



Type du dossier: manuel d'utilisation

Date de publication: août 2014

Numéro de version: V1.20

Contrôleur numérique à distance

SHM-K

Manuel de l'utilisateur

Huaming de fabrication des équipements électriques de Shanghai Co. , Ltd.

2014

Adresse: N° 977, Route Tongpu, Shanghai

BP : 200333

Tél: 021-52708966

Site Web: www.huaming.com

Fax: 021-52703946

Table des matières

1. Généralité.....	2
2. Spécifications techniques.....	3
3. Dimensions et mode d'installation.....	4
4. Panneau et interface.....	9
5. Paramètres.....	9
6. Schéma de câblage.....	20
7. Précautions d'installation.....	21

1. Généralité

L'opérateur électrique de transformateur à tension réglable sous charge SHM-D, introduit par la société, est un produit intelligent de nouvelle génération avec des droits de propriété intellectuelle, il se compose d'un module de contrôle local SHM- LC et le contrôleur numérique à distance SHM- K ainsi que d'autres composants.

Le contrôleur numérique à distance SHM- K a un écran tactile en couleur à haute résolution, le processeur est la puce ARM9, la fréquence principale est 400M, 256M de FLASH , 64M de RAM, avec une vitesse de course rapide et un espace de mémoire immense. Par la fibre optique et le module de commande local, Le contrôleur fera les communications numériques bidirectionnelles. Il peut se fonctionner sous cinq modes de fonctionnement : manuellement - réglage indépendant de tension, automatique - réglage indépendant de tension, manuellement - connexion parallèle à machine hôte, automatique - connexion parallèle à machine hôte, et connexion parallèle à machine esclave.

Fonctionnements principaux:

Recevoir des informations

Recevoir les informations de positions envoyées par le module de commande local SHM- LC, recevoir une variété de conditions de travail, la température locale etc. du moteur et de SHM- LC, et les afficher en chiffres, formule, couleur et d'autres formes.

Envoyer des informations

Envoyer des commandes de levage, chute et d'arrêt au module de commande local SHM- LC, en contrôlant les actions de l'unité électrique à tension réglable sous charge. L'appareil peut automatiquement régler la tension, il peut aussi synchroniser ou contrôler à la connexion parallèle l'unité électrique à tension réglable sous charge selon les besoins des utilisateurs.

Réglage de tension automatique (en option) :

Possible de choisir un paramètre au maximum parmi les six sur le courant et la tension triphasés du bus comme la référence de réglage, par défaut la valeur de tension de la phase A.

Temps de retard est de 10 ~ 180s, libre de fixer, la valeur par défaut 60s,

Précision de réglage est de 0,00 % ~ 10,99 %, libre de fixer, la valeur par défaut 6,00 %

La valeur nominale de la capacité de référence : la quantité de tension 100V ~ 1000KV, en total 13 positions disponibles.

La valeur nominale de la limite supérieure de la portée maximale est de 150 %, la valeur nominale de la limite inférieure de la portée minimale est de 50 %, la précision de réglage est à deux décimales.

Réglage de tension par la connexion parallèle (en option) :

Prend en charge jusqu'à 12 postes SHM- K pour le réglage de tension par la connexion parallèle.

Autres fonctionnements

- base de données historique, possible d'enregistrer sur place, de loin,

numériquement, et toutes les opérations

- fonctions de communication de réseau avec d'autres dispositifs intelligents
- Connecter une variété de positions d'émetteurs de la société par la communication RS485 pour sortir des informations d'une variété de formes.
- Possible de sortir les informations de la position de BCD (à définir comme une sortie à contact sec d'autre contenu)
- Possible d'ajouter des boutons pour atteindre les fonctionnements de levage, chute et d'arrêt.

