

模拟信号输出的链接编码器的智能控制器

产品名称	模拟信号输出的链接编码器的智能控制器
公司名称	上海楚嘉自动化科技有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	上海市金山区卫清西路423号三楼66室
联系电话	86-02151875325-803 13524896408

产品详情

品牌	美国进口	型号	PEC
控制类型	温度	控制模式	编码器控制器
温度范围	-35—90 ()	安装型式	盘式安装
输出信号	4~20mA模拟信号 (mA)	工作电压	220Vac (24Vdc可定制) (V)
外形尺寸	96mm*96mm (mm)		

上海楚嘉科技专供美国进口pec (智能控制器)

有意者欢迎来电咨询

联系方式：021-51875325/33516750/33516910

13524896408

qq：2433569545

智能控制器

型号：pec

产品介绍：

canopen、modbus/rs485多轴总线型绝对值编码器连接，

强大的信号抗干扰特性，专业的各种闸门开度定位、行车/

龙门吊同步纠偏、载荷保护、多闸门开度控制等功能。既可独立使用（连接控制变频器、液压系统），也可连接plc、触摸屏使用。

型号：	pec
安装型式：	盘式安装
工作电压：	220vac（24vdc可定制）
外形尺寸：	96mm*96mm
液晶显示位数：	显示位数可设定，最大可设10位显示
信号输出：	4~20ma模拟信号/modbus信号/rs485信号输出(选其一)
开关点输出数（集电器）：	2-10个开关点输出
零点设置：	按键设置或外部信号设置

产品细节图2：

产品细节图3

功能介绍：

——强大的美国工业级软件程序，高速大容量的32位cpu，可靠的美国原装一体化机，极具竞争力的性能价格比。内置专业的各种闸门开度定位、多闸门控制、同步纠偏控制、卷扬叠层运算、载荷保护报警等程序。ul、fcc、ce国际认证，为您增加闸门控制可靠性。

——连接canopen、modbus/rs485总线型绝对值编码器，可长距离连接1~64个编码器，2点载荷mv或电流输入，内置的绝对位置解码与编程，强大的抗干扰及绝对

位置计算功能，确保闸门开度定位与同步控制的精准度及可靠。

——简单的现场人机设定参数，友好汉化的液晶设置界面，可靠的最少连接，用户自给定的参数修改，为您节省现场调试时间，节省维护成本。

——1个canopen、2个modbus/rs485及可扩展的以太网连接，可方便连接plc、触摸屏、上位机；扩展的micro sd存储卡，2g的海量存储量，可长时间无纸记录，具有黑匣子功能；可选件gprs/gsm无线通讯卡，可短信输出。

成功案例：闸门同步纠偏控制、龙门吊同步控制、钢铁厂（料车主令控制）、天车同步控制、闸门荷重控制、机械设备配套厂。

智能控制器/pec

优式介绍：

小体积优势性能

美国原装，高等级的工业级标准，值得信赖的可靠性设计。

96mm × 96mm面板，厚64mm，面板安装和35mm 导轨安装两用，防水型面板，可户外使用。

面板矩阵式显示128 × 64像素，图形、中文可用，20个按键，文字、数字、功能输入，极为方便的人机操作界面。

强大内部计算功能，可支持浮点运算，高级数学运算，多回路pid，高速计数，脉宽调制，双闭环同步比较，远程通讯修改设置等。

多种输出控制功能，可输出modbus或4 ~ 20 ma信号控制变频器，可输出开关控制信号和4 ~ 20 ma信号，rs485信号或以太网连接上位机，可

canopen组网。

2gb microsd存储，程序存储，无纸记录，屏幕截图，事件保存（黑匣子功能）。

已内置双通讯口，可独立走各自协议，即可作为主站，也可作为从站，rs485自由协议、modbus、canopen总线、以太网、gprs/gsm的通讯选件，或可连接无线数传电台。

客户定制功能，具有用户定向开发的可编程功能，256k逻辑内存，5000点i/o，可以按客户要求定制特别功能需求更换面膜，作为客户定向开发的专用功能仪表，创新产品，创造价值

典型应用行业：

- 1、 闸门/龙门吊/天车的位置控制和同步纠偏控制
- 2、 载荷控制
- 3、 钢铁，冶金，机械制造厂

同步纠偏案例：

*新型起重机大车纠偏装置：概述

起重机由于车轮速度不一；两条大车轨道水平差异超标；车体重心移动；车轮组的安装误差等；在电动机受控相同的情况下，加之跨度长，运行距离远等特点，使得起重机大车行时，极易发生啃轨现象。既影响起重机的稳定运行，又给生产工作带来安全隐患。为解决啃轨问题，人们通常采用润滑车轮轮缘和轨道侧面，加装水平轮，调整车轮安装精度以及断电纠偏等方法，不仅效果不理想,而且实施困难。考虑到由于早期行车采用二次电阻调速，我们研制了一套绝对值编码器、智能控制仪等为主要设备构成的起重机大车自动纠偏系统，并把这一研究设计成果应用在了起重机大车纠偏中。经过现场的调试和运行，这套系统能够对起重机大车车身发生的偏斜进行自动的纠正，使啃轨现象得到消除，满足了现场生产要求。

*自动纠偏系统的控制原理：

大车运行时，两侧车轮组相对位置产生了偏差即行程差，那么这就会造成车轮轮缘与轨道之间发生挤压形成啃轨。如果在两侧车轮组行程差大于允许值时，对两侧车轮转速进行调节：降低相对位置超前一侧车轮的转速，提高相对位置在后一侧车轮的转速，或者保持一侧车轮的转速不变，提高或降低另一侧车轮的转速，使两侧车轮的行程差始终在允许的范围内。这样就可以有效的防止啃轨现象的发生。基于这种思想，我们在大车两侧从动轮上分别安装了两台绝对值编码器,用来检测大车每一侧车轮的行程值。两侧的电动机制动器分别由控制仪独立进行控制。由控制仪采集编码器读数并控制两侧的行程差在一定的范围内，控制仪内部设置两个阈值点，当行程差大于允许误差时，输出信号进行纠偏，当行程差小于允许误差时，纠偏停止，从而达到自动纠偏的目的。