

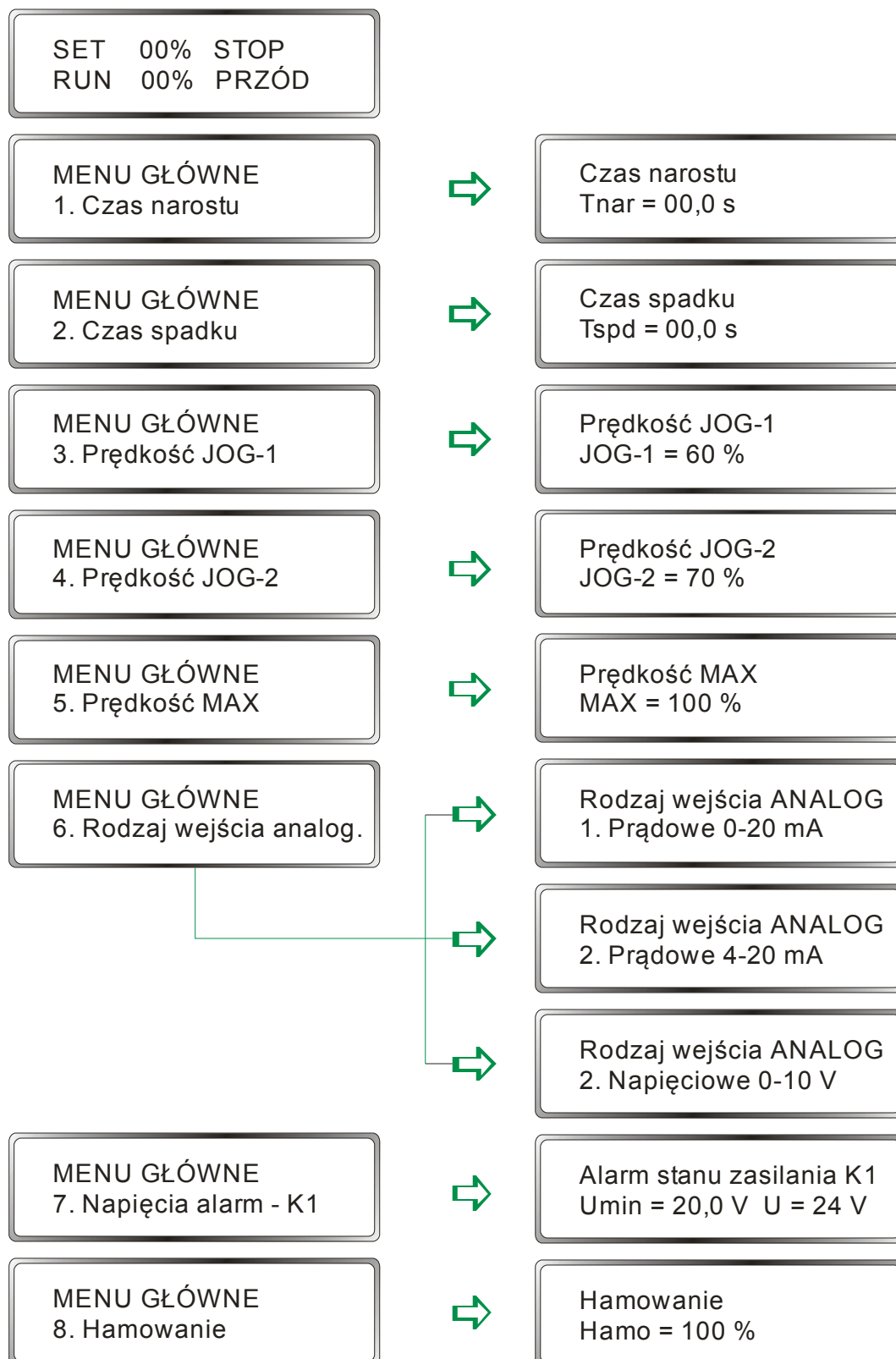
Instrukcja sterownika DCC2412



Spis treści

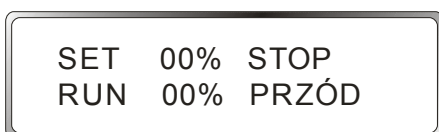
Instrukcja sterownika DCC2412.....	1
Przegląd menu sterownika.....	2
Programowanie parametrów.....	3
Wybór rodzaju sterowania analogowego.....	3
Schemat podłączenia - listwa zaciskowa.....	4
Wybór rodzaju sterowania cyfrowego.....	4
Nastawianie stałych prędkości Jog-1 i Jog-2.....	4
Wyjścia przekaźnikowe.....	5
Czasy rozruchowe i hamowania.....	5

Przegląd menu sterownika.

