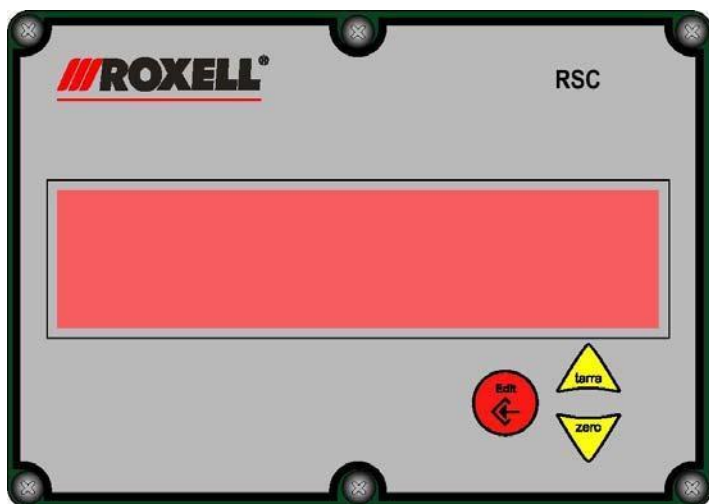


Контроллер RSC

Руководство

VERSION A1

RU



Храните данное руководство рядом с прибором
--

Все права защищены. Воспроизведение любой части данного руководства в любой форме без письменного разрешения Fancom, запрещается. Содержание данного руководства может быть изменено без предварительного уведомления. Были предприняты все меры для обеспечения точности содержания данного руководства. Однако, если какие-либо ошибки будут обнаружены, Fancom будет весьма признательна за информацию о них. Несмотря на вышесказанное, Fancom не несет никакой ответственности за любые ошибки в данном руководстве или их последствий.

Copyright © 2002 Fancom B.V.
Panningen, the Netherlands

ЕС Декларация соответствия

Изготовитель : *Fancom B.V.*
Адрес : *Industrieterrein 34*
Город : *Panningen (the Netherlands)*

настоящим заявляет, что: контроллер *RSC*

Соответствует следующим стандартам и нормативным документам:

Эмиссионные характеристики были оценены в соответствии со стандартом NEN-EN 50081-1. Чувствительность была установлена в соответствии с требованиями общей помехозащищённости, стандарт NEN-EN 50082-2.

Соответствует условиям, установленным:

Директива по ЭМС 89/336/EEG, в последней редакции Директив 92/31/EEG и 93/68/EEG.

Место: *Maldegem*

Дата: *21-6-2002*

(Подпись)



Имя уполномоченного подписанта: *Danny de Rouck*

Должность уполномоченного подписанта: *Managing Director*

Содержание

Об этом руководстве

1. Введение	1
2. Технические характеристики.....	2
3. Указания по безопасности и предупреждения.....	3
3.1 Общее	3
3.2 Во время монтажа.....	3
3.3 При эксплуатации.....	4
4. Монтаж и ввод в эксплуатацию.....	5
5. Работа с контроллером	6
5.1 Передняя панель	6
5.2 Дисплей(A)	7
5.3 Клавиатура (B).....	8
5.4 Различные меню.....	8
5.4.1 Доступ в меню SYS/CAL/TYP.....	9
5.4.2 Возврат в меню NOR.....	9
6. Методы взвешивания.....	10
6.1 Общее	10
6.2 Прямое считывание веса.....	10
6.3 Заполнение весовых бункеров и кормовых тележек.....	10
6.4 Взвешивание животных.....	12
6.4.1 Процент блокировки.....	12
6.4.2 Процент деблокировки.....	13
7. Настройка весовой системы	14
7.1 Общее	14
7.2 Установка перемычек.....	14
7.3 Измерение частоты.....	15
7.4 Точность отображения веса.....	16
7.5 Калибровка.....	17
7.5.1 Общее.....	17
7.5.2 Калибровка присвоением характеристик датчика(менюTYP).....	17
7.5.3 Ввод известного значения веса (н-р силоса)	18
7.5.4 Калибровка эталонным весом (меню CAL)	18
7.6 Последний метод калибровки (SYS-параметр S9).....	19
7.7 Процент автотарировки (SYS-параметр S2)	19
7.8 Фильтр веса (SYS-параметр S10)	20
8. Установка нуля.....	20
9. Настройка веса gross	21
10. Замена платы конвертера В/Ч.....	22

ПРИЛОЖЕНИЕ 1: Монтажный отчет

ПРИЛОЖЕНИЕ 2: Схема соединений

Об этом руководстве

Это руководство написано для установщика (монтажника) и пользователя контроллера. Оно содержит информацию о настройке и работе с прибором. В руководство также включена информация по обслуживанию.

