

Подключение RTA 602

Провод	Тип	Сигнал	Примечание
Розовый	I вх (+ mA)	Ток вх/вых	Мин. 7,5 V до макс. 35 V _{dc} при 4-20 mA
Коричневый	I вых (- mA)		
Зеленый	S1 (настройка 1)	Конфигурация	Конфигурация: Обратитесь к предыдущей странице Работа: Все три провода соединены вместе
Желтый	S2 (настройка 2)		
Серый	SC (настройка общий)		
Белый	Не используется	Не используется	Этот провод отрезается

Нагрузочная способность

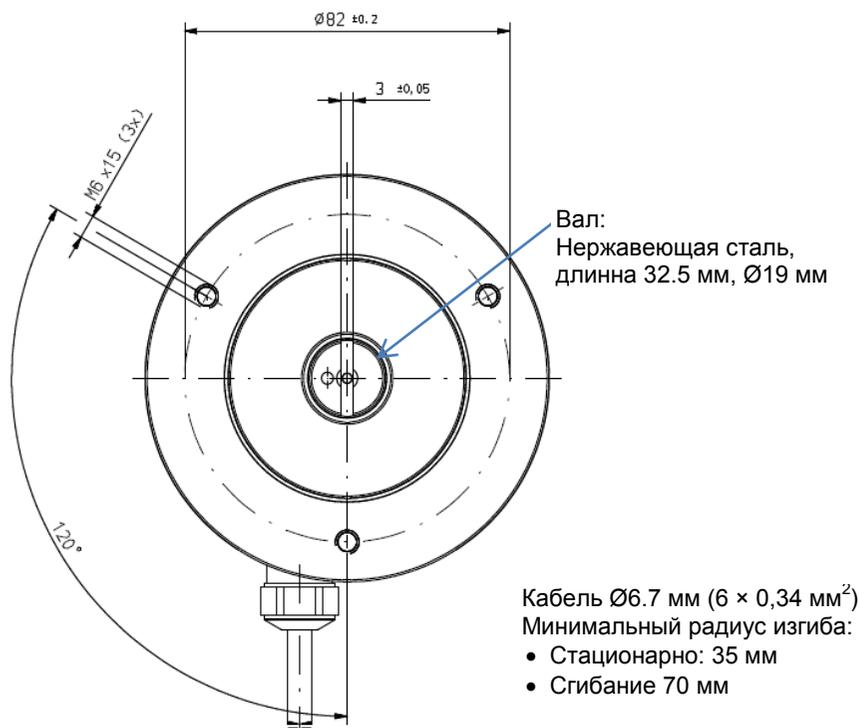
К датчику RTA 602 может быть подключена нагрузка до 500 Ω при напряжении ≥ 18 V_{dc} или 800 Ω при напряжении ≥ 24 V_{dc}. Для обеспечения надежной работы при максимальной нагрузке напряжение питания не должно падать ниже минимально допустимого значения.

Пример:

В системе индикации положения руля с номинальным напряжением питания 24 V_{dc} (V_{бат} ≥ 20 V): падение напряжения в кабеле макс. 2 V на 20 mA, нагрузка может быть до 500 Ω - это позволяет подключить к одному датчику RTA 602 до 10 приборов XL и один панорамный индикатор TRI-2.

Дополнительная информация об устройстве представлена на сайте www.deif.com.

RTA 602



DEIF

- power in control

CE

РУКОВОДСТВО ПО УСТАНОВКЕ



Датчик положения руля, RTA 602 2-проводной интерфейс 4-20 mA

- Высокая точность и прочная конструкция
- Совместимость с датчиком RT-2
- Морские одобрения



DEIF A/S · Frisenborgvej 33 · DK-7800 Skive
Tel.: +45 9614 9614 · Fax: +45 9614 9615
info@deif.com · www.deif.com

Документ №: 4189350051A

Введение

Датчик угла поворота RTA 602 с интерфейсом 4-20 мА, электрически и механически полностью совместим с датчиком угла поворота RT-2.

