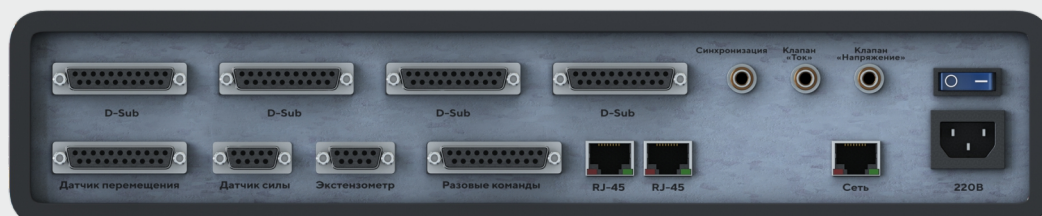
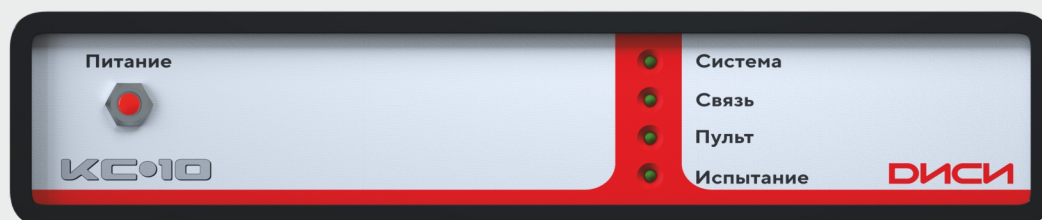


ДИСИ

ДИНАМИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

КС-10

КОНТРОЛЛЕР СЕРВОУПРАВЛЕНИЯ
ДЛЯ ГИДРАВЛИЧЕСКИХ И
ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКИХ
МАШИН



О контроллере	2
Общая блок-схема устройства и её характеристики	3
Синхронизация работы нескольких контроллеров	4
Дистанционное управление	5
Блок-схемы для работы с машинами	6
Обзор системы	7
Характеристики	8
Функционал программного обеспечения	9

DYSY.RU

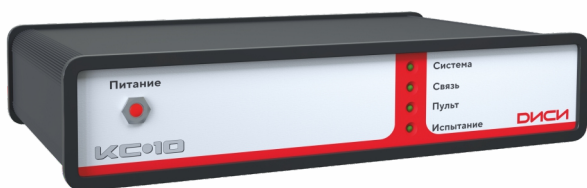


О КОНТРОЛЛЕРЕ

Компания ДИСИ предлагает вашему вниманию внешний цифровой контроллер серии КС, входящий в систему управления гидравлическими и электромеханическими испытательными машинами. Многолетний опыт в области производства машин для статических и динамических испытаний позволил разработчикам получить систему управления по точности, надежности и простоте управления не уступающую передовым аналогам известных брендов. Система состоит из контроллера сервоуправления и специализированного программного обеспечения. Аппаратное и программное обеспечение контроллера является собственной разработкой компании ДИСИ и позволяет обеспечить скорость опроса и выработки управляющего воздействия в системе не менее 10 кГц. Управление исполнительными механизмами электромеханической машины реализуется с помощью внешнего устройства - драйвера шагового двигателя или сервопривода. Для работы с драйвером требуется опциональное исполнение контроллера с соответствующим модулем расширения. Рекомендованный изготовителем электромеханической машины драйвер двигателя входит в комплект поставки оборудования.

Возможности контроллера

- 1 Статические испытания на растяжение, сжатие, кручение и изгиб
- 2 Испытания на малоцикловую усталость
- 3 Испытания на многоцикловую усталость
- 4 Пользовательские методики испытаний