Для монтажника

Внимательно прочитайте это руководство и следуйте всем указаниям по безопасности. После этого, контроллер может быть настроен и передан в использование.

Для пользователя

Это руководство содержит также раздел для пользователя. Он содержит информацию о повседневной эксплуатации прибора.

Если у вас появились вопросы, пожалуйста обращайтесь в компанию Roxell. Тематика, описанная в данном руководстве, перечислена в содержании.

В руководстве использованы следующие символы:

Предложения, советы и замечания с дополнительной информацией.



Предупреждение

Прибор может быть повреждён при не тщательном соблюдении процедур.



Предупреждение

Ситуация угрожает для жизни, при не тщательном соблюдении процедур.

1. Введение

RSC является Интеллектуальным Весовым Модулем для агропромышленного применения. Весовой модуль можно использовать для взвешивания силосов, кормовых бункеров (хопперов) и кормовых тележек, а также взвешивания животных.

Весовой модуль не может подключаться к коммуникационной петле или сети для соединения с компьютером.

2. Технические характеристики

Общее

Все величины точности представлены “типичными” значениями RSC не предназначен для применения в торговле.

Электропитание

Напряжение	12-24В пост.т. (+10%)
Макс. потребление	3VA (плата дисплея)
	3VA (W/F конвертер)

Весовые входы

Напряжение возбуждения	5В пост.т.
Макс.входное напряжение (в зависимости отJP2/JРЗ)	10мВ пост.т или 20мВ пост.т
Макс. нагрузка	8×350 Ом
Интервал температурного дрейфа	< 10 ppm/°C (вся шкала)
Температурный дрейф нуля	< 10 ppm/°C (вся шкала)
Точность	> 0.03 % (вся шкала)
Линейность	> 0.03 % (вся шкала)
Длина кабеля	макс. 10м (33 футов)

Корпус

Тип	алюминиевый корпус
Класс защиты	IP54
Размеры (д×ш×в)	171×55×121mm(6.7×2.2×4.8 inches)
Масса (без упаковки)	0.95кг (2.0ф)

Внешняя среда

Диапазон рабочих температур	0°C to +40°C/32 to 104°F
Температуры хранения	-10°C to +50°C/14 to 122°F
Относительная влажность	<90%, без конденсата

3. Указания по безопасности и предупреждения

3.1 Общее

Внимательно прочитайте инструкции перед монтажом и/или использованием весового модуля. Монтаж весового модуля и устранение неполадок должны выполняться только обученным персоналом, в соответствии с установленными стандартами.

Компания Roxell не несёт ответственности за любые повреждения, возникшие в результате неправильной настройки или неверного/частичного монтажа.

3.2 Во время монтажа



Предупреждение

1. Примите меры для исключения электростатического разряда.
2. Рабочее место должно быть чистым и сухим.



Отсоедините питание перед монтажом.

3. Используйте правильные кабели как указано на схемах соединений (см. приложение) и следуйте всем инструкциям.
4. Проверьте все соединения проводов, прежде чем подать электропитание.



Неверное подключение может вызвать неустранимые повреждения.

3.3 При эксплуатации



Предупреждение

1. Весовой модуль является электронной аппаратурой, поэтому ошибки в функционировании не могут быть исключены полностью.
2. Регулярно проверяйте модуль на отсутствие повреждений. О любых повреждениях необходимо сообщить монтажной компании.



Повреждённый весовой модуль опасен!

3. Не используйте проточную воду (высоконапорные мойки, шланги) для очистки модуля.



Модуль является брызго-, но не водозащищённым!

Важно!

