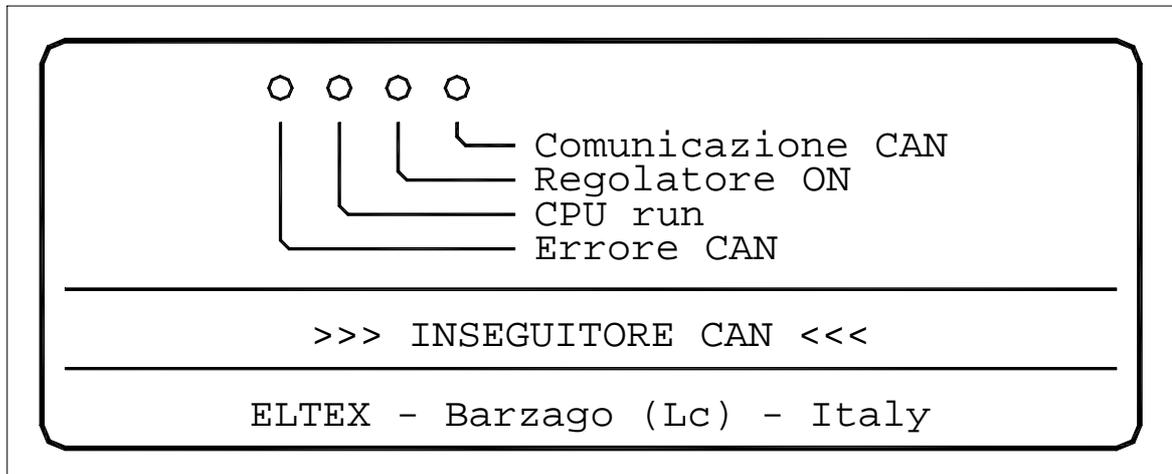


# INSEGUITORE I/F CAN



SPECIFICHE TECNICHE		
		MORSETTO
• Tensione di alimentazione	24Vdc 24Vac	19/20
• Dimensioni contenitore	105x90x60mm	
• Fissaggio guida DIN		
• Uscita alimentazione	24Vdc 100mA	21+ 22-
• 8 ingressi digitali PNP optoisolati	24Vdc	(28com-) 29÷36
• 8 uscite digitali PNP optoisolate	24Vdc	(18com+) 10÷17
• 1 uscita analogica optoisolata	±10V 25mA	(9GND) 7/9
• 1 porta CAN optoisolata		1÷4

Il convertitore e' dotato di 4 LED che indicano:

- 1°led rosso: lampeggia se si verifica un'errore di comunicazione, il mancato collegamento del trasduttore od un'errore di cablaggio.
- 2°led verde: lampeggia quando il funzionamento è regolare; è fisso acceso o spento, se ci sono problemi nella CPU.
- 3°led verde: lampeggia se si verifica un'errore d'inseguimento (la differenza tra master e slave è maggiore del limite impostato); è fisso quando il regolatore è abilitato.
- 4°led giallo: acceso indica la comunicazione CAN in atto tra CPU e trasduttori; spento indica l'errore.

Sotto il frontalino (apribile inserendo un piccolo cacciavite nell'apposita tacca) troviamo i seguenti componenti:

- Connettore DB9: consente la comunicazione RS232 tra dispositivo e PC
- Dip-switch a 4: previsto per future espansioni
- Pulsante reset: serve per resettare la CPU
- Jumper JP7: serve per l'upload del firmware (**NON SPOSTARE**)

## FUNZIONE DEGLI INGRESSI

- Morsetto 36, Abilitazione regolatore: portato a livello alto, abilita il regolatore.
- Morsetti 34 e 35, Spostamento Dx e Sx: portati a livello alto mentre è abilitato il regolatore, aggiunge una correzione manuale di spostamento.
- Morsetto 33, Memorizzazione zero: portato a livello alto a regolatore disabilitato, memorizza la posizione di zero dello slave.
- Morsetto 32, Recupero posizione zero: portato a livello alto a regolatore disabilitato, (comando ad azione mantenuta), recupera la posizione memorizzata.