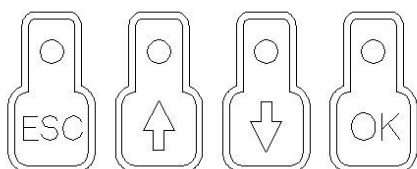


Programowanie parametrów

Sterownik uruchamia się z podstawowym oknem wyświetlając:



Do programowania mamy cztery przyciski :



Wejście w podstawowe MENU 1 do 8 następuje po naciśnięciu przycisku OK. (lub Enter) Następnie strzałki góra/dół wybieramy menu w którym chcemy zmienić parametr. Parametr wybieramy przyciskiem OK. (lub Enter) następnie strzałkami zmieniamy wartość parametru i zatwierdzamy przyciskiem OK. (lub Enter). Po poprawnym wprowadzeniu wartości i zatwierdzeniu w menu chwilowo pokazuje nam się napis : ZAPISANO !

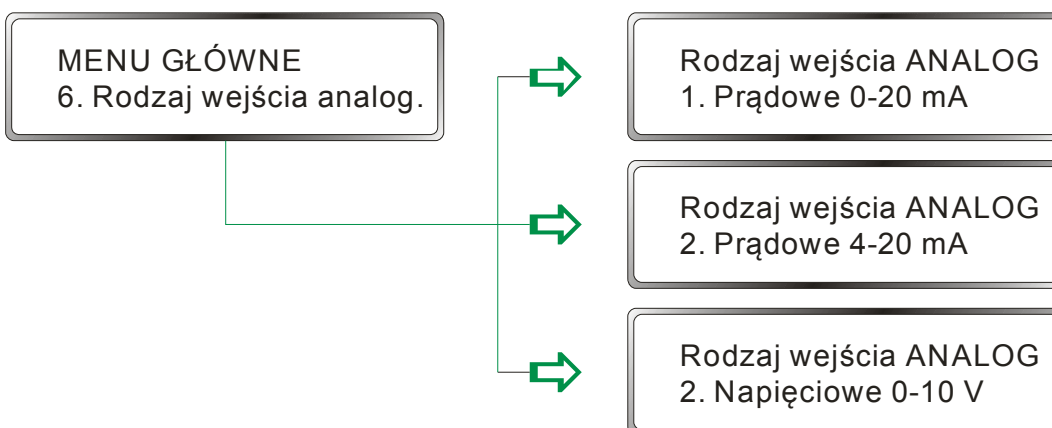
ZAPISANO !!!

Wyświetlacz powraca do menu w którym wprowadzane były zmiany. Powrót do menu początkowego wyświetlającego aktualny stan pracy następuje po przyciśnięciu przycisku ESC.

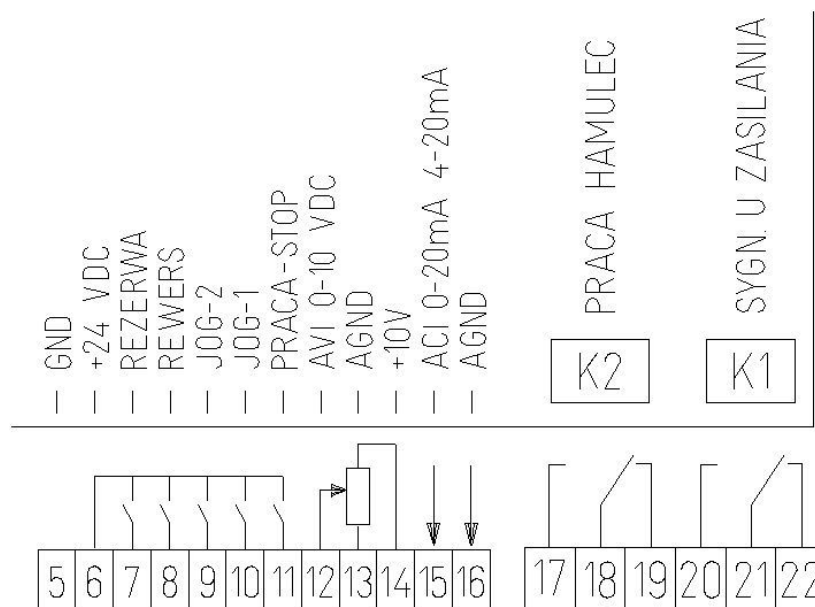
Wybór rodzaju sterowania analogowego

Sterownik DCC2412 posiada trzy różne sposoby zadawania prędkości wielkościami analogowymi:

- Wejścia analogowe prądowe 0-20 mA zacisk ACI, AGND
- Wejścia analogowe prądowe 4-20 mA zacisk ACI, AGND
- Wejścia analogowe napięciowe 0-10 V zacisk AVI, AGND, + 10V
- Wejście analogowe napięciowe może być wykorzystane do regulacji sterownika potencjometrem liniowym o wartości 4,7-5,0 kom char. Liniowa 0,25 W