Рекомендуется не отключать весовой модуль. Это может вызвать появление конденсата вследствие охлаждения. Если модуль смонтирован на кормовой тележке, он должен находиться в сухом месте.

4. Монтаж и ввод в эксплуатацию

Необходимо соблюдать следующие указания в ходе монтажа/ввода в эксплуатацию модуля:



Отсоедините электропитание перед монтажом.

1. Используйте кабели, указанные в схемах и следуйте всем инструкциям.
2. Никогда не устанавливайте модуль в местах прямого воздействия погодных явлений; под прямым солнечным светом, в местах резкого изменения температуры, и т.п. Это также может повлиять на читаемость дисплея.
3. Не устанавливайте модуль в закрытом отсеке, поскольку для работы требуется ручные действия.
4. Устанавливайте модуль на плоской поверхности, кабельными вводами вниз.
5. Располагайте модуль на высоте, удобной для ручных действий.
6. Затяните кабельные вводы после подключений, для предотвращения попадания внутрь грязи, влаги и/или агрессивных газов.

Всегда соблюдайте указания поставщика электроэнергии.

5. Работа с контроллером

5.1 Передняя панель

Для работы с модулем, необходимо знать функции дисплея (A) и клавиш (B).

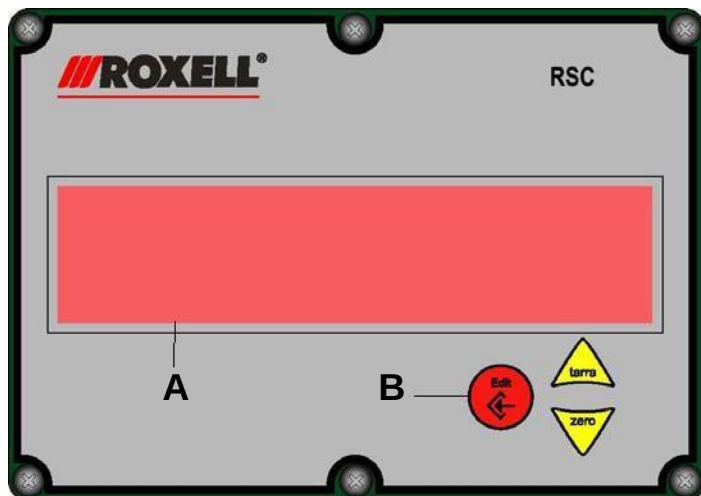


Рис. 1: Передняя панель Roxell RSC

5.2 Дисплей (A)



154.3

На передней панели RSC расположен светящийся дисплей. Дисплей имеет 6 разрядов.

В зависимости от выбранного режима, на дисплее будет отображаться следующие данные:



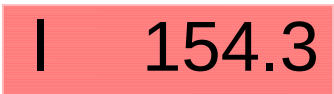
3154.3

В режиме **gross**, дисплей постоянно показывает вес **gross (продукт + тара)**.



T 54.3

В режиме **тара**, буква Т отображается перед величиной веса тары. Вес **net** увеличивается/уменьшается с момента последней установки временного нуля (тары),отображённого на дисплее.



L 154.3

В режиме **lock**, буква L отображается перед величиной веса блокировки. Дисплей отображает вычисленный средний вес.



-54.3

Знак минуса показывает, что с момента последней установки нуля или тары наблюдается отрицательная разница измерения веса.

5.3 Клавиатура (B)

Функции кнопок зависят от выбранного режима.



В меню **SYS/CAL/TYP**: для старта и подтверждения изменений. Клавиши ▲ и ▼ используются в комбинации с этой клавишей для уменьшения/увеличения величин на больший разряд числа.



В меню **NOR**: для переключения между режимами **gross** и **tare**.

В меню **SYS/CAL/TYP**: для выбора предыдущего параметра/значения.

В меню **SYS/CAL/TYP**: для увеличения цифр при редактировании. Если клавишу удерживать нажатой, цифра увеличивается быстрее.



В режиме **gross**: установка системного нуля (см. главу 8).

В меню **SYS/CAL/TYP**: для выбора следующего параметра/значения.

В меню **SYS/CAL/TYP**: для уменьшения цифр при редактировании. Если клавишу удерживать нажатой, цифра уменьшается быстрее.

