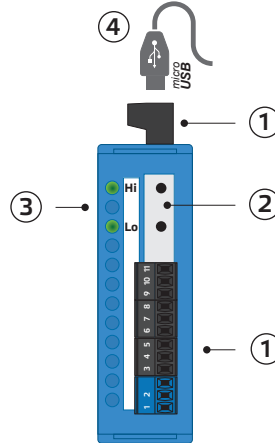
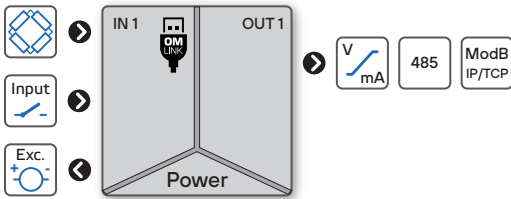


- Vstup 1...2/2...4/4...8/8...16 mV/V
- Datový výstup RS485, Modbus RTU
- Až 7200 měření/s
- Rychlé nastavení DIP přepínačem
- Nastavení z PC přes USB
- Galvanické oddělení 2,5 kVAC
- Jednoduchá montáž na DIN lištu

OMX 390T

Digitální převodník na DIN lištu

VSTUP PRO TENZOMETRICKÉ SNÍMAČE



Funkce LED

Hi	Lo	Stav
●		Přístroj je v provozu
✱		Přístroj je v omezeném provozu, napájení přes USB
✱		Přístroj má odložené zapnutí
●	○	Chyba: zařazení mimo provoz
●	○	Aktivní Tára
●	●	Chyba: vstupu (> ±110% rozsahu) nebo snímače [ERR.1-2]
✱	✱	Chyba: nastavení/kalibrace [ERR.34-36]
✱	✱	Závažná chyba (Nouzový režim) [ERR.50]
✱	✱	Funkce tlačítek je blokována (LED blikne 1x)
●	●	Aktivní režim simulace

Popis obrázku

- ① Konektory
- ② Ovládací tlačítka
- ③ Signalizační RGB LED
- ④ microUSB pro připojení k PC

⚠ NEBEZPEČÍ ⚠

NEBEZPEČÍ ÚRAZU ELEKTRICKÝM PROUDEM

- Před prováděním servisních prací odpojte veškeré napájení a ostatní přívodní vedení

Nedodržení tohoto pokynu může mít za následek smrt, nebo vážné zranění.

⚠ VAROVÁNÍ ⚠

NEBEZPEČÍ PROVOZU ZAŘÍZENÍ

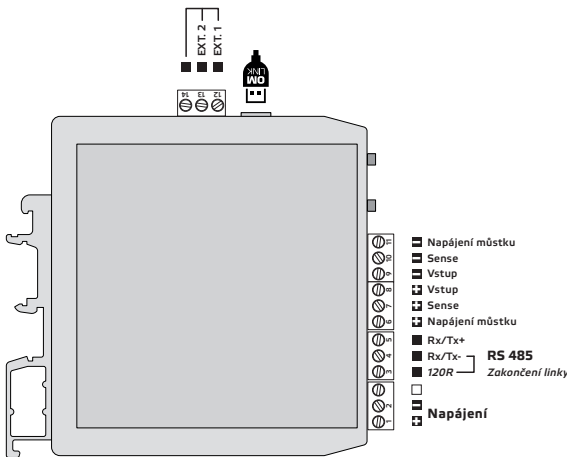
- Nepoužívejte tento výrobek v bezpečnostně kritickém systému
- Výrobek nerozebírejte, neopravujte ani neupravujte
- Nepoužívejte výrobek mimo doporučené provozní podmínky

Nedodržení těchto pokynů může mít za následek smrt, vážné zranění nebo poškození zařízení.

Elektrické zařízení smí instalovat, provozovat a udržívat pouze kvalifikovaný personál.

Společnost ORBIT MERRET nenese žádnou odpovědnost za jakékoli důsledky vyplývající z použití tohoto zařízení.