## **FUNZIONE DELLE USCITE**

- Morsetto 10, Inseguitore OK: è a livello alto quando l'inseguitore è OK (nessun errore presente)
- Morsetto 11, Regolatore abilitato: è a livello alto quando l'inseguitore è abilitato dall'esterno, oppure quando fa il recupero della posizione di zero. (Serve per l'eventuale comando dei rubinetti elettrici).
- Morsetto 12, Errore inseguimento: la differenza tra master e slave è maggiore del limite impostato.

## **INSTALLAZIONE**

E' necessario fare in modo che quando il carro master è in posizione centrale (funzione autocentro del guidanastro), il trasduttore master deve essere fissato meccanicamente in modo da indicare 100mm ( $\pm 0,5$ mm) (Utilizzare la funzione monitor M sul PC).

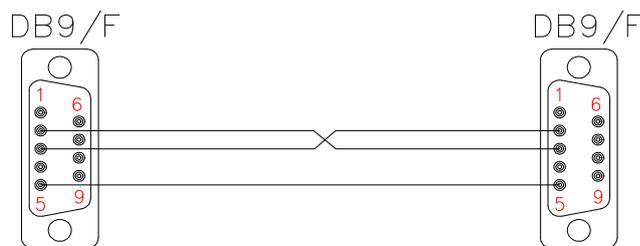
Il trasduttore slave deve essere posizionato in modo da coprire tutta la corsa meccanica della contropunta svolgitore.

## PROGRAMMAZIONE

Tutta la programmazione viene effettuata a mezzo PC tramite un normale programma di emulazione terminale.

Collegando l'interfaccia, tramite il connettore 9 poli posto sotto il frontale, alla seriale del PC, è possibile, effettuare la programmazione.

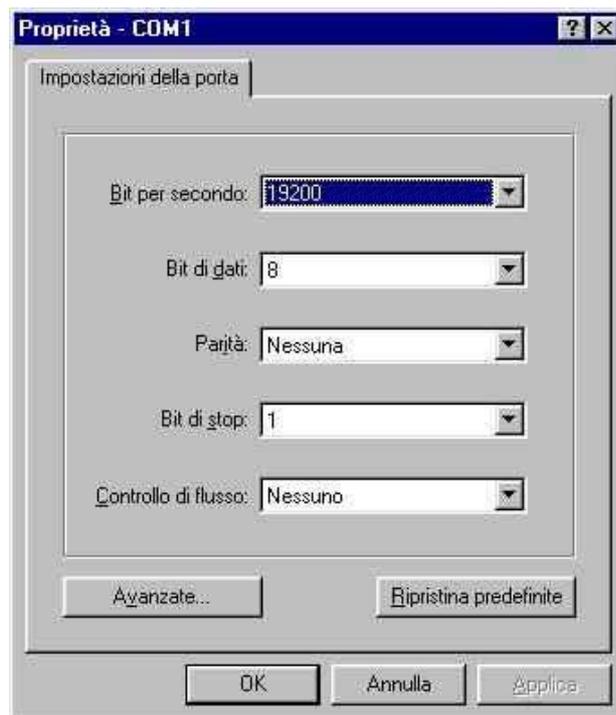
Schema del cavo di connessione PC/Inseguitore



Utilizzare Hyper Terminal che è presente in tutte le versioni di windows. Lanciare il programma, dare un nome, settare per il collegamento alla COM disponibile sul PC (vedi disegno sotto)



settare i parametri della porta a 19200, 8N1 senza controllo di flusso (vedi disegno sotto)



premere OK per confermare.

Per verificare se il collegamento e' OK alla pressione del tasto <ESC>  
il dispositivo risponde mostrando una riga del tipo:

```
- Link stabilito.  
- Inseguitore Eltex.  
Vers.: 120.5  
Apr 04 2003 - 10:47:55
```

dove viene evidenziata la versione del F/W presente nel dispositivo.