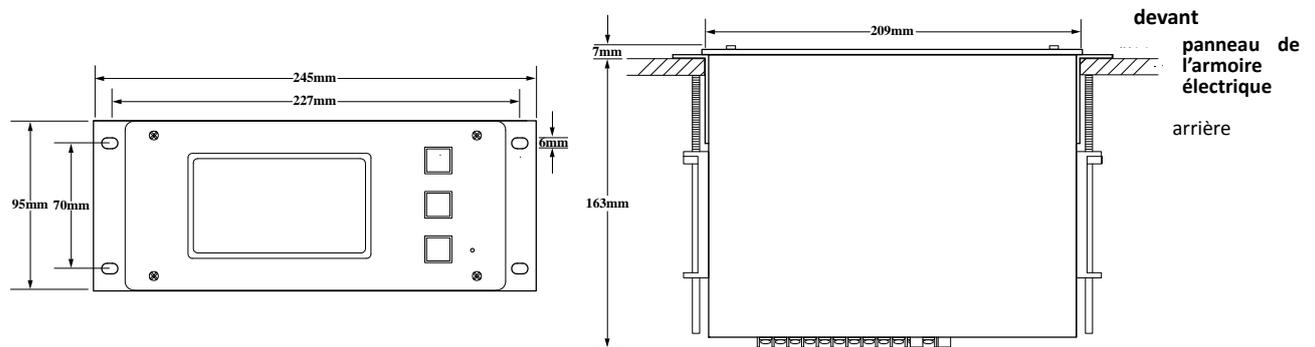
2. Spécifications techniques

source de courant	AC 85 ~ 264 V, AC : 50 / 60Hz , DC 100V ~ 250V
consommation	Environ 7W
CPU	ARM9,32 bits, fréquence principale 400M
architecture de bus	AMBA
mémoire	256MB FLASH,64MB SDRAM
système d'exploitation	Linux 2.6.30.4+QT4.5
Sortie de commutation	Passif, sortie de relais, la capacité de contact : 5A250VAC , 5A30VDC 1 voie de signal de marche (signal de rotation du moteur) , 1 voie à six positions de BCD (8421 codes) également d'être défini comme la sortie à contact sec d'autre contenu.
Entrée de signal d'état	Signal externe d'arrêt, levage et de chute, isolation photoélectrique > 2500V
*1 Entrée analogique	Acquisition de la tension de bus: 0 ~ 100V ou 0 ~ 380V , ABC triphasé Acquisition du courant de bus : 0 ~ 5A , ABC 3 phases
fonctions statistiques	Autonomie, enregistrement de levage et de chute, l'enregistrement de défaut, espace de journaux: 800
fonction de communication	1 voie de fibre optique : multimode, 62,5 / 125 microns, connecteurs ST, longueur d'onde 820 nm, la distance maximale de transmission 1KM Deux ports pour la communication avec le module de commande local SHM- LC, sauvegarde mutuelle 1 voie de RS485, 600 ~ 9600bps, possible de communication avec l'émetteur et autre IDE, 1 port d'entretien RS232 1 port d'Internet TCP / IP 100M RJ45 * 2 protocole de soutien: IEC60870-5-101,104 ; SC1801 ; MODBUS ; CDT , etc.
affichage LCD	Écran tactile de 4,3 pouces, 16 bits couleur réelle, 320 * 240 pixel, 96 dpi affichage de position Fonction d'alarme : panne de communication, panne d'équipement local Affichage d'état : local, à distance / état numérique, Etat de manivelle, Etat

	d'action de position, la température, etc. Affichage de l'enregistrement des journaux Paramétrages
Environnement de fonctionnement	Température de fonctionnement $-20\text{ }^{\circ}\text{C} \sim 70\text{ }^{\circ}\text{C}$, humidité relative $\leq \text{RH}95\%$ sans condensation
mode d'installation	Cabinet avec écran

*1 Pour le réglage automatique de tension, *2 le réglage de tension par la connexion parallèle , version régulière SHM- K ne possède pas cette fonctionnalité

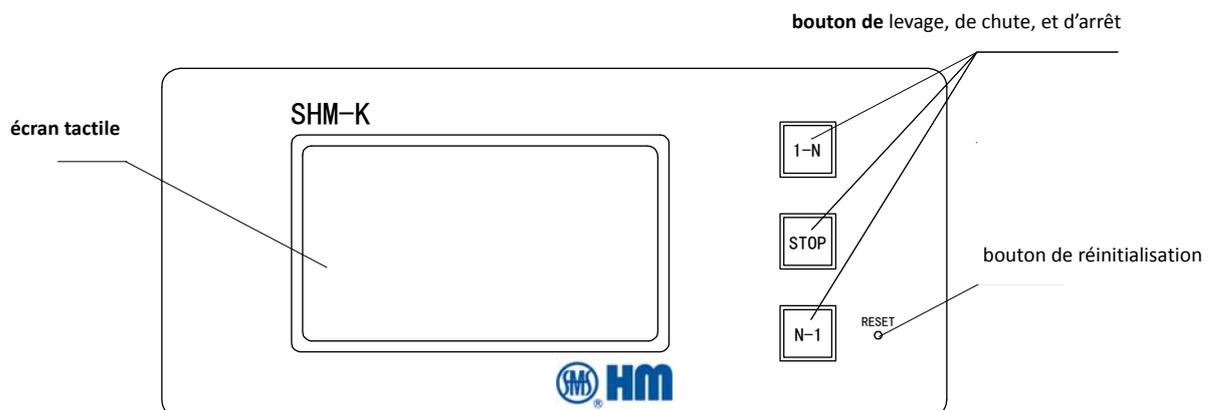
3. Dimensions et mode d'installation



Mode d'installation peut être installation fixée avec les vis devant, peut aussi être installation de serrage à baïonnette comme les figures ci-dessus
Taille du trou : 210mm x 96mm (longueur x largeur)

3. Panneau et interface

Panneau avant



Bouton de réinitialisation pour le démarrage du contrôleur à distance

panneau arrière

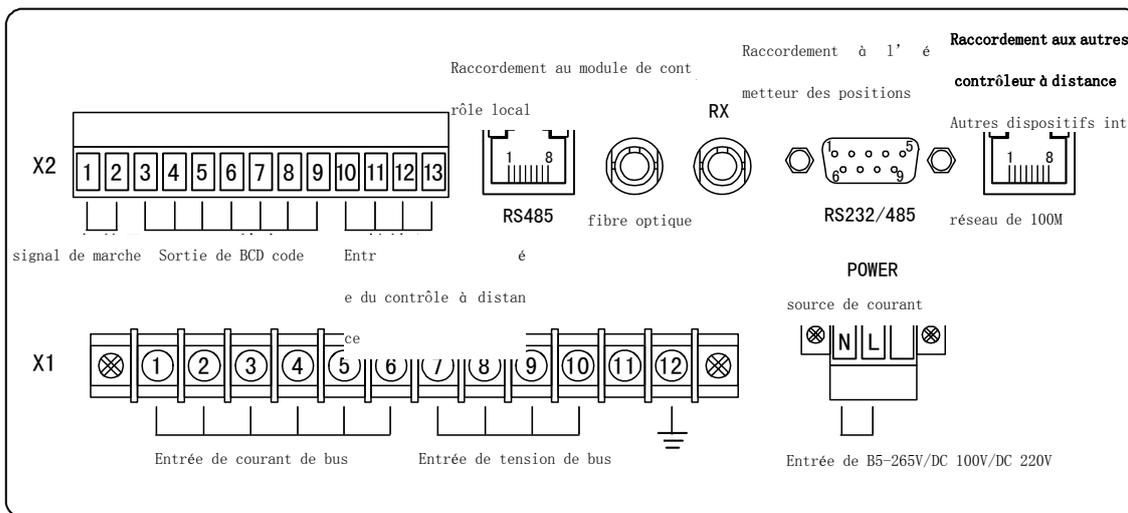


Schéma de câblage à voir la section 5

Interface de l'écran tactile

Dès l'apparence de l'image initiale sur le contrôleur à distance après la connexion du courant, la nécessité d'attendre la charge du programme, environ 10 secondes plus tard, l'écran principal s'affiche.