Připojení přístroje



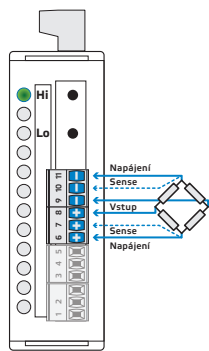
Poznámka

Stykače, motory s větším příkonem a jiné výkonné prvky by neměly být v blízkosti přístroje. Vedení do vstupu přístroje (měřená veličina) by mělo být dostatečně vzdáleno od všech silových vedení a spotřebičů. Přístroje jsou testovány podle norem pro použití v průmyslové oblasti, ale i přesto Vám doporučujeme dodržovat výše uvedené zásady.

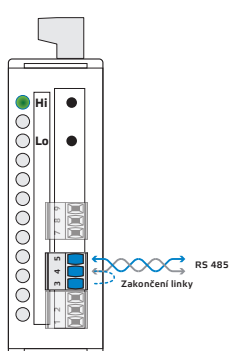
	0,05...2,5mm ² 30...12 AWG	
	Ø 3,5 mm Ø 0.14 in	
		1,5 Nm 13.2 lb-in

Připojení přístroje

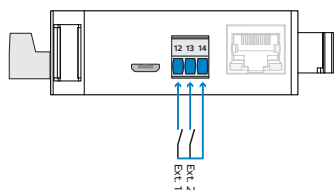
Vstup - Tenzometr



Datový výstup RS485

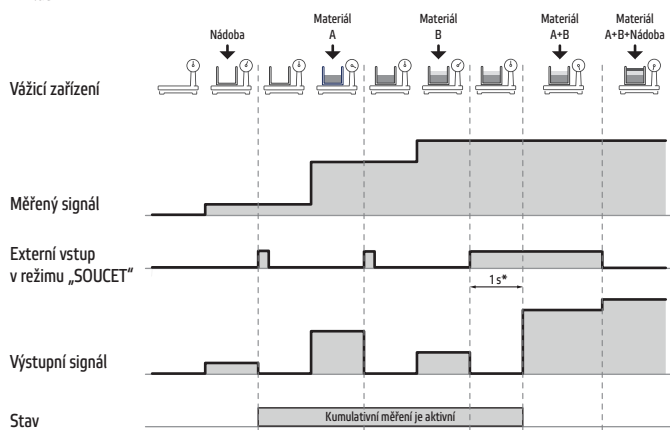


Vstup - Externí vstupy



Kumulativní měření

Příklad



Ovládání externích vstupů je na kontakt (beznapěťové)



Linka RS 485 by měla mít správně lineární strukturu - vodič (ideálně stíněný a kroucený) a mel by vést od jednoho uzlu k druhému.

Zakončení datové linky RS 485 (na posledním přístroji) proveďte propojkou na konektorech č. 3 a 4. Interní zakončovací odpor je 120 Ω.

3 Nastavení přístroje

DIP přepínač

Pro rychlé nastavení přístroje můžete použít DIP přepínač. Změny konfigurace se projeví až po vypnutí/zapnutí napájení.

1	2	Vstup
		Režim měření s Teach-In Nastavení přes OM Link
		1...2 mV/V (default)
●		2...4 mV/V
●●		4...8 mV/V

rozsah 8...16 mV/V
je volitelný jen přes OM Link

3	4	5	Rychlost měření [měř./s.]
			50
●			300
●			400
●			400 - FFT
●			1200
●	●		2400
●	●		4800
●	●	●	7200 (default)

6	7	8	Výstup - rychlost
			1200
●			2400
●			4800
●			9600
●	●		19200
●	●		38400
●	●	●	115200
●	●	●	230400 (default)

Nastavení rozsahu analogového vstupu, Teach-In

1. režim Teach-In spustíte krátkým stiskem tlačítka **Lo** - LED **Hi** ✨ žlutá a LED **Lo** ● tyrkysová (DIP 1-2 na OFF)
2. na vstup převodníku připojte hodnotu signálu pro minimum rozsahu **ROZ.MIN** (např. 0,02 mV)
3. dlouhým stiskem (>2s) tlačítka **Lo** se tato hodnota zapíše - LED **Hi** ✨ žlutá, LED **Lo** ● purpurová
4. na vstup převodníku připojte hodnotu signálu pro maximum rozsahu **ROZ.MAX**. (např. 20,01 mV)
5. dlouhým stiskem (>2s) tlačítka **Lo** se tato hodnota zapíše - LED **Hi** ✨ žlutá, LED **Lo** ● zelená
6. krátkým stiskem tlačítka **Lo** se vrátíte do základního stavu - LED **Hi** ● zelená

Nastavení se musí vždy provést pro obě hodnoty!



