (0-100)
- 2/5 Lähtötaso 0-100% (0-100)
- 3/5 ajotuntilaskuri (max.65535h)
- 4/5 starttilaskuri (max.65535)
- 5/5 starttilaskurin ylimeno laskuri

Ledin koodaus

- | | |
|-----------------------|----------------------------------|
| 1. virta päälle | yksi vilkku |
| 2. virranrajoitus | ledi palaa kun virtaraja ylittyy |
| 3. virtaraja katkaisu | nopeaa vilkutusta |
| 4. nollavirtakatkaisu | pitkä vilkku - lyhyt tauko |
| 5. ylijännite | 4 x vilkku -tauko... |
| 6. ylijämpö | lyhyt vilkutus- pitkä tauko.. |
| 7. aikakatkaisu | 3 x lyhyt + 1x pitkä vilkku.. |
| 8. Vikatulo (pin 13) | 2 x lyhyt + 1x pitkä vilkku... |

SÄÄDÖT JA ASETUKSET

Kortin asetelut tehdään sarjaliikenne terminaalilla EM-236, joka kytketään laitteen punaiseen liittimeen Terminaalilaitte ilmoittaa liittymisrutiinin aikana kohdelaitteen tyyppiä ja ohjelmaversiosta. tämän jälkeen voidaan valita valikosta EDIT & LOAD jolloin kohdelaitteen parametrit latautuu ja ovat muunneltavissa. Parametrin muutos vaikuttaa heti, mutta muutokset tallentuvat painamalla terminaalin SAVE nappulaa n. 2s Haluttaessa kopioida edellisen laitteen arvot suoraan uuteen laitteeseen niin painetaan SAVE nappulaa heti liittymisrutiinin jälkeen.

ASETELTAVAT PARAMETRIT ohjelmaversio v1.3 (oletusarvot sulkeissa)

- 1 Ohjaustapa : jatkuva = 0, impulssi= 1 (0)
- 2 Käynnistysehto 0-3 (1)
 I-trip (virtaraja) tai STOP komennon jälkeen:
 0= startti molempiin suuntiin I-trip ja STOP jälk.
 1= startti vain vastakkaiseen suuntaan I-trip jälkeen
 2= startti vain vastakkaiseen suuntaan STOP jälkeen
 3= startti vain vast. suuntaan I-trip ja Stop jälkeen
- 3 Ohjaustulojen logiikka 0-3 PNP/NPN (0)
 0= Ohjaus- ja rajatulot PNP (positive)
 1= Ohjaustulot NPN, ja rajatulot PNP
 2= Ohjaustulot PNP, ja rajatulot NPN
 3= Ohjaus- ja rajatulot NPN (negative)
- 4 Nopeus-1: 0-100% / 0-100 (100)
- 5 Nopeus-2: 0-100% / 0-100 (50)
 Huomaa, että jos 2-nopeus on asetettu = 0 niin 2-nopeustulo toimii 0-5V nopeusohjearvo tulona
- 6 Virtaraja eteen FW: 1-100A / 1-100 (10)
- 7 Virtaraja taakse: 1-100A / 1-100 (10)
- 8 Ohjauskatkaisu ehto : 0-3 (1)
 0= ei katkaisua ylivirrasta, eikä nollavirrasta
 1= katkaisu ylivirrasta
 2= katkaisu vain nollavirrasta
 3= katkaisu yli- ja nollavirrasta
- 9 Virtakatkaisu viive: 0-255ms (20)
- 10 Vika lähdön toimintaehto: 0-3 (1)
 0= yli ja nollavirtakatkaisu ei aseta FAULT: ia
 1= ylivirtakatkaisu asettaa FAULT: in
 2= nollavirtakatkaisu asettaa FAULT: in
 3= yli ja nollavirtakatkaisu asettaa FAULT: in
- 11 ylijännite raja: 15-40V / 15-40 (35)
 Jarrutettaessa moottoria ramppia pitkin voi moottorista geneeroitua energiaa, mikä nostaa käyttöjännitettä, jos jännite ylittää ylijänniterajan kytkee ohjain moottorin vapaalle, estäen näin jännitteen liiallisen nousun.
- 12 kuormituksen kompensointi: 0-255 / 0-255 (0)
 Kuorman kompensointi(Rxl) parantaa moottorin vääntöä hitailla nopeuksilla. mutta liian suuri kompensointi voi aiheuttaa moottorin värinää. Sopivan kompensoinnin voi etsiä seuraavasti: Aseta moottori pyörimään nopeudella 30% ja lisää kompensointi arvoa vähitellen kunnes moottori alkaa värähdellä, vähennä kompensointia kunnes käynti tasaantuu. Voit myös koekuormittaa moottoria eri kompensointi-arvoilla.
- 13 aikakatkaisu: 0-255s. / 0-255 (0= ei käytössä) (0)
- 14 startti ja tuntilaskurin nollaus 0/1 (0)
 aseta parametri = 1 ja paina SAVE nappia -> laskurit nolautuu
- 15 käynnistysramppi : 0-5s / 0-500 (100)
- 16 hidastusramppi: 0-5s / 0-500 (100)
- 17 alkupotku 0-200ms / 0-200 (0)
 antaa täyden ohjauksen startissa asetetun ajan