La barre d'état au bas de l'interface affiche l'heure actuelle.

Le contrôle de levage, chute et d'arrêt par l'unité électrique est divisé en trois sortes, soit : local, à distance, contrôle numérique, à choisir via l'interrupteur de commutation dans le châssis local, lorsque l'interrupteur est dans l'état " contrôle numérique ", cela signifie que l'unité électrique sera actionnée via le bouton de levage, chute et d'arrêt sur le panneau du contrôleur numérique à distance ou le signal externe de levage, chute et d'arrêt entré de l'arrière du panneau. À ce moment là, le symbole en bas à gauche de l'interface indique le mode de fonctionnement courant du contrôleur à distance, sous le mode manuel indépendant, il s'affiche **contrôlé**, dans la figure ci-dessus, l'icône de la machine principale par la connexion parallèle est grisée, l'icône automatique est mise en surbrillance, indiquant le mode de l'indépendance automatique.

Lorsque le commutateur est dans autre Etat, ce symbole s'affiche  , montrant une opération invalide de contrôleur numérique à distance.



Soit symbole de défaut de communication, lorsque la communication du module de commande locale est déconnectée, ce symbole apparaît et clignote.

Pour le maintien de symbole, lorsque la manivelle de l'unité électrique est insérée, les informations d'élément de capteur et d'élément de Hall sont anormales, ce symbole apparaît.

Les positions actuelles sont affichées au milieu de l'interface, au moment de changement des positions, la flèche en mouvement en haut/en bas sera affichée sur le côté droit de la présente position, ce qui indique que le changement des positions 1 - N / N - 1 est en cours.

Lorsque le contrôleur à distance fonctionne en mode du réglage automatique de tension, sur le côté gauche du nombre de positions, le tableau de colonne affiche visuellement le volume actuel de puissance d'échantillonnage, la valeur nominale de la puissance de référence sera affichée sur le côté gauche du graphique à barres, en dessus, la valeur réelle du volume de puissance d'échantillonnage sera affichée, lorsque le volume de puissance d'échantillonnage est dans la plage de réglage, il n'est pas nécessaire de régler la tension, le graphique à barres est vert, lors du dépassement de la limite, il sera rouge, lorsque les heures du dépassement dépassent le temps de retard demandé, le réglage automatique de tension sera effectué.

Appuyer sur le nombre de positions, l'état de l'appareil sera affiché, l'image d' exemple est suivante :

Mode de fonctionnement	Manuel - indépendant	Mode de connexion	fibre optique
Position minimale	1	Autorisation de contrôle	contrôlé
Position maximale	107	Manivelle à la main	non insérés
Marche de position	107	Position verrouillée	déverrouillage
Angle en temps réel	0.00	Signal progressif	l'installation
Température d'appareil	20.00	Température externe	0.00
Données d'échange	0.000 V	Compte de fonctionnement	0

2013-12-10 15:06:19

La position actuelle est affiché au coin inférieur droit de l'image, appuyer le bouton au coin supérieur droit pour retourner à l'interface principale.

Lorsque le contrôleur à distance fonctionne en mode de la connexion parallèle à la machine hôte, retourner au dessous du bouton, le bouton  se affiche, cliquez pour voir l'état de la machine esclave par la connexion parallèle.

- **Mode de fonctionnement**

Le mode de fonctionnement de contrôleur à distance selon les paramètres actuels est affiché. Il y a 5 modes de fonctionnement : réglage manuel indépendant de tension, réglage automatique indépendant de tension, réglage manuel de tension par connexion parallèle à machine hôte, réglage automatique de tension par connexion parallèle à machine hôte,

réglage de tension connexion parallèle à machine esclave.

- **Mode de connexion**

Le mode de communication de connexion, qui affiche les paramètres actuels du contrôleur à distance, est généralement fibre optique.

- Position minimale: La valeur minimale de positions de l'unité électrique.
- Position maximale : La valeur maximale de positions du mécanisme électrique.

- **Marche de position**

Cela signifie le nombre total des positions (y compris la position liée) entre la position maximale et la position minimale de l'unité électrique. Par exemple , les 09 positions du commutateurs parmi les 17 sont positions liées, en divisant trois états 9a, 9b, 9c, la longueur de l' étape est de 19.

- **Autorisation de contrôle**

Indique si l'unité électrique peut procéder aux fonctionnements de levage, chute et d'arrêt par le contrôleur numérique à distance, oui veut dire l'état contrôlable, sinon est interdit de contrôle.

- **Manivelle à la main:** Indique l'état de manivelle, il y a deux états, à savoir : inséré et non insérés.

- **Position verrouillée**

Y compris l'état de verrouillage et déverrouillage, le verrouillage signifie que l'unité électrique est verrouillée par le dispositif de protection externe, à ce moment là, l'unité électrique est incapable de faire quelque opération de levage, chute et d'arrêt (sauf opération par les manivelles).

- **Signal progressif**

En deux états, soit la marche et l'installation. La marche veut dire que la rotation du moteur est en train de commuter les positions, l'installation veut dire que la position est commuté en place.

- Température d'appareil: soit la température des échantillons à l'intérieur du module de commande local.
- Température externe: la température de rétroaction par le capteur de température à l'extérieur du moteur électrique.
- Données d'échange: lorsque l'appareil fonctionne en mode de réglage automatique de tension, la valeur de calcul d'échantillonnage en temps réel par rapport au volume de référence.
- Comte de fonctionnement: le nombre total actuel des opérations de levage et chute de l'unité électrique.
- Symbole en temps réel (RT Flag) : affichage en temps réel de l'état actuel de l'unité électrique, y compris les alarmes, état de fonctionnement etc.

