



Připojení a nastavení:

Jsou dvě varianty zapojení. Jedna je s využitím pouze vnitřních relé, které jsou použitelné pro stejnosměrné napětí do 30V a střídavé do 250V a 3A. Druhá varianta je s pomocnými stykači.

Pomocné napětí se musí nastavit na 10V, aby vstupy nastavené na rozsah 10V zobrazovaly v jedné krajní poloze 100% a v druhé 0%.

V přístroji se musí nastavit počet vstupů, typ a co nejvyšší rychlost měření:

„VSTUPY;KONFIG.;MER./S“	na	„40.0“	(str.49)
„VSTUPY;KONFIG.;VSTUPY“	na	„2. VST.“	(str.49)
„VSTUPY;KONFIG.;VST. 1;MOD 1“	na	„0-10V“	(str.54)
„VSTUPY;KONFIG.;MOD 2“	na	„0-10V“	(str.57)

Dále je třeba nastavit rozsah měřícího a tím i nastavovacího potenciometru. (př. 750mm)

„KANALY;KAN. A;NAST. A;MIN A“ a „KANALY;KAN. A;NAST. A;MIN B“	(str.64)
„KANALY;KAN. A;NAST. A;MAX A“ a „KANALY;KAN. A;NAST. A;MAX B“	

Také je třeba nastavit zobrazení případně popis:

„KANALY;KAN. A;ZOBR. A“ a „KANALY;KAN. A;ZOBR. B“,	(str.66)
„KANALY;KAN. A;POP. A“ a „KANALY;KAN. A;POP. B“	

Pro polohování je třeba spočítat rozdíl požadované a aktuální hodnoty a použít pro spínání limit:

„KANALY;MAT. FN.;VST. M.“	na	„VSE. F.“	(str.68)
„KANALY;MAT. FN.;MAT. F.“	na	„SOUCET“	(str.69)

konstanty pro výpočet rozdílu $A = 1$, $B = -1$, $E = 1$

„KANALY;MAT. FN.;KON. A“	na	1
„KANALY;MAT. FN.;KON. B“	na	-1

„VYSTUP.;LIMITY;LIM 1;VST. L.1“	na	„MAT. FN.“	(str.76)
„VYSTUP.;LIMITY;LIM 1;VST. L.2“	na	„MAT. FN.“	
„VYSTUP.;LIMITY;LIM 1;VST. L.3“	na	„MAT. FN.“	

Varianta se stykači se nastaví na:

Relé spínací pohyb:

„VYSTUP.;LIMITY;LIM 1;MOD L.1“	na	„OD DO“
„VYSTUP.;LIMITY;LIM 1;TYP L.1“	na	„ROZPIN.“
„VYSTUP.;LIMITY;LIM 1; ZAP.“	na	toleranci -
„VYSTUP.;LIMITY;LIM 1; VYP.“	na	toleranci +

Relé zajišťující zpomalení při dojezdu na polohu

„VYSTUP.;LIMITY;LIM 2;MOD L.2“	na	„OD DO“
--------------------------------	----	---------

„VYSTUP.;LIMITY;LIM 2;TYP L.2“	na	„SPINAC“
„VYSTUP.;LIMITY;LIM 2; ZAP. L.2“	na	-MEZ od které se pojede pomaleji
„VYSTUP.;LIMITY;LIM 2; VYP. L.2“	na	+MEZ od které se pojede pomaleji
Poslední relé zajišťuje pohyb správným směrem:		
„VYSTUP.;LIMITY;LIM 3;MOD L.3“	na	„HYSTER.“
„VYSTUP.;LIMITY;LIM 3;HYS. L.3“	na	0

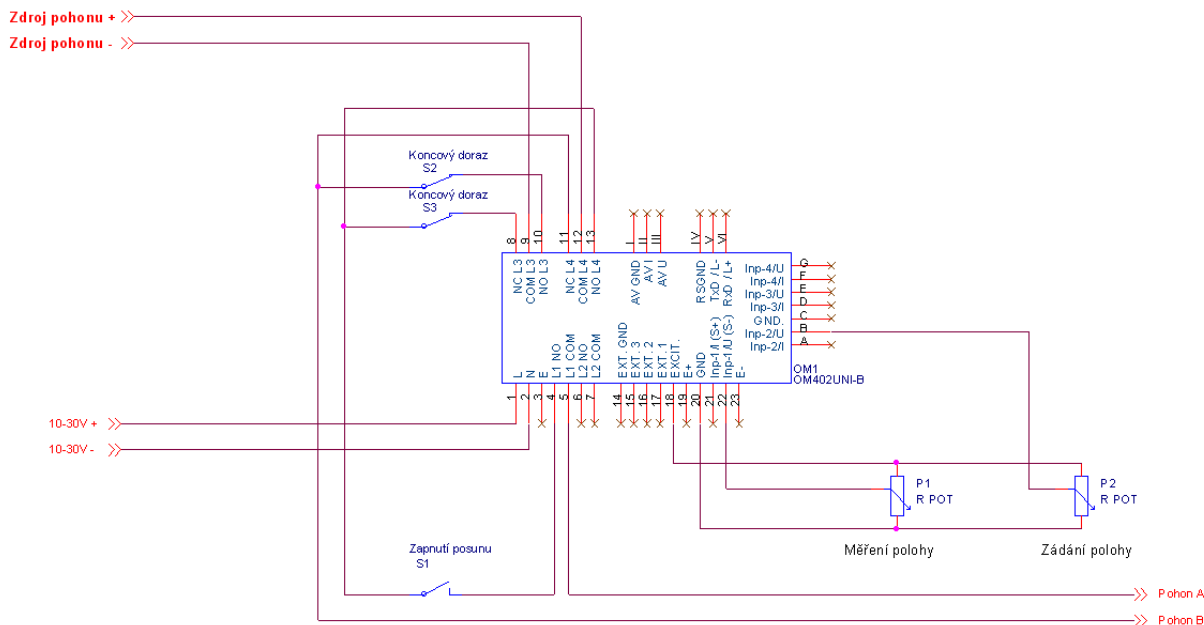
Varianta bez stykačů:

Nastavení předchozích položek se provede podle popisu ve schématu. Limita L3 a L4 se nastaví na stejné hodnoty a využije pro přepólování motoru pro zpětný chod.

Ve schématu není použito relé 2 dá se též použít podobným způsobem na dojíždění.

Regulace polohy se stejnosměrným pohonem do 30VDC/3ADC

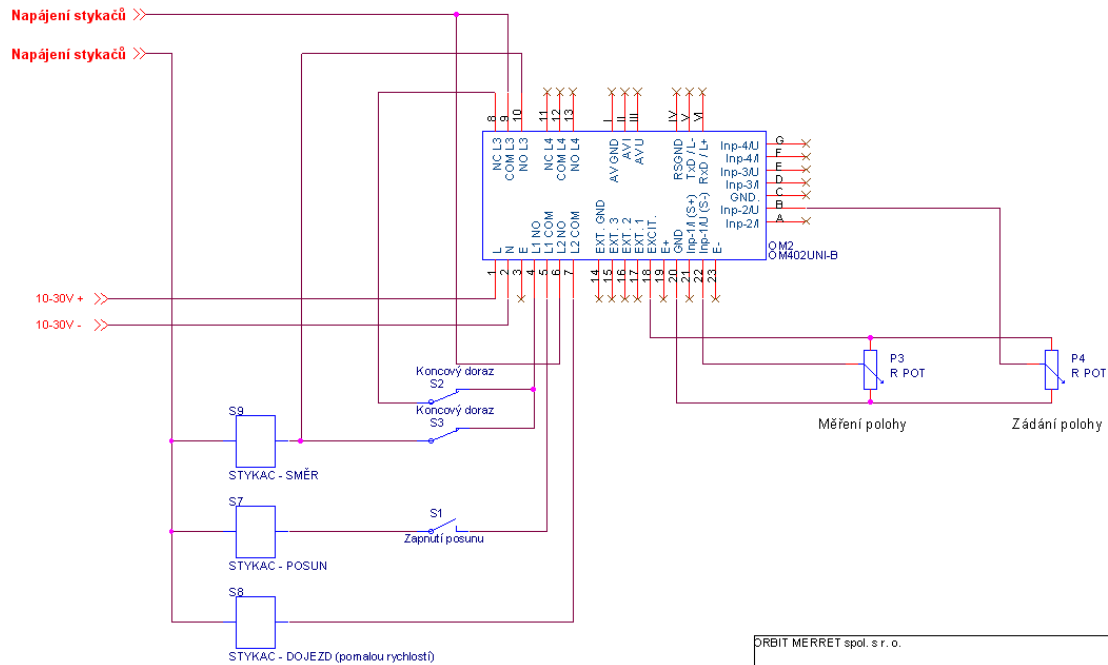
L1 sepne je-li rozdíl aktuální a požadované polohy menší než -TOLERANCE a nebo větší než +TOLERANCE
 L3 a L4 přepnou podle požadovaného směru (podmínka je-li větší než 0)



ORBIT MERRET spol. s r. o.		
Title Regulace polohy s přístrojem OM 402UNI-0B400101 a dvěma lin. pot.		
Size A	Document Number	Rev 001
Date: Fristav, September 22, 2006	Sheet 1	of 1

Regulace polohy s pomocnými stykači

- L1 POSUN => sepně je-li rozdíl aktuální a požadované polohy menší než -TOLERANCE a nebo větší než +TOLERANCE
- L2 DOJEZD => sepně je-li rozdíl aktuální a požadované polohy mezi hodnotami -MEZ dojezdu a +MEZ dojezdu
- L3 SMĚR => přepnou podle požadovaného směru (podmínka je-li větší než 0)



ORBIT MERRET spol. s r. o.		
File: Regulace polohy s přístrojem OM 402UNI-0B400101 a dvěma lin. pot.		
Size: A	Document Number	Rev: 001
Date: Friday, September 22, 2006	Sheet: 1	of: 1