Nastavení **Analogového vstupu Teach-In** je aktivní pouze při nastavení přepínače **DIP 1-2** na "OFF"



Přerušení kalibrace můžete kdykoliv provést krátkým stiskem tlačítka **Lo** nebo **Hi** nebo se ukončí automaticky při prodlevě delší než 60 s, přístroj přejde do měřicího režimu bez uložení.

Nastavení Táry

1. krátkým stiskem tlačítka **Hi** povolíme režim Táry - LED **Hi** ✨ bílá a LED **Lo** ● tyrkysová
 2. uveďte připojený snímač do polohy/stavu, ve které má být provedena funkce tárování
 3. dlouhým stiskem (>2s) tlačítka **Hi** uložíte aktuální hodnotu Táry - LED **Hi** ✨ bílá, LED **Lo** ● zelená
 4. krátkým stiskem tlačítka **Hi** ukončíte režim Tára a vrátíte se zpět do měřicího režimu - LED **Hi** ● zelená, LED **Lo** ○ bílá
- Tára se vypnutím přístroje vždy automaticky vynuluje.

Nastavení Offset, Teach-In

1. dlouhým stiskem tlačítka **Hi** povolíme režim Tech-In pro Offset (trvalé posunutí "0") - LED **Hi** ✨ bílá a LED **Lo** ✨ tyrkysová
2. uveďte připojený snímač do polohy/stavu, ve které má být provedena funkce Offset
3. dlouhým stiskem (>2s) tlačítka **Hi** uložíte aktuální hodnotu Offsetu - LED **Hi** ✨ bílá, LED **Lo** ● zelená
4. krátkým stiskem tlačítka **Hi** ukončíte režim Offset a vrátíte se zpět do měřicího režimu - LED **Hi** ● zelená

Popis registrů protokolu Modbus

Protokol nových přístrojů podporuje čtení a zápis více registrů najednou. Každý registr má velikost 2 byty. Hodnoty typu float32 jsou uloženy ve dvou registrech (4 byty).

Podrobný popis protokolu najdete na našich webových stránkách

Aplikační list Registry protokolu Modbus

www.orbitmerret.eu/cs/document-download?document_id=13520



Aby se zamezilo případné nechtěné změně nastavení náhodnými stisky tlačítek **Hi** nebo **Lo**, je možno tato tlačítka **deaktivovat**, propojkou na Ext.1 (svorky **12** a **14**). Tlačítka je rovněž možno deaktivovat v menu přístroje (BLK.TLA.) pomocí SW OM Link.

Vstupy

Nulování vnitřních hodnot	NUL.UJ.	>	NUL.TAR.	Nulování Táry	
Rychlost měření	MER.SEK.	>	50 100 400 1200 2400 4800 7200	Volba rychlosti měření	
Měřicí rozsah	MER.ROZ.	>	2 mV/V 4 mV/V 8 mV/V 16 mV/V	Volba měřicího rozsahu	
Offset - Teach-In	T-IN.OF.	>	ANO	Nastavení offsetu (posun "0") v režimu učení	
Offset	OFFSET	>	0...9999	Nastavení hodnoty offset ("0")	
Nastavení přepočtené hodnoty	ROZ.MIN.	>	-99999...0...999999	Pro minimum zvoleného vstupního rozsahu	
	ROZ.MAX.	>	-99999...20...999999	Pro maximum zvoleného vstupního rozsahu*	
Nastavení vstupu Expert	TEACH-IN	>	T-IN.LO T-IN.HI	Nastavení vstupního rozsahu v režimu učení	
	RUCNE	>	MAN.LO MAN.HI	Ruční nastavení hodnoty vstupního rozsahu	
Digitální filtry	MOD.FIL.	>	OFF PRUMER. PLPRUM. EXPON. ZAOKRO.	Filtry pro mat. úpravu vstupního signálu	
Konstanta pro digitální filtry	F.KONST.	>	0...9999	Nastavení konstanty pro filtr	
Měření mód	MOD	>	STAND. VAHA	Volba měřicího módu (standardní/váží)	
Automatické sledování nuly	SLED.0	>	NE ANO	Volba automatického sledování nuly	
Automatické nulování váhy	A.NUL.	>	NE ANO	Volba automatického nulování váhy	
Velikost dílků	DILEK	>	0.001 0.002 0.005 0.01 0.02 0.05 0.1 0.2 0.5 1 2 5 10 20 50 100	Volba velikosti dílku pro vážení	
Externí vstupy	EXT.VS.1	>	OFF TARA NUL.TAR. TAR.-NL. SOUCET T-IN.OF. HOLD VZOREK HLD.MIN HLD.MAX HLD.M-M HLD.PRM. BLK.TLA.	Výběr funkce EXT. 1	
	EXT.VS.2	>	OFF TARA NUL.TAR. TAR.-NL. SOUCET T-IN.OF. HOLD VZOREK HLD.MIN HLD.MAX HLD.M-M HLD.PRM. BLK.TLA.	Výběr funkce EXT. 2	