Ce qui suit est la liste des symboles en temps réel qui sont possibles d'apparaître dans les images.

alarme de capteur	Cet état indique une erreur matérielle
alarme Hall	Cet état indique une erreur matérielle
erreur de configuration	erreur de configuration ou illégale de l'unité électrique
Erreur à effacer manuellement	Erreur de l'Etat, nécessaire de demander aux

	ingénieurs
en cours de configuration	l'unité électrique en cours de configuration
mode de test	l'unité électrique en cours de test
Débrayage de moteur	Cet état indique que le signal de débrayage est en cours de sortir
marche de filtre	Cet état indique la sortir du signal de l'état de fonctionnement
signal de came	Cet état indique que le signal de came est en cours de sortir
levage	l'unité électrique est en cours de monter
chute	l'unité électrique est en cours de descendre
position Min.	
position Max.	
OverVolt	
UnderVolt	
erreur de communication parallèle	En tant que la machine hôte, impossible d'obtenir l'état de la machine esclave, en ce moment, impossible de faire la connexion parallèle.
erreur d'état parallèle	En tant que la machine hôte, justifier que l'état ou la position de la machine esclave est différent avec la machine hôte, en ce moment, impossible de faire la connexion parallèle.



Soit symbole des journaux, le cliquer pour voir l'histoire, avec un total de 800 informations enregistrées localement / à distance concernant l'opération historique et les pannes, nouvelle information qui dépasse le record, chronologiquement écrasera celle originale.

	temps	événement	
1	2013-07-03 08:33:03	démarrage de système	retour
2	2013-07-03 08:31:57	démarrage de système	
3	2013-07-03 08:30:50	démarrage de système	précédent
4	2013-07-03 08:11:55	démarrage de système	suivant
5	2013-07-02 15:34:03	La position est changée à 77	
6	2013-07-02 15:33:59	Opération de levage à distance	
7	2013-07-02 15:33:56	Opération de descendre à distance	vide

2013-07-03 08:39:36

Les rappels possibles de l'appareil comme le tableau suivant

démarrage de système

Opération locale de levage

Opération locale de chute

Opération locale d'arrêt

Opération de levage à distance

Opération de descendre à distance

Opération d'arrêt à distance

La position est changée à

Manivelles à la main se ferme

Manivelles à la main s'ouvre

Signal de verrouillage disparaît

Signal de verrouillage paraît

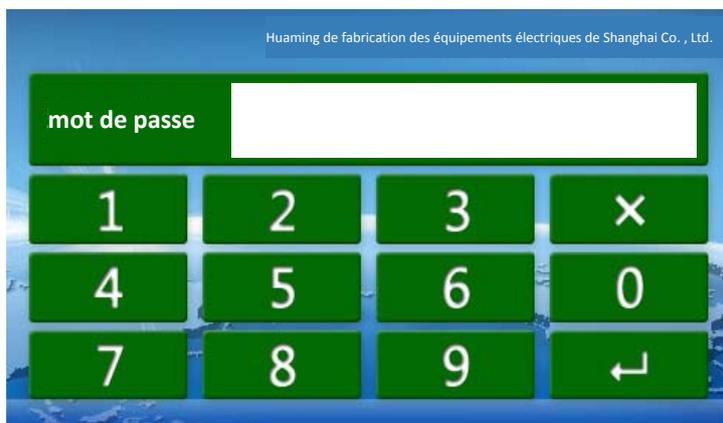
Hors ligne

En ligne

4. Paramétrages

Appuyez sur le coin supérieur droit de l'écran de l'interface principale, l'image suivante apparaît, entrez le mot de passe correct pour accéder au menu de configuration, les paramètres du système peuvent être modifiés.

Après l'usine du contrôleur à distance, en plus que l'utilisateur doit modifier le mode de fonctionnement des machines hôte et esclave ou les paramètres de réglage automatique de tension, généralement il n'est pas nécessaire d'entrer dans l'interface de configuration. Si un utilisateur a besoin de modifier lui-même les paramètres de fonctionnement de l'appareil. Il peut communiquer le personnel de la société de Huaming pour obtenir le mot de passe.



Lorsque le mot de passe est entré correctement, l'image de réglage comme suivante apparaîtra à partie du système, sélectionnez le type des paramètres que vous souhaitez modifier.



1. Paramètres du système

Réglez le mode d'obtention des données en temps réel de l'unité électrique et les paramètres de communication entre les unités électriques.

2. paramètres de fonctionnement

Il s'agit principalement des réglages du mode de fonctionnement de l'appareil et des paramètres connexes.

3. Balayage de la machine de sauvegarde

Lorsque l'appareil fonctionne en mode hôte parallèle (y compris le mode manuel ou automatique) , vous pouvez obtenir l'adresse du réseau du module de commande à distance réglé comme la machine esclave de manière dynamique sur le lien actuel.

4. Paramètres d'échantillonnage

Lorsque l'appareil est réglé pour fonctionner en mode automatique (y compris le mode parallèle ou indépendant) , vous avez besoin paramètre électrique d' une boucle de bus comme une référence de réglage de tension, au maximum jusqu'à 3 boucles de ABC 3 phases, et il faut modifier les paramètres de réglage de tension.

5. Consigne de AC (pour la pré-mise en service, l'opération ne est pas recommandée pour l'utilisateur)

Lorsque l'appareil est réglé pour fonctionner en mode automatique (y compris le mode parallèle ou indépendant) , la tension de référence ou la précision de l'échantillonnage du courant de référence seront réglées selon la demande, la précision générale d'échantillonnage est au sein de 2‰.

6. Définition de sortie

Conformément à la demande de l'utilisateur, le volume de sortie du commutateur 7 voies à l'arrière de l'appareil est défini, soit par défaut la sortie du code BCD à 6 voies, la sortie en marche à 1 voie.