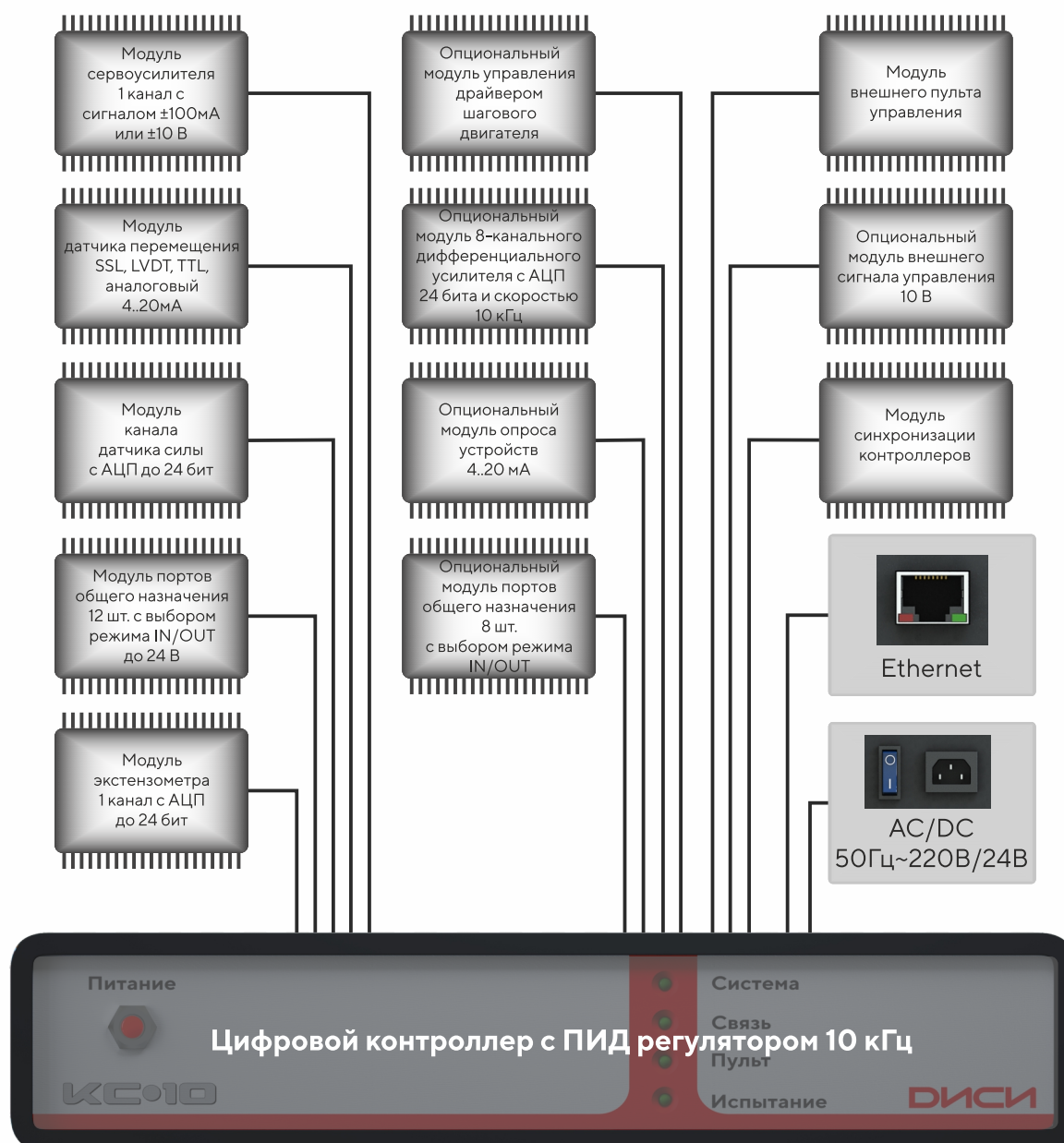
Контроллер предназначен для управления сервоклапаном при регулировании работы гидроцилиндра в составе универсальной испытательной гидравлической машины или в специализированном гидравлическом стенде.

Контроллер может поставляться как в составе новой испытательной машины, так и быть использован для модернизации старых отечественных или зарубежных машин.

