WAVE ELECTRIC

Model:WTE01

تنشنکنترلر

معرفی محصول:

- تغذیه ورودی 24ولت)جریان مصرفیحداکثر6آمپر(
- دارای ورودی لودسل و ورودی 0~10VDC
- خروجی VDCو ترمز 0~10 0~24VDC 5A
- کنترلر PID
- ورودی دیجیتال برای فرمان استارت
- خروجی رله برای تغییر جهت موتور هنگام کنترل کشش
- دارای RS485 MODBUS RTU
- دارای نمایشگر رنگی 4.3 اینچ لمسی
- ایزوله بودن تمام قسمت های ورودی و خروجی

کاربرد محصول:

کنترل کشش در صنایعچاپ ، صنایعکاغذ و ... با استفاده از لودسل و دنسر

حتما زمانی که از لودسل به عنوان فیدبک ورودی استفاده میکنید از خروجی تنشن کنترل برای ترمز آنالوگ یا یک موتور با امکان کنترل گشتاور استفاده کنید ، نباید از خروجی تنشن کنترل برای کنترل سرعت موتور استفاده کنید ، مگر اینکه از دنسر برای ورودی استفاده کرده باشید..

ترمانال ها:





پارامتر ها:

نام پارامتر	MODBUS HEX ADDRESS	MODBUS ADDRESS	توضیحات	واحد	نوع	MIN	MAX	پیش فرض
PV	H0000	40001	مقدارفیدبک از ورودیآنالوگ	0.1 Kg	R	-990	3600	---
Progress	H0001	40002	این پارامتر داخلی بود برای نمایش Progress نمایشگر خود دستگاه می باشد	%1	R	0	100	---
درصد خروجی	H0002	40003	میزان خروجی آنالوگ با دقت 0.1%	0.1%	R	0	1000	---
STATUS	H0003	40004	وضعیت کنترلر را نمایش می دهد STOP:0 RUNING:1	---	R	0	1	---
DIGITAL STATUS	H0004	40005	وضعیت ورودی هاوخروجیهایدیجیتالرا نمایش میدهد RX :BIT0 TX :BIT1 DIGITAL INPUT :BIT2 DIGITAL OUTPUT(RELAY) :BIT3	---	R	0	15	---
SV	H0005	40006	تنظیم مقدار کشش توسط کاربر ~~اگر مقدار این رجیستر برابر 1 شود تنشن کنترلر~~	0.1 Kg	R/W	0	MAX	100
START STOP	H0006	40007	شروع به کار خواهد کرد و اگر برابر 0 شود توقف خواهد کرد ، به شرطی که CONTROLL INPUT برابر 1 باشد این رجیستر را میتوان از طریق روی نمایشگر نیز خاموش و روشن کرد. START ,STOP	---	R/W	0	1	0
ANALOG INPUT	H0007	40008	انتخاب ورودی آنالوگ: 0: لودسل 1:0~10VDC	---	R/W	0	1	0
CONTROLL INPUT	H0008	40009	انتخاب ورودی کنترل: 0: کنترل با DI ترمینال 1: کنترل با نمایشگر)دکمه های START,STOP)	---	R/W	0	1	0
ZERO	H0009	40010	~~با یک شدن این رجیستر مقدار پارامتر وزن محاسبه شده و مقدار ورودی آنالوگ صفر~~ میشود و دوباره مقدار این رجیستر 0 میشود و یا برای این کار میتوانید دکمه نمایشگر را 3 ثانیه نگه دارید	---	R/W	0	1	0
CALIBRATION VALUE	H000A	40011	برای کالیبره کردن ورودی مقدار وزنه مناسب را ~~به ورودی اعمال کنید و مقدار آن وزنه را در این~~ رجیستر وارد کنید سپس رجیستر بعدی CALIBRATION را 1 کنید تا کالیبراسیون انجام شود. یا بعد از وارد کردن مقدار وزنه دکمه CALIBRATION را بر روی نمایشگر به مدت 3 ثانیه نگه دارید تا کالیبراسیون انجام شود.	0.1 Kg	R/W	1	3600	1