Если клавиша  удерживается нажатой вместе с ▲ или ▼ при редактировании, цифра будет уменьшаться/увеличиваться на больший разряд числа.

5.4 Различные меню

Существует четыре типа меню:

SYS	Для установки системных параметров от S1 до S9
CAL	Для калибровки весовой системы стандартным весом (от C1 до C4), см. раздел 7.5.3.
TYP	Для ввода параметров весовых датчиков (от t1 до t4), см. раздел 7.5.2.
NOR	Для дисплея весов в обычном рабочем режиме.

5.4.1 Доступ в меню SYS/CAL/TYP

1. Нажмите  и  одновременно, до появления на дисплее текста.
2. Нажимайте  до появления требуемого меню: SYS, CAL, TYP или NOR.
3. Подтвердите выбор нужного меню нажатием . Первый пункт настройки меню появиться на дисплее.
4. Используйте клавиши  и  для выбора требуемого пункта меню:  

При пролистывании меню, соответствующий пункт меню будет кратковременно появляться в левой части дисплея, например, S2 (меню SYS - параметр № 2). После этого сразу будет отображено значение этой настройки. Дисплей будет попеременно переключаться, пока не будет нажата клавиша  для внесения изменений.

5.4.2 Возврат в меню NOR (рабочий режим)

После подтверждения последних сделанных изменений в меню SYS, CAL или TYP (), для возврата в рабочий режим (меню NOR) выполните следующее:

1. Нажмите  и  одновременно, до появления на дисплее названия текущего меню.
2. Нажимайте , до появления меню NOR.
3. Нажмите ; система перейдёт в рабочий режим.

Перед началом работы модуля, он должен быть правильно подготовлен к использованию (см. главу 7).

6. Методы взвешивания

6.1 Общие сведения

Модуль RSC может быть использован в следующих целях:

1. Прямое считывание показаний веса стабильных весовых систем, таких как силосы или весовые бункеры;
2. Заполнение весовых бункеров и кормовых тележек различными ингредиентами, с возможностью установки промежуточного нуля (тары);
3. Взвешивание (движущихся) животных, с автоматическим определением веса.

6.2 Прямое считывание веса

Дисплей всегда показывает текущий вес силоса или весового бункера. Дополнительные настройки не требуются.

6.3 Заполнение весовых бункеров и кормовых тележек

Без дополнительных настроек, весовой бункер может быть легко заполнен различными ингредиентами, используя функцию тары или установки временного нуля весовой системы.

Установка временного нуля (тары)

Возможно выполнить дозировку нескольких различных ингредиентов. В этом случае требуется считывать показания веса по каждому ингредиенту.

Это значит, что при дозировке двух различных ингредиентов, должна быть возможность устанавливать счётчик веса на ноль. Этот временный ноль принимается модулем RSC как тара. После того, как будут дозированы все ингредиенты, может быть произведён возврат к весу gross. Дисплей покажет общую сумму дозировок.

Тара (Tare)

RSC понимает величину *Tare* как изменения в весе с момента последней установки временного нуля (tare).

Пример: Требуется засыпать в пустую кормовую тележку 250 кг зерна, 200 кг пшеницы и 150 кг ССМ (*корм из сердцевин кукурузных початков - прим.перев.*).

1. Установите систему в режим Тара (см. раздел 5.3).
В левой части дисплея должна появиться буква «t».
2. Нажмите  для временной установки системы на ноль.
3. Заполните тележку зерном, до появления цифры 250 на дисплее.
4. Коротко нажмите . На дисплее появиться 0 с предшествующей буквой «t» (установка временного нуля).
5. Продолжите засыпку тележки пшеницей, до появления цифры 200 на дисплее.
6. Коротко нажмите . На дисплее появиться 0 с предшествующей буквой «t» (установка временного нуля).
7. Продолжите засыпку тележки кормом ССМ, до появления цифры 150 на дисплее.
8. Переведите систему в режим **gross** (см. раздел 5.3).
На дисплее отобразится текущий (суммарный) вес содержимого тележки: $250+200+150=600$. Буква «t» на дисплее не отображается.