7. Paramètres de réseau

Réglez l'adresse et les paramètres du réseau de l' appareil, chaque appareil en communication par liens de ports de communication nécessite les paramètres, par exemple l'appareil de hôte et esclave en mode parallèle, et les appareils en expansion grâce à port du réseau. L'adresse du réseau doit être acheminé à l'autre, mais elle n'est pas limitée au même réseau local.

8. Réglage du temps : pour régler le temps de l'appareil.**9. Calibrage de l'écran : pour ajuster la précision de l'écran tactile. Non recommandé ce réglage pour l'utilisateur.**

La procédure de paramétrage sous les conditions d'utilisation générale comme suivante:
le paramétrage du réglage automatique de tension

1. Régler le menu des paramètres d'échantillonnage
2. Régler le menu des paramètres de fonctionnement

Le paramétrage du réglage de tension par connexion parallèle aux machines hôte et esclave

1. Régler le menu des paramètres de fonctionnement
2. Réglez le menu des paramètres de réseau
3. Si la machine hôte prend le mode de réglage automatique de tension, suivant la procédure du

paramétrage du réglage automatique de tension

4. Après le paramétrage des machines hôte et esclave, la machine hôte entre dans le menu de balayage de l'appareil de sauvegarde, balayer toutes les adresses du réseau de la machine esclave, assurez-vous que toutes les machines esclaves sont correctement connectées.

Réglage de l'émetteur des positions externes

Pour le menu des paramètres du système, l'extension locale est réglée à ouverte.

Une description détaillée pour chaque sous-menu comme suivante

Dans chaque sous -menu, dans la plupart des cas, utiliser les boutons gauche et droite ou haut et bas dans l'interface pour sélectionner un item, utiliser + ou appuyer sur la zone de liste déroulante des items pour modifier les paramètres. ✓ à confirmer, ✗ indique annulé.

■ Paramètres du système

L'interface des paramètres du système comprend un total de 6 pages.



Mode de liaison : soit le mode à sélectionner l'appareil, et obtenir des données en temps réel de l'unité électrique, le mode de fibre optique par défaut. Un total de 4 modes à choisir : le mode de fibre optique 1, le mode de fibre optique 2, le mode de fibre optique 3, la synchronisation de réseau.

Le mode de fibre optique se réfère que le SHM- K relie l'unité électrique par la fibre optique, reçoit les données envoyées, et contrôle son fonctionnement.

Le mode de fibre optique 2 et le mode de fibre optique 3 seront utilisés d'une manière

particulière, désigne que le SHM- K (spécial) connecte simultanément 2, 3 unités électriques via la fibre optique, et contrôle leur fonctionnement (généralement utilisé aux grands transformateurs).

Synchronisation de réseau se réfère que le SHM- K ne est pas directement relié à l'unité électrique, il visite un contrôleur à distance d'autre côté via le port de réseau (soit contrôleur à distance d'autre côté) pour transmettre les données des unités électriques, et il contrôle cette unité électrique, il est considéré principalement comme une extension pour autres contrôleurs à distance pour l'opération et la surveillance à distance.

Autorisation d'opération pour l'unité électrique, lorsque le SHM- K règle le contrôleur à distance d'autre côté et la synchronisation de réseau en mode manuel, l'opération précédente est prioritaire, sous l'autre mode de l'opération, le contrôleur à distance est prioritaire par rapport à l' synchronisation du réseau SHM- K, puis le SHM- K de la synchronisation de réseau ne peut afficher que les données, ou tout simplement que l'expansion.

Extension locale : interdit par défaut, si la nécessité d'élargir l'émetteur des positions, puis cet item est activé. Cet équipement sort le protocole CDT par le port RS485, en transmettant les informations de positions à l'émetteur. Habituellement, une fois les ports de sortie des positions au dos de l'appareil ne sont pas suffisants, les ports seront élargis.

Expansion du réseau: interdit par défaut, s'il y a d'autres dispositifs, la nécessité d'obtenir l'état de cet appareil via le réseau, le port sera ouvert. L'appareil ouvre les ports du réseau aux autres utilisateurs pour leurs accès. Les protocoles de soutien actuels sont le protocole IEC104 et celui personnel défini par Huaming. S'il vous plaît sélectionner le protocole automatique de Huaming, de sorte que les autres contrôleurs à distance font la surveillance à distance (le mode de liaison de l'autre contrôleur à distance doit être sélectionné comme la synchronisation de réseau). Si vous choisissez le protocole IEC104, il sera seulement fourni au RTU ou le contrôle à distance.

Les 3 images suivantes sont utilisées au réglage des paramètres de communication entre SHM-K et l'unité électrique, dès que le mode de liaison de l'appareil est en la fibre optique, il sera positif.



Adresse de l'appareil : Régler l'adresse de l'appareil du protocole de communication de SHM- K. Généralement la valeur par défaut est bonne.

Adresse de liaison : doit correspondre à l'adresse du contrôleur à distance. L'adresse par défaut

du module de SHM- K est 1, seulement l'adresses 1 est valide ;

Lorsque vous utilisez le mode de fibre optique,

Lorsque vous utilisez le mode de fibre optique 2, seulement les adresses 1 et 2 sont valides ; respectivement comme 1, 2.

Lorsque vous utilisez le mode de fibre optique 3, les adresses 1-3 tous sont valides. respectivement comme 1, 2,3.



Intervalle de communication : pour indiquer la différence minimale entre les deux fois de communications

Heures supplémentaires: Lorsque les ordres de recherche sont lancés, s'il y aura le dépassement par rapport aux données, il est déterminé que l'unité électrique ne répond pas.

Nombre d'essai: Lorsque la recherche échoue en plusieurs fois, il est déterminé que l'unité électrique est déconnectée.