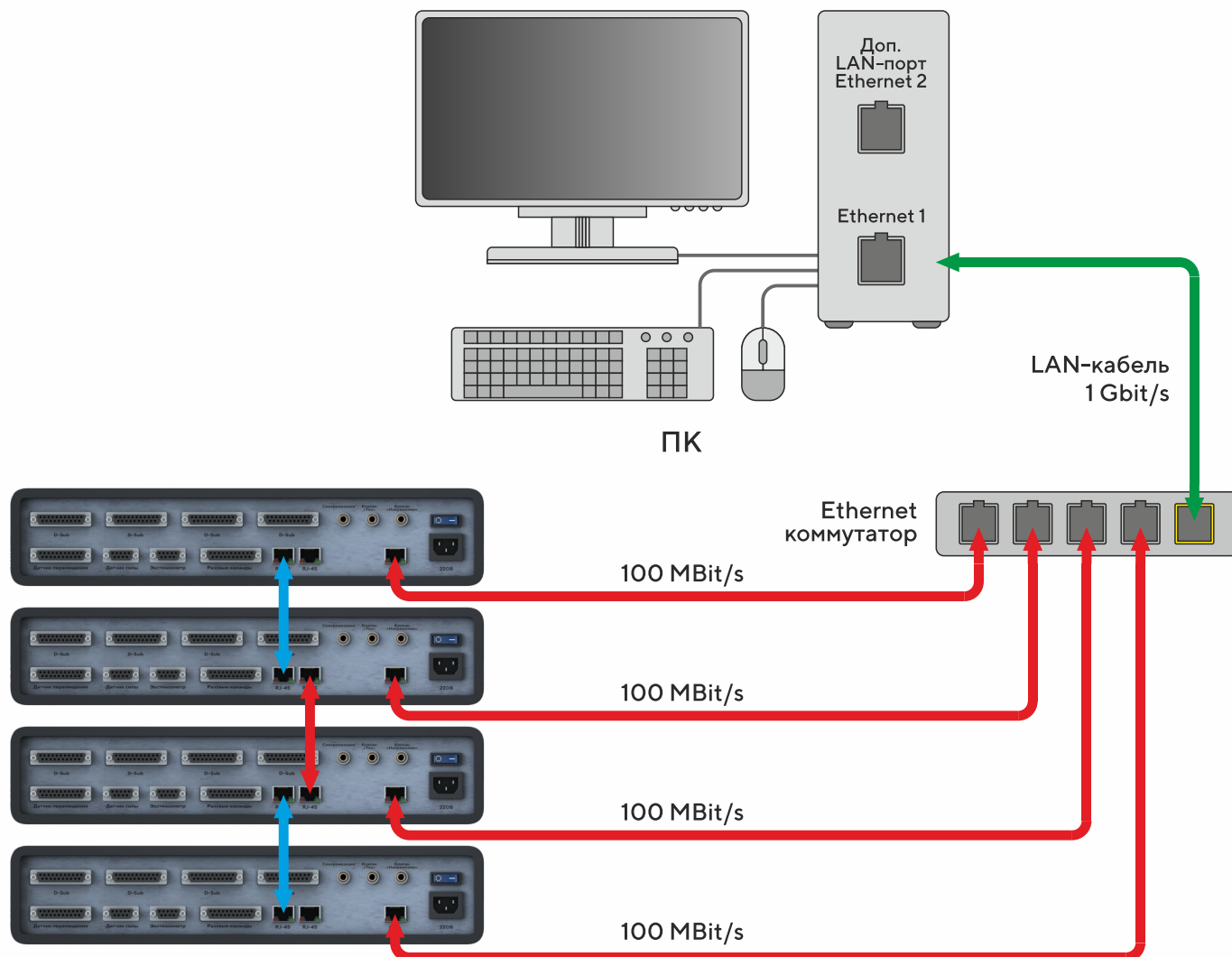
Конструкция контроллера позволяет использовать его как в лабораториях, так и в условиях производственных помещений. Для подключения к компьютеру оператора применяется LAN интерфейс с протоколом Ethernet.

