

门式斗轮堆取料机遥控器研发设计

产品名称	门式斗轮堆取料机遥控器研发设计
公司名称	南京帝淮电子科技有限公司
价格	1.00/套
规格参数	品牌:帝科莱德 型号:DH-Z系列 产地:南京
公司地址	南京市栖霞区迈皋桥创业园科技研发基地寅春路18号-7
联系电话	13584058889

产品详情

门式斗轮堆取料机遥控器研发设计厂商南京帝淮功能说明

非标工业遥控器厂商南京帝淮电子科技技术讲解

门式斗轮堆取料机遥控器功能设计说明

- 1、遥控器配有急停按钮，电源按钮，只有上电后所做操作才能有效，配有选择按钮，当此选择中位时，只有行走有效；当选择左位时，只有取料臂、卸料臂变幅、回转有效；当选择右位时，行走、变幅、回转均有效。
- 2、方向比例摇杆用于控制斗轮机前后、左右行走。前后行走由同一个电比例变量泵控制，左右行走也由同一个电比例变量泵控制，控制电流200ma~~600ma。摇杆处于原位时，机器停止行走。（此速度不需要锁定，两方向夹角上也应控制比例输出。四个方向不仅需要比例输出，各方向还需要配有开关量点）
- 3、一比例手柄用于控制斗轮驱动速度。斗轮驱动单独由一电比例变量泵提供动力，控制电流200ma~~600ma。当手柄处于原位时斗轮速度为零，当手柄向前推时斗轮速度加快，当调整到合适速度时，松开手柄斗轮以当前速度运转。（此手柄可用自锁型比例手柄，或者配有锁定按钮）
- 4、一方向手柄用于控制取料臂回转，回转角度-90°~~+90°。当手柄向左推时取料臂向左回转动作，当手柄向右推时取料臂向右回转动作，松开手柄手柄回原位，取料臂保持当前位置不变。（可为开关量）
- 5、一方向手柄用于控制取料臂上下仰俯变幅速度。手柄向上推取料臂做上仰动作，手柄向下推取料臂做下俯动作，松开手柄手柄回原位，取料臂保持当前位置不变。（可为开关量）
- 6、一方向手柄用于控制卸料臂上下仰俯动作。手柄向上推卸料臂做上仰动作，手柄向下推卸料臂做下俯动作，松开手柄手柄回原位，卸料臂保持当前位置不变。（可为开关量）

(注：取料臂上下仰俯、取料臂回转、卸料臂仰俯三个动作形成互锁)

7、一启动按钮，按下启动按钮时，电机控制电路上电。(可为开关量按钮为带灯按钮。如果此按钮为自锁型，则不需要加停止按钮，如果此按钮不是自锁型，则需加一停止按钮)

8、一自动运行按钮，当按下自动运行按钮时，机器自动进行取料臂回转动作和向前步进动作。(可为开关量，此按钮为自锁型，并且为带灯按钮)

9、一按钮用于喇叭控制，当按钮按下时喇叭动作，按钮释放时喇叭停止动作。(可为开关量)

注：遥控器与控制器之间通过CanOpen通讯，可将信号传入控制器，遥控距离 $\geq 200\text{m}$ ，当遥控器电量过低或者通讯异常，应设置相应的报警及安全处理机制。在上述按键基础上，预留出两个空闲的开关量输出按键。