6.4 Взвешивание животных

Поскольку животные постоянно передвигаются во время взвешивания, трудно получить четкое представление о фактической массе животного. Чтобы устранить эту проблему Roxell разработали так называемый метод блокировки. Модуль способен определить достоверный вес (блок-вес) для животных на платформе весов с помощью следующих двух дополнительных параметров:

1. Процент блокировки (раздел 6.4.1)
2. Процент деблокировки (раздел 6.4.2)

6.4.1 Процент блокировки

Процент блокировки устанавливается в диапазоне от 0.0 до 5.0% (SYS-параметр S3). Если сделано пять успешных измерений (примерно за две секунды), различающиеся между собой менее, чем установленный процент блокировки, модуль вычисляет средний вес. Это и есть блок-вес блокировки. Практическая величина процента блокировки - 2.0%, что означает 2% отклонения по сравнению со средним весом.

Определение блок-веса по времени.

Если движение животных настолько интенсивное, что вычисления на основе процента блокировки невозможны, модуль автоматически переключится на расчёт по времени. Модуль будет вычислять средний вес замеров, сделанных за последние пять секунд и использовать эту величину как средний блок-вес.

<u>Пример:</u>	Вес животного на весовой платформе	80.0 кг
	Процент блокировки	2.0%
	Допустимый минимальный предел	78.4 кг
	Допустимый максимальный предел	81.6 кг
	Если животное перемещается по платформе и колебания веса находятся в пределе ± 1.6 кг, отображение веса будут стабильными (заблокированным). Перед цифрой веса будет отображаться буква « L ».	

Если процент блокировки установлен на 0, функция отключена.

6.4.2 Процент деблокировки

Процент деблокировки используется для указания, при каком изменении веса блок-вес должен быть перерасчитан. Практическая величина процента деблокировки - 30%. Как только вес отклоняется на величину, большую чем процент деблокировки, (SYS-параметр, S4), например, если другое животное встало на весовую платформу, модуль определит новый блок-вес; функция блокировки будет автоматически отключена. Буква «L» погаснет и появится снова как только будет определён новый вес.

Пример: На весовой платформе находятся пять свиней со средним весом 100кг каждая.

Процент деблокировки установлен на 10%.

Таким образом, вес деблокировки: 10% от 500кг = 50кг.

Фермер добавил шестую свинью весом 100 кг. Изменение веса составляет 100 кг, что более заданного веса деблокировки. Модуль автоматически определит новый блок-вес.

Ручная деблокировка

Если вес деблокировки невозможно определить, или увеличение/снижение веса меньше, чем процент деблокировки, модуль можно деблокировать вручную; Если модуль находится в режиме блокировки («L» на дисплее), коротко нажмите . Буква «L» исчезнет с дисплея; модуль определит новый блок-вес и отобразит его на дисплее (вновь с предшествующей буквой «L»).

7. Настройки весовой системы

7.1 Общие сведения

Перед настройкой системы необходимо:

1. Выполнить и/или проверить установку переключателей (раздел 7.2)
2. Задать точность отображения дисплея (раздел 7.4)
3. Откалибровать модуль одним из двух методов (раздел 7.4)

Некоторые версии модуля имеют кнопку ВКЛ/ВЫКЛ.
Вышеописанные действия производятся при включенном модуле.

7.2 Установка переключателей

Переключатели JP1, JP2 и JP3 расположены на плате конвертера W/F (В/Ч = вес/частота). Она находится в нижней части корпуса.

Положение переключателей соответствует сигналу весового датчика при полной нагрузке и должны быть установлены следующим образом:

Сигнал датчика	JP1	JP2/JP3	S6
0 мВ/В - 1мВ/В			P-16
1 мВ/В - 2 мВ/В (по умолчанию)			P-32
2 мВ/В - 4 мВ/В			P-32

SYS - параметр S6 устанавливается на величину в правом столбце таблицы: P-32 (уставка = 0) или P-16 (уставка = 1).

Для установки переключки JP4, см. раздел 7.3.

7.3 Измерение частоты

Проверьте работоспособность весового датчика; в SYS-парамetre S8, посмотрите значение входного сигнала веса, частоту. Величина «0» означает, что весовой датчик неисправен или неправильно подключен.