Настройка по умолчанию: CW: $-45^\circ = 4 \text{ мА}$, $0^\circ = 12 \text{ мА}$ и $45^\circ = 20 \text{ мА}$.

Нулевая точка и калибровка

Датчики RTA 602 могут быть сконфигурированы для измерения угла поворота в диапазоне от $\pm 20^\circ$ до $\pm 180^\circ$.

Для калибровки датчика должны быть заданы следующие точки:

[1] нулевое значение (при 12 мА), [2] мин. значение (4 мА) и [3] макс. значение (20 мА), или $\frac{1}{2}$ диапазона угла поворота: [2] точка 8 мА и [3] точка 16 мА.

В некоторых установках нет возможности установить руль в минимальное положение для калибровки. (4 мА) (20 мА) диапазон.

Пример:

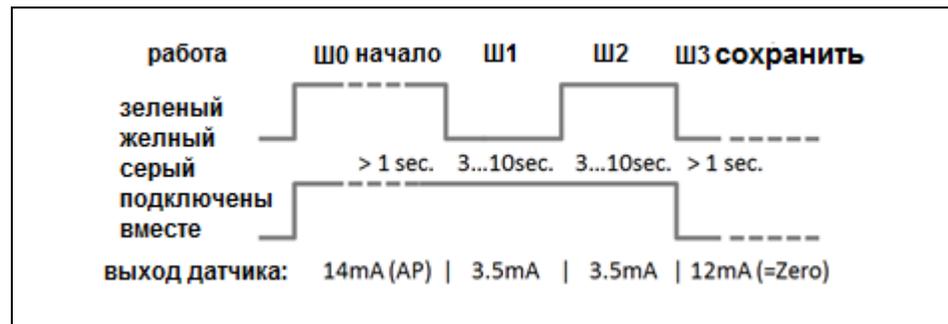
Положение руля ограничено в диапазоне $\pm 40^\circ$ при полном диапазоне $\pm 45^\circ$. Для калибровки используйте функцию задания половины диапазона « $\frac{1}{2}$ угла» (8/16 мА) шаги [2] и [3] выше. Установите руль в положение $\frac{1}{2}$ (точка $-22,5^\circ$) и активируйте функцию « $\frac{1}{2}$ угла» для задания значения 8 мА. Затем для точки $+22,5^\circ$ задайте 16 мА.

Настройка при помощи проводов

Конфигурация каждого положения состоит из: Начало: Ш0 начало конфигурации: Ш1, Ш2, Ш3: Сохранение настроек и работа. Конфигурация производится подключением зеленого (S1) и желтого (S2) проводов к серому (SC) в различных комбинациях.

В режиме конфигурации (Ш1 и Ш2), выходной ток датчика будет 3,5 мА.

На следующем примере показано задание новой нулевой точки в направлении вращения CW:



Если последовательность конфигурации выполнена не корректно, то RTA 602 не сохранит новых настроек и вернется к нормальной работе без изменений.

В приведенной ниже таблице описаны последовательности калибровки датчика. AP - это фактический угол, и DP - положение паузы.

Функция	НАЧАЛО:		Примечание
	Перед	После	
Ноль CW			После задания нулевой, мин. и макс. точек датчик устанавливается в положение DP.
Ноль CCW			После задания нулевой, мин. и макс. точек датчик устанавливается в положение DP.
Мин. задание			В режиме CW (вращение по часовой), 4 мА находится вращением против часовой от нулевой, а точка 20 мА по часовой. Режим вращения против часовой CCW
Макс. задание			
$\frac{1}{2}$ мин. задание			Задаются точки 8 мА и 12 мА. Заданный угол не должен превышать $\pm 90^\circ$ от нулевой точки. Если значение превышено, то конфигурация не будет сохранена.
$\frac{1}{2}$ Макс. задание			
	КОНЕЦ: Ш3: Сохран. Оба на серый > 1 сек		Задать новую конфигурацию



Во избежании повреждений RTA 602 необходимо обеспечить непрерывное питание устройства во время его конфигурации.