*V případě, že znáte přesnou citlivost zenzometru, tak ji zadejte do této položky menu (ROZ.MAX) vynásobenou hodnotou napájení (10 V resp. 5 V)

Funkce

Matematické funkce	VST.M.F.	>	OFF VSTUP VST.FIL. VST.ABS.	Volba vstupu pro matematickou funkci	
	TYP.M.F.	>	POLYN. IN.POL. LOGAR. EXPON. MOCNIN. ODMOC.		
	KONST. A ... F	>	0...99	Nastavení konstant pro matematické funkce	
Linearizační tabulka	VST.L.T.	>	OFF VSTUP VST.FIL. VST.ABS.	Volba vstupu pro linearizační tabulku	
	POC.BOD.	>	5...100	Počet bodů v tabulce	
	HODNOT.	>	-9999...99999	Hodnoty X/Y	

POLYN.	Polynom	$Ax^4 + Bx^3 + Cx^2 + Dx + E + F$
IN.POL.	Inv. polynom	$\frac{A}{x^2} + \frac{B}{x^4} + \frac{C}{x^3} + \frac{D}{x^2} + \frac{E}{x} + F$
LOGAR.	Logarithmus	$A \times \ln\left(\frac{Bx+C}{Dx+E}\right) + F$
EXPON.	Exponenciál	$A \times e^{\left(\frac{Bx+C}{Dx+E}\right)} + F$
MOCNIN.	Mocnina	$A \times (Bx+C)^{(Dx+E)} + F$
ODMOC.	Odmocnina	$A \times \sqrt{\frac{Bx+C}{Dx+E}} + F$

Výstup

Datový výstup RS485	BAUD	>	600 1200 2400 4800 9600 19200 38400 57600 115200 230400	Volba přenosové rychlosti
	STOPBT	>	1 1.5 2	Volba počtu Stop bitů
	PARITA	>	BEZ.PAR. SUDA LICHÁ	Volby parity
	MB.ADR.	>	1...247	Nastavení adresy přístroje

Servis

Heslo	HESLO	>	0...9999	Heslo pro připojení k přístroji. Pokud je nastaveno na "0", tak přístup není blokován.
Odložené zapnutí	DLY.STR.	>	0...99	Nastavení času [s] - kdy se neprovádí měření po připojení přístroje k napájení.
Uložení uživatelského nastavení	ULO.NAS.	>	ANO	Uložení aktuálního nastavení převodníku
Načtení uživatelského nastavení	CTI.NAS.	>	ANO	Načtení uživatelského nastavení převodníku
Návrat k výrobnímu nastavení	TOV.NAS.	>	ANO	Načtení výrobního nastavení převodníku, návrat k počátečnímu nastavení (MODRÉ TEXTY)
Smazání uživatelské kalibrace	NUL.KAL.	>	ANO	Návrat k výrobní kalibraci převodníku (po uživatelské kalibraci skriptem v programu OM Link)
Blokování tlačítek	BLK.TLA.	>	ZAPNUT. VYPNUT.	Blokování tlačítek umístěných na předním panelu převodníku
Výběr chyb pro signalizaci	SIG. CHY.	>	ERR 1 ERR 2 ERR 20 ERR 21 ...	Chyby, které budou signalizovány na zvoleném výstupu
Simulace vstupního signálu	SIM.MIN.	>	MIN > -99999...0...99999	Nastavení počátku rozsahu pro simulaci
	SIM.MAX.	>	MAX > -99999...100...99999	Nastavení konce rozsahu pro simulaci
	KROK	>	-99999...1...999999	Nastavení velikosti kroku/změny
	DOBA	>	0...100...999.9	Nastavení času trvání kroku/změny [s]
	START	>	STOP > ANO	Start simulace
	STOP	>	START > ANO	Stop simulace