Если величина менее 50.00Гц, обе перемычки
JP4 должны быть установлены:



Недогруз и перегруз

Если значение веса отображается как “недогруз” или “перегруз”, необходимо проверить систему и все соединения.

	Значение	Дисплей
Недогруз	Частота = 0Гц.	
Перегруз	Частота выше 5000Гц.	

7.4 Точность отображения веса

Введите требуемую точность отображения веса:

S1	Диапазон	Значение
0	0.001	с 3 десятичными, без округления вверх
1	0.01	с 2 десятичными, без округления вверх
2	0.1	с 1 десятичной, без округления вверх
3	0.2	с 1 десятичной, с округлением вверх до 0.2
4	0.5	с 1 десятичной, с округлением вверх до 0.5
5	1	без десятичных, с округлением вверх до 1
6	2	без десятичных, с округлением вверх до 2
7	5	без десятичных, с округлением вверх до 5
8	10	без десятичных, с округлением вверх до 10
9	100	без десятичных, с округлением вверх до 100

Максимальная нагрузка на датчик веса (параметр t2), в том числе совместно с настройкой t1, или максимальное значение стандартного веса (параметр C2), зависят от заданной точности показаний веса (S1).

Уставка	Максимальное значение	
S1	C2	t2 (возможно с t1)
0	999.999 кг	999.999 кг
1	8000.00 кг	(t1 x t2) меньше, чем 8000.00 кг
2-3-4	8000.0 кг	(t1 x t2) меньше, чем 8000.0 кг
5-6-7-8-9	999999 кг	999999 кг

Таким образом:

Когда S1 установлен в 0, t2 может быть установлен на максимум 999.999.

Если S1 установлен в положение 1, 2, 3 или 4, вычисленное значение (t1 умножить на t2) не может превышать 8000,0 (0).

Если S1 установлен в положение 5, 6, 7, 8 или 9, t2 может быть установлен на максимум 999999.

7.5 Калибровка

7.5.1 Общие сведения

Калибровку весовой системы можно выполнить двумя способами:

1. Используя эталон, вес которого точно известен.
2. Путем присвоения весовых характеристик датчика. Этот метод используется при больших величинах веса, например, силосах.

Для большей точности, предпочтительнее первый способ. При первом способе автоматически учитываются «монтажные факторы», такие как характеристики датчика, длина кабеля, контактное сопротивление и влияние окружающей среды.

7.5.2 Калибровка присвоением характеристик датчика (меню TYP)

Калибровка заключается в присвоении характеристик весового датчика, указанных на его корпусе (TYP-параметры t2 и t3, см. таблицу 1).

Таблица 1: Обзор настроек меню TYP

Настройки меню TYP		Значение
t1	Количество датчиков	Количество подключенных датчиков веса (максимально 8).
t2	Макс. нагрузка на датчик	Макс. нагрузка* для данного типа датчика (в кг).
t3	Вых. сигнал при макс. нагр., мВ/В	Сигнал в мВ/В, выдаваемый датчиком веса при максимальной нагрузке.
t4	Установка известного веса net	Тонкая настройка вычисления, используя известный net вес.

* максимальное значение зависит от параметра S1

Метод калибровки

1. Установите TYP параметры с t1 по t3 в меню TYP (см. раздел 5.4).
2. Вернитесь в меню NOR, in gross mode.
3. Проведите установку нуля, если необходимо (см. главу 8).

7.5.3 Ввод известного значения веса (н-р, силоса)

1. Войдите в меню TYP, параметр t4.
2. Введите известное значение веса и нажмите . Индикатор отобразит этот вес в режиме NOR.

7.5.4 Калибровка эталонным весом (меню CAL)

Калибровка производится с помощью эталонного веса. Используются установки меню CAL (см. Таблицу 2).

Таблица 2: Обзор настроек меню CAL

Настройки CAL		Значение
C1	Код калибровки	Ввод кода калибровки (см. ниже).
C2	Эталонный вес	Ввод эталонного веса *.
C3	Нижняя частота калибровки	Значение сигнала весового датчика, соответствующее “низкому уровню” (пустые весы).
C4	Верхняя частота калибровки	Значение сигнала весового датчика, соответствующее “высокому уровню” (эталонный вес).