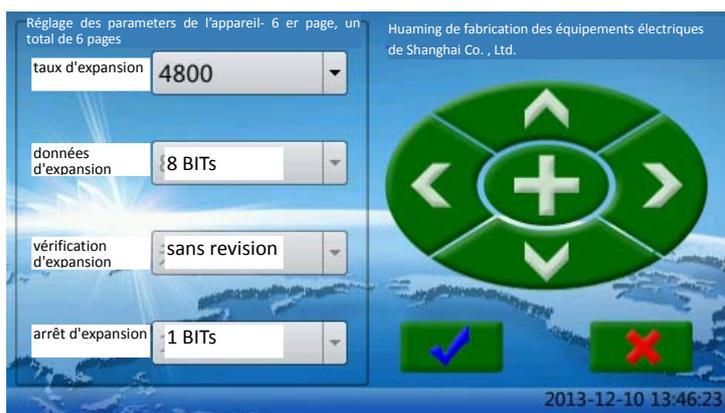


Définissez les paramètres de communication à fibres optiques, Généralement la valeur par défaut est bonne.



Lorsque le mode de liaison de l'appareil est la synchronisation de réseau, les paramètres de conformément à cet image, l'adresse de réseau du contrôleur à distance d'autre côté et les paramètres de communication seront réglés. Lorsque le mode de liaison de l'appareil est la fibre optique, il sera négatif.

Le contrôleur à distance d'autre côté doit ouvrir la fonction d'extension du réseau, et le protocole doit être celui de Huaming.



Lorsque la fonction d'extension locale est activée, les paramètres de communication seront utilisés pour définir le protocole CDT . si l'expansion locale est pas ouverte, ses paramètres sont invalides.

■ Paramètres de fonctionnement



Mode de fonctionnement

Les modes de fonctionnement actuels a un total de 5 choix, soit : manuel - indépendant, automatique - indépendant, manuel - parallèlement, automatique - parallèlement, parallèle à la machine esclave (parallèle parallèle à la machine de sauvegarde)

Les 5 items ci-dessous ont la relation avec la fonction de réglage automatique de tension, si l'appareil ne fonctionne pas en mode de réglage automatique de tension, alors ses paramètres sont dénués de sens.

Retard de fonctionnement

Les données de canaux de référence dépassent certains temps pour mener à une opération de réglage automatique de tension. La plage réglable est 10s à 180s, 60s par défaut.

Canal de référence

Jusqu'au bus avec la tension triphasée, et les paramètres de courant a un total de 6 paramètres optionnels, le canal de tension est dans le canal 1 par défaut (soit la phase A). Indique que l'appareil calcule les valeurs d'échantillons sur le canal de référence, puis les comparent les limites inférieure et supérieure, la précision de réglage, en déterminant ainsi si le fonctionnement de réglage de tension est nécessaire.

la précision de réglage、la limite supérieure、la limite inférieure

Plage réglable de la précision de réglage est 0,00 % ~ 10,99 % , la valeur par défaut est de 6,00 %.

Les données des limites supérieure et inférieure à remplir doivent être les valeurs testées du canal de référence.

La tension dépasse la limite supérieure / inférieure, l'appareil est en état de surtension, l'alarme du système.

La tension est supérieure à la précision de réglage, en dessous de la limite supérieure, l'appareil est en état de dépassement, la position est à diminuer.

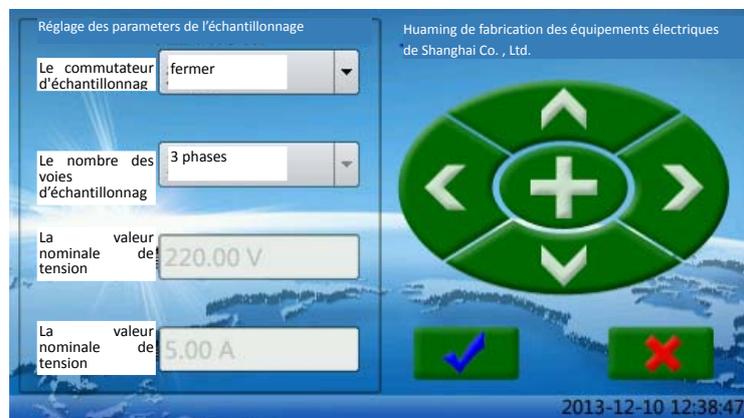
La tension est inférieure à la précision de réglage, en dessus de la limite inférieure, l'appareil est

en état de dépassement, la position est à augmenter.

Le courant est pareil.

Remarque : la précision de réglage, les limites supérieure et inférieure doivent correspondre au canal de référence sélectionné.

■ Paramètres d'échantillonnage



Lorsque le système fonctionne en mode du réglage automatique de tension, l'image est utilisée pour définir les paramètres de l' image, et l'image coordonne la consigne de AC pour assurer l'exactitude des données.

Le commutateur d'échantillonnage : Lorsque l'appareil doit fonctionner en mode du réglage automatique de tension, et l'appareil est équipé de matériel connexe, il a besoin d'activer le commutateur d'échantillonnage.

Le nombre des voies d'échantillonnage : le système peut prendre au maximum 3 voies (soit ABC 3 phases), ici 1 voie représente 1 boucle, soit un courant à une tension, généralement le réglage automatique de tension ne nécessite que une tension.

La valeur nominale de tension : Remplissez une fois la valeur testée, par exemple pour le transformateur 35kVde, ici à remplir 35 kv .

Remplissez une fois la valeur testée, par exemple 600A côté, seulement 600A à remplir.

Les valeurs PT CT testée de la deuxième fois de l'appareil sont par défaut 100V et 5A , si vous avez besoin de les changer ou re-définir, il a la nécessité de les signaler lors de la commande.

Après avoir modifié la valeur nominale de l'appareil, assurez-vous entrer dans l'interface des paramètres de l'opération, et modifier également les limites supérieure et inférieure.