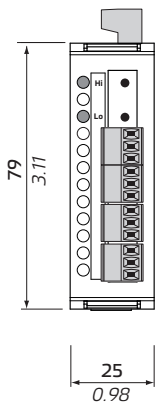
USB konektor je galvanicky spojený se vstupem! Při připojení vstupního signálu k zařízení je nutné použít USB izolátor!
NEBEZPEČÍ POŠKOZENÍ POČÍTAČE

Chybová hlášení

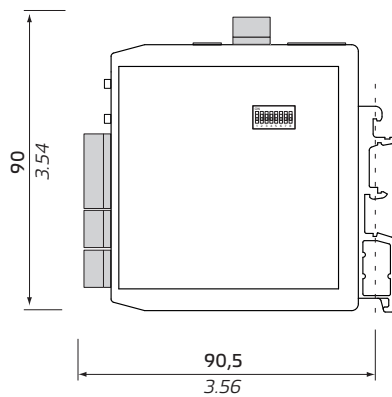
Chyba	Popis chyby	Odstranění chyby
ERR 1	Rozsah vstupu překročen o ±10 %.	Změnit hodnotu vstupního signálu nebo nastavení vstupu (rozsah).
ERR 2	Přetečení / podtečení AD převodníku.	Změnit hodnotu vstupního signálu nebo nastavení vstupu (rozsah).
ERR 20	Chyba matematické funkce.	Změnit nastavení matematické funkce.
ERR 21	Chyba linearizační tabulky.	Změnit/doplnit nastavení linearizační tabulky.
ERR 30	Napájení z USB, analogové obvody nefunkční.	Připojit napájení přístroje (svorky 1, 2).
ERR 34	Chyba načtení uživatelské konfigurace z EEPROM. Automaticky nastavena defaultní konfigurace.	Opakujte nastavení přístroje. Při opakování hlášení zaslát přístroj do opravy.
ERR 35	Ztráta výrobní kalibrace. Převodník pracuje se zhoršenou přesností cca ±5%.	Při hlášení zaslát přístroj na kalibraci nebo nahrať výrobní kalibrační data.
ERR 36	Chyba načtení uživatelské kalibrace z EEPROM. Automaticky použita výrobní kalibrace.	Opakujte uživatelskou kalibraci. Při opakování hlášení zaslát přístroj do opravy.
ERR 50	Závažná chyba přístroje - vadná EEPROM. Přístroj pracuje v nouzovém režimu, tj. bez možnosti nastavení a s chybou cca ±5 %.	Při hlášení zaslát přístroj do opravy.

Chyby ERR 34-50 jsou zobrazovány trvale, tzn. až do doby jejich odstranění

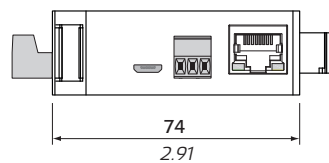
Pohled zepředu



Pohled z boku



Pohled shora

mm
inch

Montáž na DIN lištu šířky 35 mm

VSTUP

Počet	1
Nastavení	24bitový $\Delta\Sigma$ ADC s PGA Rozsah je volitelný DIP přepínačem nebo z PC programem OM Link
T	Rozsah
	1..2 mV/V 2..4 mV/V 4..8 mV/V 8...16 mV/V
Napájení snímače	10 VDC, zátěž $\geq 80 \Omega$ na přímě 5 V
Připojení	6drátové