* максимальное значение зависит от параметра S1

Процедура калибровки состоит из двух этапов: установка нуля и калибровка.

Установка нуля

1. Освободите весовую платформу или бункер.
2. Введите цифру 1 в параметре C1.
3. Ожидайте завершения калибровки; цифра 1 должна измениться на 0. Считаная частота будет сохранена в параметре *Нижняя частота калибровки (C3)*. Если появиться цифра 3, калибровка не состоялась. Повторите шаги с 1 по 3.

Калибровка (после успешной установки нуля)

4. Введите значение эталонного веса в параметре C2. Это делается только один раз, пока не будет использован новый эталон.
5. Расположите эталонный вес в/на весовой системе.
6. После этого, введите цифру 2 в параметр C1.

7. Ожидайте завершения калибровки; цифра 1 должна измениться на 0. Считаная частота будет сохранена в параметре *Верхняя частота калибровки (C4)*. Если появиться цифра 3, калибровка не состоялась. Повторите шаги с 4 по 7.

После того, как система откалибрована, удалите эталонный вес и вернитесь в меню NOR.

7.6 Последний метод калибровки (SYS-параметр S9)

Во время калибровки, последний использованный метод будет сохранен в памяти. Контроллер будет использовать полученные величины во внутренних вычислениях.

7.7 Процент авто тарировки (SYS-параметр S2)

Небольшие колебания веса около нулевой точки, вызванные например, снегом или дождём, можно автоматически отсекаать. Модуль автоматически вычисляет величину тарировки (SYS setting S2) и максимальную нагрузку системы. Если вес (около нулевой точки) не повышается более расчётной величины, будет произведена автоматическая тарировка. Стандартная величина процента автотарировки 0.10%.

Пример: Используется весовая система с максимальной нагрузкой 5. Процент автотарировки = 0.1%

Это означает, что изменения веса менее, чем 5кг (0.1% от 5000 кг) не будут влиять на показания веса около нулевой точки. Значение веса изменится, как только на весах будет 5 кг или более.

Если процент авто тарировки установлен на 0, функция автотарировки отключена.

7.8 Фильтр веса (SYS-параметр S10)

Диапазон = 0, 1, 2, 3, 4, 5.

При значении «0» величина веса будет считана немедленно. «1 ... 5» - значения весового фильтра (в секундах).

Если показания веса значительно колеблется (из-за движения весов) установите фильтр на большую величину.

При использовании функции блокировки, SYS-параметр S10 будет автоматически установлен на 0.

8. Установка нуля

После настройки параметров весовой системы и установки нуля системы, весовой модуль готов к работе. Установка нуля производится следующим способом:

Последовательность установки нуля

1. Разгрузите весовую установку.
2. Убедитесь, что весовой модуль находится в меню NOR, в режиме **gross**.
3. Нажмите и удерживайте клавишу  пять секунд, пока на дисплее не появится ZERO.

Эта установка нуля будет действовать однократно, до тех пор пока настройки весовой системы не будут изменены.

9. Настройка веса gross

Показания могут отличаться из-за сопротивления контактов в соединительной коробке, потерь напряжения в кабеле, температуры или разницы характеристик весовых датчиков. Например, после загрузки, считанные показания могут не полностью совпадать с номинальным весом. Подстройкой веса gross, модуль можно отрегулировать на правильный вес. Эта подстройка может быть сделана вводом параметра коррекции диапазона (SYS-параметр S7)

Коррекция диапазона (%)

1. Выберите параметр S7 в меню SYS (см. раздел 5.4).
2. Выберите процент коррекции: значение больше 100% означает увеличение показаний, а значение меньше 100% означает уменьшение показаний прибора.

Различие в показаниях, возникшее после долгого временного промежутка лучше всего устранять коррекцией диапазона (%).

Пример: Дисплей показывает вес, например, 995кг.
Известный вес нагрузки - 1000кг.

В параметре S7 вводим коррекцию:
 $1000/995 \times 100 = 100.50$.

Весовой модуль, возможно, округлит значение веса до 1, 2, 5 или 10 кг, в зависимости от точности весовой системы.