نام پارامتر	MODBUS HEX ADDRESS	MODBUS ADDRESS	توضیحات	واحد	نوع	MIN	MAX	پیشفرض
CALIBRATION	H000B	40012	توضیحات رجیسترقبلی را مطالعه کنید بعد از انجام کالیبراسیون دوباره این رجیستر 0 خواهد شد. نمی توانید در حالت RUNING از این رجیستر استفاده کنید.	---	R/W	0	1	0
OUTPUT	H000C	40013	انتخاب خروجی : 0~10VDC : 0 1: 10VDC از خروجی رله نیز جهت کنترل 0~ جهت موتور استفاده می شود. 2: خروجی ترمز PWM 5A 0~24VDC 3: خروجی ترمز PWM 5A -24~24VDC خروجی رله در مد 3 نیز هنگام تغییر قطب ها روشن خواهد شد.	---	R/W	0	3	0
STOP OUTPUT	H000D	40014	میزان خروجی آنالوگ در حالت STOP	0.1%	R/W	0	1000	100
START OUTPUT MINIMUM	H000E	40015	میزان خروجی آنالوگ در ابتدای شروع به کار کنترلر	0.1%	R/W	MIN H000F	MAX H0010	100
OUTPUT MAXIMUM	H000F	40016	حداقل میزان خروجی در حالت کنترل	0.1%	R/W	0	MAX-50	0
OUTPUT MAXIMUM SV	H0010 H0011	40017 40018	حداکثر میزان خروجی در حالت کنترل	0.1%	R/W	MIN+50	1000	1000
	H0012	40019	حداکثر مقدار مجاز برای تنظیم کشش توسط کاربر	0.1 Kg	R/W	0	3600	3600
KP	H0013	40020	ضریب تناسبی کنترلر PID	---	R/W	0	3000	100
KI	H0014	40021	ضریب انتگرال کنترلر PID	---	R/W	0	3000	100
KD	H0015	40022	ضریب مشتق کنترلر PID	---	R/W	0	3000	100
PID MODE			انتخاب مد کنترلی PID : 0: مثبت ، در این حالت برای افزایش کشش، خروجی آنالوگ باید افزایش پیدا کند. 1: منفی ، در این حالت برای افزایش کشش ، خروجی آنالوگ باید کاهش پیدا کند.	---	R/W	0	1	0
START TIME	H0016	40023	زمان تاخیر برای استارت بعد از دریافت دستور START	0.1S	R/W	0	99	20
STOP TIME	H0017	40024	زمان تاخیر برای استوپ بعد از دریافت دستور STOP	0.1S	R/W	0	99	10
SLAVE ADDRESS	H0018	40025	استیشن یا شماره SLAVE برای کنترل مدباس	---	R/W	0	240	80
BAUD RATE	H0019	40026	0: 9600 1: 19200 2: 38400 3: 57600 4: 115200 NO PARITY , 8BIT DATA ,1 STOPBIT بعد از تغییر باید تغذیه کنترلر را قطع کنید تا به طور کامل خاموش شود	---	R/W	0	4	0
LOADCELL SCALE	H001A	40027	مقدار نامی لودسل اگر از ورودی لودسل استفاده کرده باشید باید از این رجیستر استفاده کنید	0.1Kg	R/W	0	3600	1000
0~10VDC SCALE	H001B	40028	مقدار نامی ورودی 10VDC در بیشترین 0~ حالت: اگر از ورودی 10VDC استفاده کرده 0~ باشید باید از این رجیستر استفاده کنید	0.1Kg	R/W	0	3600	1000
FILTER TIME	H001C	40029	زمان فیلتر ورودی آنالوگ	0.1S	R/W	0	50	20