EXTERNÍ VSTUP

Počet	2 vstupy, na kontakt
Funkce	OFF Bez funkce TARA Aktivace Táry NULTAR Nulování Táry TAR-NL Aktivace Táry (<1s) + nulov. Táry (>1s) T-IN.OF Aktivace Tech-In pro Offset SOUCET Ovládání kumulativního měření HOLD Zastavení měření VZOREK Spuštění jednorázového měření HLD-MIN Hold - Hodnota minima* HLD-MAX Hold - Hodnota maxima* HLD-M-M Hold - Hodnota MAX-MIN* HLD-PRM Hold - Průměrná hodnota* BLK.TLA. Blokování tlačítek na přístroji

*Hodnota se počítá z periody od předchozí aktivace externího vstupu

SPECIFIKACE PŘÍSTROJE

TK	15 ppm/°C
Přesnost	$\pm 0,02\%$ z rozsahu
Rychlost měření	100...7 200 měření/s rychlost 400 měř./s je se FFT filtrací signálu
Latence	< 580 μ s
Přetížitelnost	10x (t < 30 ms), 2x
Funkce	Teach-in, offset, tára, min/max hodnota, matematické funkce, odložený start, simulace
Váží funkce	automatické sledování nuly, automatické nulování váhy, nastavení velikosti dílků (0,001...100)
Digitální filtry	exponenciální / plovcový / aritmetický průměr, zaokrouhlení
Matematické funkce	polynom / inverzní polynom / logaritmus / exponenciál / mocnina / odmocnina
Linearizace	lineární interpolací v 100 bodech
OM Link	firemní komunikační rozhraní pro nastavení, ovládání a update SW přístroje (mikroUSB)
Watch-dog	reset po 500 ms
Kalibrace	při 25°C a 40 % r.v.

DATOVÝ VÝSTUP

Počet	1
Typ	RS485, izolovaná
Protokol	Modbus RTU
Rychlost	600...230400 Baud
Formát dat	Formát 8 bitů + parita + stop bit Parita žádná, sudá, lichá Stop bit 1, 1,5, 2
Adresace	1...247 přístrojů
Zakončení linky	interním odporem 120 Ω drátovou propojkou na konekturu u posledního přístroje

NAPÁJENÍ

Napájení	10...30 VDC/24 VAC, $\pm 10\%$, PF $\geq 0,4$, $I_{typ} < 40$ A/1 ms, izolované Pojistka je uvnitř přístroje (1500mA)
Spotřeba	< 3,4 W / 3,3 VA < 5,0 W / 4,9 VA (při zátěži 80 Ω)

MECHANICKÉ VLASTNOSTI

Materiál	PA66, nehořlavý UL 94 V-0, modrý
Rozměry	25 x 79 x 90,5 mm (š x v x h)
Montáž	na DIN lištu

PROVOZNÍ PODMÍNKY

Připojení	konektorová svorkovnice, průřez vodiče < 1,5 mm ²
Doba ustálení	do 5 minut po zapnutí
Pracovní teplota	-20°...60°C
Skladovací teplota	-20°...85°C
Pracovní vlhkost	< 95 % r.v., nekondenzující
Krytí	IP20
Provedení	bezpečnostní třída I
El. bezpečnost	ČSN EN 61010-1, A2
Izolační pevnost	2,5 kVAC po 1 min. mezi napájením a vstupem 2,5 kVAC po 1 min. mezi vstupem a výstupem
Izolační odolnost*	pro stupeň znečištění II, kategorie měření III napájení přístroje > 300 V (Z1), 255 V (D1) vstup/výstup > 300 V (Z1)
EMC	ČSN EN 61326-1 (Průmyslová oblast)
RoHS	ČSN EN IEC 63000:2018
Seizmická způsobilost	IEC/IEEE 60980-344 ed. 1.0:2020, par. 6, 9
Mechanická odolnost	ČSN EN 60068-2-6 ed. 2:2008

* Z1 - Základní izolace, D1 - Dvojitá izolace



ORBIT MERRET, spol. s r.o.

Vodňanská 675/30

198 00 Praha 9

☎ +420 - 281 040 200 ⓘ info@orbitmerret.eu