10. Замена платы конвертера В/Ч

Плата В/Ч преобразует аналоговый сигнал весового датчика в частотный сигнал, который может быть считан модулем. Плата В/Ч конвертера располагается на дне корпуса модуля.

При замене платы В/Ч, необходимо выполнить сброс коэффициента В/Ч (меню SYS-параметр S5).

Коэффициент В/Ч отображает пропорциональность между сигналом весового датчика и частотой, измеренной модулем.

Значение коэффициента В/Ч указано на наклейке платы конвертера.

Если последним применялся метод калибровки “CAL”, менять коэффициент В/Ч бессмысленно. Требуется перекалибровка.

ПРИЛОЖЕНИЕ 1: Монтажный отчет

Пользователь	Монтажник
Имя:	Имя:
Адрес:	Адрес:
Место монтажа:	Место монтажа:
Монтаж	Данные
Дата:	Модель: RSC
	Версия ПО:

Настройки меню SYS	Завод	Диапазон	Установлено
S1 Точность отображения	4	0-9	
S2 Процент автотарировки	0.10	0.00-2.50	
S3 Процент блокировки	0.0	0.0-5.0	
S4 Процент деблокировки	0	0-50	
S5 В/С коэффициент	475.20	450.00-500.00	
S6 Перемычка JP-1 (P-16/P-32)	P-32 (0)	P-32 (0) / P-16 (1)	
S7 Диапазон коррекции (%)	100.00	75.00-125.00	
S8 Частота (Гц)	0	0-5000	
S9 Последний метод калибровки	TYPE (0)	TYPE(0)/CAL(1)	
S10 Фильтр веса	3	0-5	

Настройки меню CAL	Завод	Диапазон	Установлено
C1 Код калибровки	0	0-3	
C2 Эталонный вес (кг)	0	dep. on S1	
C3 Нижн. частота калибровки(кг)	0	0-5000	
C4 Верх. частота калибровки (кг)	0	0-5000	

Настройки меню TYP	Завод	Диапазон	Установлено
t1 Кол-во весовых датчиков	2	0-8	
t2 Макс. нагрузка на датчик (кг)	706.0	dep. on S1	
t3 Вых.сигнал / макс.нагр. (мВ/В)	1.600	0.000-8.192	
t4 Установка известного net-веса	0		

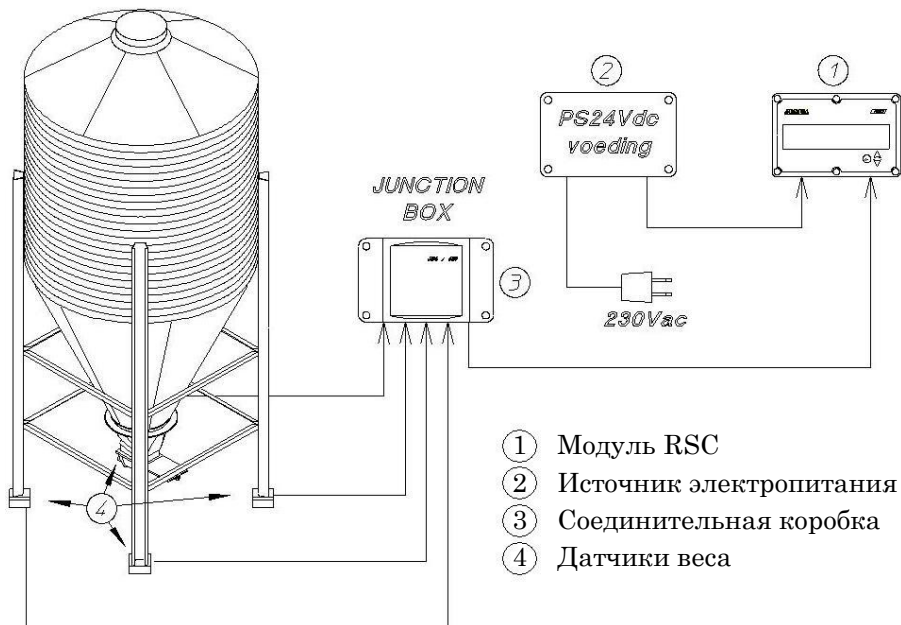


Схема соединений RSC