■ consigne de AC



Cette image est utilisée pour étalonner l'exactitude de l'échantillonnage AC, vous devez définir

les paramètres de AC, puis étalonner les paramètres par cette image, noter que généralement lors de la sortie de l'usine, l'appareil a été calibré sur l'exactitude, s'il vous plaît exercer les opérations avec prudence.

Les données en temps réel collectées par la tension et le courant actuels, sont affichées dans les 3 sous-fenêtres des canaux d'échantillonnage.

Il y a totalement 3 zones de liste déroulante, la première zone est pour choisir le canal de calibrage (1-3 ou tous) , et la seconde est pour sélectionner le type d'étalonnage (la tension ou le courant) , la troisième zone est pour choisir le contenu d'étalonnage (offset DC, offset AC, et le gain)

Sélectionnez le consigne «+» pour déclencher le processus d'étalonnage, pour un étalonnage ordinaire, le contenu prend un temps de 15 à 20 secondes.

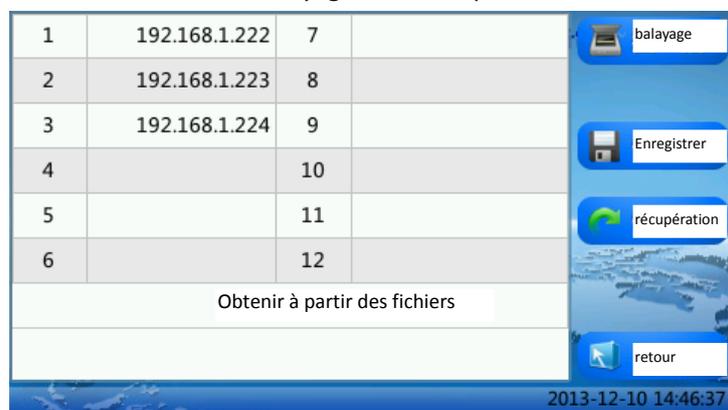
■ Paramètres de réseau



Le contrôleur à distance fonctionnant en mode parallèle (la connexion parallèle automatique, la connexion parallèle manuelle, parallèle à la machine esclave) ou dans le cas de la synchronisation de réseau, il a la nécessité de mettre en place l'adresse de réseau et les paramètres associés. L'adresse de réseau doit être routable.

■ Balayage de la machine de sauvegarde

Lorsque les équipements fonctionnent en mode parallèle à la machine hôte, le système lit l'adresse esclave à partir du fichier de configuration automatique, l'adresse esclave sera donnée par l'utilisateur, puis écrit dans le fichier de configuration, vous pouvez la lire en temps réel sur le site et l'obtenir via le balayage automatique de cette interface.



Lorsque vous démarrez l'image, le système lit l'adresse par défaut de la machine esclave parallèle

à partir des fichiers de configuration. les rappels en dessous de l'image seront obtenus à partir des fichiers.

Cliquez pour le balayage, pour le balayage de l'adresse de réseau de la machine fixée comme esclave dans le réseau local actuel. Il faut noter que le contrôleur à distance est fixé comme la machine esclave, son mode de liaison est généralement celui de fibre optique.

Cliquez pour enregistrer, les résultats de l'analyse ou le contenu affiché dans l'image seront enregistrés dans les fichiers de configuration.

Cliquez pour la récupération, si une erreur d'opération, puis les informations de balayage se retourneront vers l'état de démarrage de l'image.

■ Définition de sortie



L'appareil a 7 ports de sortie de relais, offrant les points passifs pour les utilisateurs. Les ports peuvent être changés en fonction des besoins de l'utilisateur.

Lorsque la valeur est celle d'usine par défaut, les premiers 6 ports seront en bcd code, le dernier est l'état de fonctionnement de l'appareil.

Sens	Paramètre	Sens	Paramètre
La sortie du Code Bcd de position est définie comme 1 ^{er}	1	l'état de signal d'alarme de l'appareil de commande	19
La sortie du Code Bcd de position est définie comme 2 ^e	2	l'état de contrôle local de l'appareil de commande	20
La sortie du Code Bcd de position est définie comme 3 ^e	3	l'état de contrôle à distance de l'appareil de commande	21
La sortie du Code Bcd de position est définie comme 4 ^e	4	l'état de fonctionnement de l'appareil de commande	22
La sortie du Code Bcd de position est définie comme 5 ^e	5	Indication de la position maximale de l'appareil de commande	23
La sortie du Code Bcd de position est définie comme 6 ^e	6	Indication de la position minimale de l'appareil de commande	24