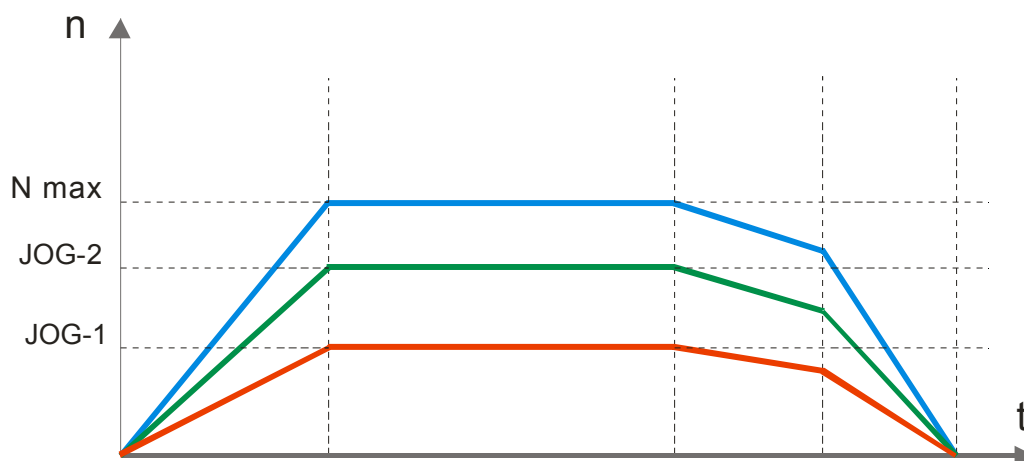
Schemat podłączenia - listwa zaciskowa



Wybór rodzaju sterowania cyfrowego

- PRACA-STOP – zezwolenie startu pracy obroty prawe . Wejście musi być aktywowane w przypadku sterowania analogowego bądź cyfrowego
- REWERS – praca obroty lewe , dla pracy nawrotnej niezbędne jest zezwolenie pracy na wejściu Praca-Stop
- JOG-1 – możliwość ustawienia stałej wartości (parametr ten nadpisuje wejścia analogowe)
- JOG-2 – możliwość ustawienia stałej wartości (parametr ten nadpisuje wejścia analogowe)

Nastawianie stałych prędkości Jog-1 i Jog-2

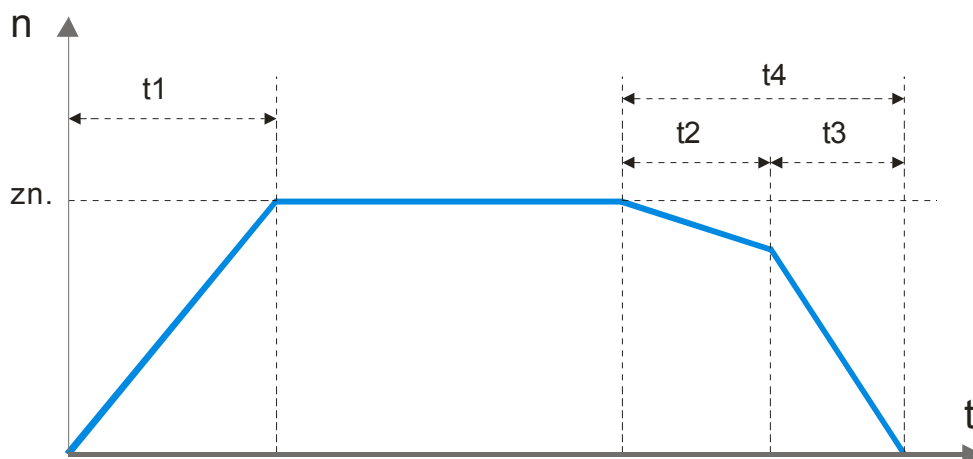


- N max - obroty max znamionowe silnika
- JOG-1 - stała wartość prędkości (programowalna w menu określana procentowo do N max)
- JOG-2 - stała wartość prędkości (programowalna w menu określana procentowo do N max)

Wyjścia przekaźnikowe

- K1 - przekaźnik uaktywnia się w momencie obniżenia się napięcia zasilającego, które możemy ustawić w parametrze 7 - Napięcie alarm K1.
- K2 – przekaźnik zwolnienia hamulca, przekaźnik uaktywnia się w momencie zezwolenia startu, dzięki czemu mamy możliwość odblokowania hamulca silnika przed startem silnika.

Czasy rozruchowe i hamowania



- t1 - czas narostu (programowany czas w menu)

MENU GŁÓWNE
1. Czas narostu



Czas narostu
Tnar = 00,0 s

- t2 - czas spadku wybiegiem (programowany czas w menu)

MENU GŁÓWNE
2. Czas spadku



Czas spadku
Tspd = 00,0 s

- t3 - czas hamowania dynamicznego (programowany parametrem siła hamowania w %)

MENU GŁÓWNE
8. Hamowanie



Hamowanie
Hamo = 100 %

- t4 - całkowity czas zatrzymania suma t2 i t3 czas uzależniony od bezwładności układu