ОБЩАЯ БЛОК-СХЕМА УСТРОЙСТВА И ЕЁ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Масштабируемая архитектура контроллера позволяет оснащать его опциональными модулями, значительно расширяющими функциональные возможности при проведении испытаний. Например, опциональный модуль контроллера используется для управления шаговыми двигателями и сервоприводами. Также опционально доступен модуль расширения позволяющий синхронизировать работу силозадающих электрических цепей контроллера с сигналом управления от внешнего устройства.



СИНХРОНИЗАЦИЯ РАБОТЫ НЕСКОЛЬКИХ КОНТРОЛЛЕРОВ



Аппаратная функция синхронизации работы контроллеров позволяет организовать одновременную работу нескольких исполнительных механизмов в составе испытательной машины, что актуально при проведении экспериментов со сложной схемой приложения нагрузок к исследуемому образцу. В режиме синхронизации происходит согласование амплитуд управляющих сигналов и поддержание требуемых фазовых сдвигов. В случае асинхронной работы нескольких контроллеров существует возможность согласования начала и конца испытания.

ДИСТАНЦИОННОЕ УПРАВЛЕНИЕ



Основные функциональные возможности пульта управления:

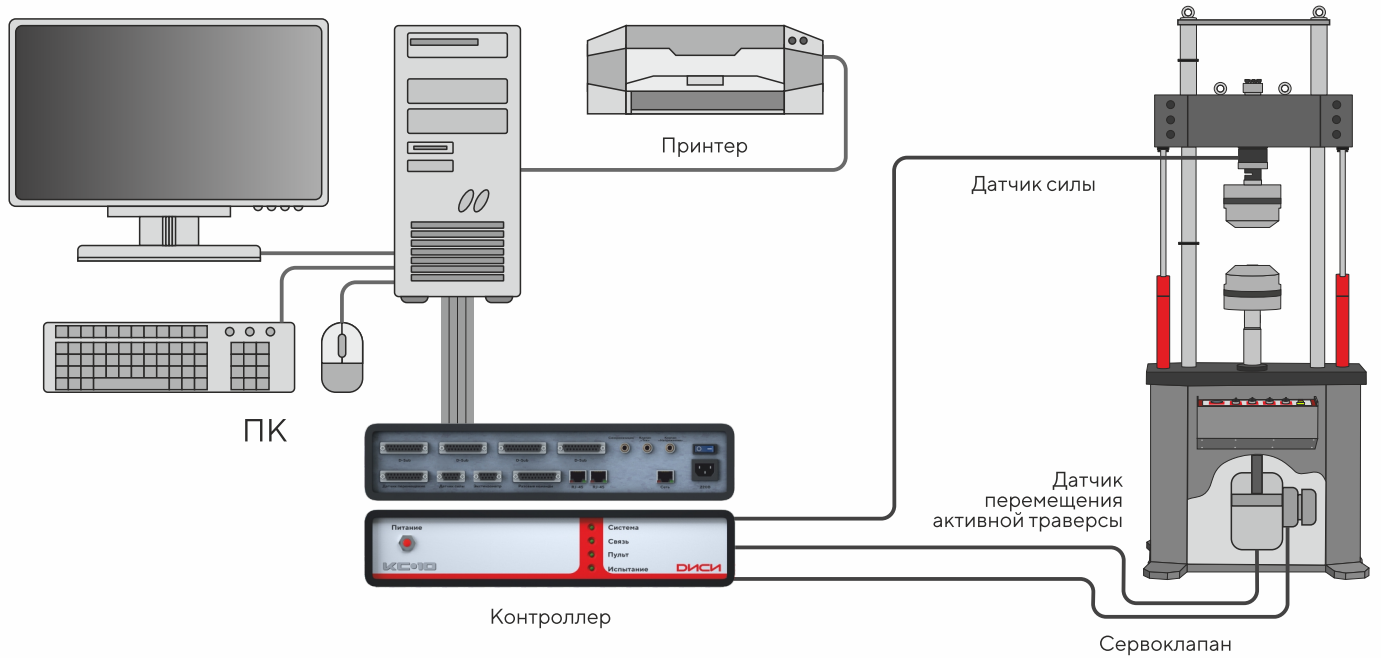
- 1 Включение и отключение основных исполнительных механизмов испытательной машины;
- 2 Аппаратный переключатель перехода в безопасный режим работы с исполнительными устройствами и механизмами;
- 3 Управление перемещением гидравлических и электромеханических цилиндров в безопасном режиме;
- 4 Управление работой гидравлических захватов;
- 5 Управление перемещением траверсы;
- 6 Управление работой гидравлическими зажимами траверсы;
- 7 Аварийное отключение системы.