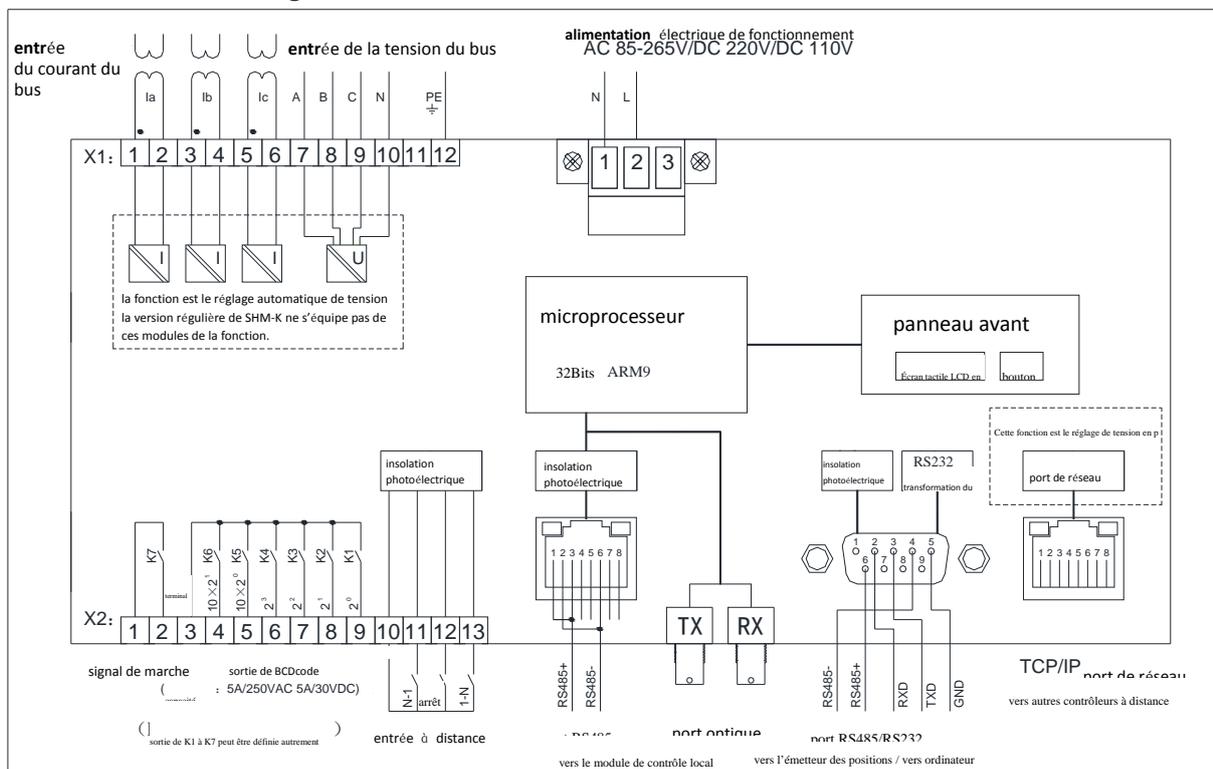
La sortie du Code Bcd de position est définie comme 7 ^e	7	Indication d'action de levage de l'appareil de commande	25
La sortie du Code Bcd en étape est définie comme 1 ^{er}	8	Indication d'action pour descendre de l'appareil de commande	26
La sortie du Code Bcd en étape est définie comme 2 ^e	9	Indication de signal de came de l'appareil de commande, indication de signal non en position	27
La sortie du Code Bcd en étape est définie comme 3 ^e	10	Indication de signal de la sortie de filtre de l'appareil de commande	28
La sortie du Code Bcd en étape est définie comme 4 ^e	11	Indication de signal de libération du moteur de l'appareil de commande	29
La sortie du Code Bcd en étape est définie comme 5 ^e	12	Indication de signal de la marche automatique de l'appareil de commande	30
La sortie du Code Bcd en étape est définie comme 6 ^e	13	Indication d'état de configuration de l'appareil de commande	31
La sortie du Code Bcd en étape est définie comme 7 ^e	14	Indication d'état d'effacement des erreurs de l'appareil de commande	32
La communication de l'appareil de commande est en l'état en ligne	15	Indication d'erreurs de configuration de l'appareil de commande	33
Etat de la manivelle de l'appareil de commande	16	Indication d'erreurs des éléments Hall de l'appareil de commande	34
L'état contrôlable de l'appareil de commande	17	Indication d'erreurs des éléments Hall de l'appareil de commande	35
État de signal par étage de l'appareil de commande	18	Indication d'erreurs non en position de la came de l'appareil de commande	36

■ Réglage de l'heure



Réglage de l'heure du système, prendre les choix sur la seconde, la minute, l'heure, le jour, le mois, et l'an par les boutons gauche et droite, augmenter ou diminuer par les bouton haut et bas, le bon réglage de l'heure du système facilitera l'utilisateur de bien comprendre l'enregistrement de marche de l'unité électrique dans l'image des journaux.

6. schéma de câblage



- Alimentation électrique à entrer est 85 ~ 265V AC ou 110V, 220V DC
Lors de l'entrée AC, les bornes L et N désignent le fil conducteur et le fil neutre de l'alimentation AC
Lors de l'entrée DC, +, - peut être sélectionné n'importe quel.
- Tous les ports de communication avec l'extérieur sont isolants à optique ou magnétique;

- Les ports de réseau sont 100M TCP/IP, le protocole est CEI 104, etc., ils sont utilisés à la connexion avec d'autres contrôleurs à distance pour réaliser la fonction de fonctionnement en parallèle, mais aussi la connexion avec d'autres appareils intelligents (IDE);
- La connexion de communication avec le module de contrôle local SHM-LC prend la fibre optique, le taux de communication d'usine est de 4800 bauds;
- La connexion de communication avec l'émetteur des positions prend RS485, grâce à un ou plusieurs émetteurs de différents types de la société, les positions seront sorties en modes de BCD code, résistances, 4-20 mA etc. pour répondre aux besoins des utilisateurs;
- Les orifices d'entretien RS232 connectent l'ordinateur pour le téléchargement des programmes et l'entretien;
- La sortie des positions de BCD code avec le contrôleur numérique à distance, ainsi que la sortie de signal de marche (signal de rotation du moteur) sont sorties à contact sec du relais. Ces sorties peuvent également être définies comme la sortie à contact sec de l'autre contenu.
- Le contrôleur numérique SHM-K soutient la connexion de bouton externe, les opérations de levage, chute, et d'arrêt sur l'unité électrique seront réalisées par ces boutons externes;
- La tension et le courant de bus peuvent être transmis au contrôleur à distance via PT/CT pour réaliser la fonction de réglage automatique de tension. SHM—K avec la fonction de réglage automatique de tension a la tension d'accès d'usine par défaut.

7. Précautions d'installation et d'utilisation

La température de l'environnement d'utilisation (périphérique) ne dépasse pas de - 25 ° C à 65 ° C, lors de l'utilisation dans les mauvais environnements, il faut passer la commande spéciale.

L'humidité relative de l'environnement d'utilisation (environs) doit être inférieure à 95%, et sans condensation.

Dans les lieux où il existe de la poussière et d'autres poussières métalliques, veuillez installer le cadre ou l'armoire de protection.