Per tutti i comandi digitati non c'e' differenza tra maiuscole e minuscole, inoltre tutti i comandi vanno terminati con il tasto di "ENTER"

Digitando help, viene visualizzato l'elenco dei comandi disponibili  
help



## Progettazione e costruzione apparecchiature elettroniche industriali

di De Capitani Jolanda – 23890 BARZAGO (Lecco) fraz. Bevera via Santuario,24  
Tel. 031 8745444 – Fax 031 862696 – email: [info@eltex.it](mailto:info@eltex.it) - web: [www.eltex.it](http://www.eltex.it)

- Elenco comandi disponibili:

```
rer - read error
ver - versione
m   - monitor
P2  - coefficiente KP
P3  - coefficiente KI
P4  - coefficiente KD
P5  - max err inseguitore
P11 - posizione zero master (decimi di mm)
help
```

Digitando il comando rer, si ottiene un'elenco di 8 numeri, che sono gli ultimi 8 errori che si sono verificati sul convertitore. In caso di malfunzionamento vanno riferiti per aiutare la diagnostica.

```
rer
- Ultimi 8 errori      : 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0
```

Digitando il comando ver, si ottiene la versione del F/W presente nel dispositivo.

```
ver
- Inseguitore Eltex.
Vers.: 120.5
Apr 04 2003 - 10:47:55
```

Digitando il comando m, si accede al monitor dei seguenti parametri:

- Master: posizione cursore master (200mm)
- Slave: posizione cursore slave (700mm)
- Anl: valore in % dell'uscita analogica ( $\pm 100\%$ )
- Err: valore binario dell'errore (differenza tra master e slave)
- Inp: valore esadecimale degli ingressi digitali (00÷FF)
- Out: valore esadecimale delle uscite digitali (00÷FF)

```
m
- Test pos. cursori
```

```
Master - Slave - Anl - Err - Inp - Out
0.00   0.00   0    0   0x00 0x01
```



di De Capitani Jolanda – 23890 BARZAGO (Lecco) fraz. Bevera via Santuario,24  
Tel. 031 8745444 – Fax 031 862696 – email: [info@eltex.it](mailto:info@eltex.it) - web: [www.eltex.it](http://www.eltex.it)

**Digitando il comando p2?, viene visualizzato il fattore KP del PID**

p2?

- P02 (PID Kp) : 250

**per modificare il valore digitare p2=valore**

p2=300

- P02 (PID Kp) : 300

**Digitando il comando p3?, viene visualizzato il fattore KI del PID**

p3?

- P03 (PID Ki) : 100

**per modificare il valore digitare p3=valore**

p3=150

- P03 (PID Ki) : 150

**Digitando il comando p4?, viene visualizzato il fattore KD del PID**

p4?

- P04 (PID Kd) : 500

**per modificare il valore digitare p4=valore**

p4=550

- P04 (PID Kd) : 550

**Digitando il comando p5?, viene visualizzato il massimo errore ammissibile  
dell'inseguitore espresso in millesimi di mm**

p5?

- P05 (Max err. ins.) : 1000

**per modificare il valore digitare p5=valore**

p5=1100

- P05 (Max err. ins.) : 1100

**Nota: se i valori non sono nei limiti consentiti, viene visualizzato - Valore errato**



di De Capitani Jolanda – 23890 BARZAGO (Lecco) fraz. Bevera via Santuario,24  
Tel. 031 8745444 – Fax 031 862696 – email: [info@eltex.it](mailto:info@eltex.it) - web: [www.eltex.it](http://www.eltex.it)

Digitando il comando p11?, viene visualizzata la posizione zero master espresso in decimi di mm (es. 1000 = 100,0mm)

P11?

- P11 (Zero master, 0.1mm) : 1000

per modificare il valore digitare p11=valore

p11=1500

- P11 (Zero master, 0.1mm) : 1500

Digitando il comando p12?, viene visualizzata la scala dell'uscita analogica in percentuale (-200% +200%)

P12?

- P12 (DAC scale) : +100

per modificare il valore digitare p12=valore

p12=-100

- P12 (DAC scale) : -100