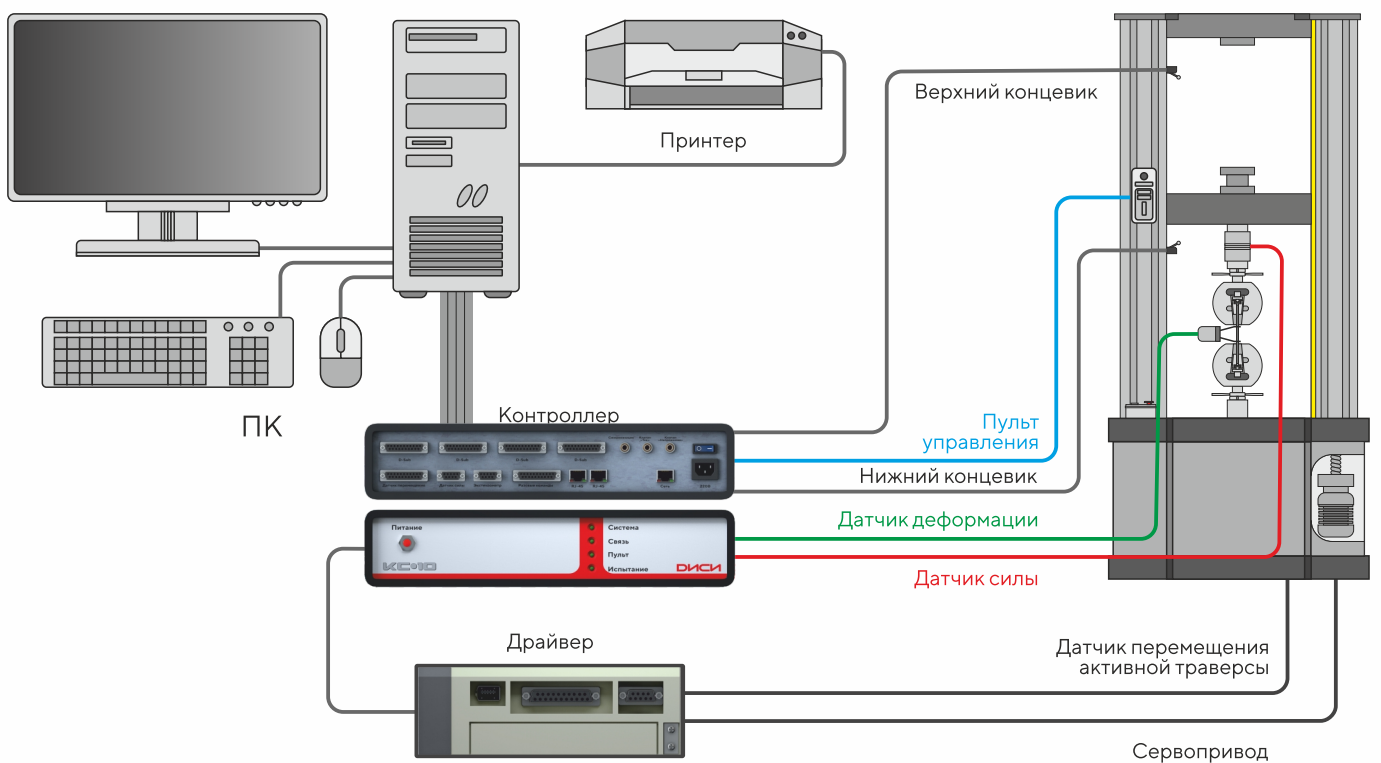
Ручной пульт дистанционного управления обеспечивает удобную настройку и взаимодействие с контроллером. Пульт дистанционного управления полностью цифровой, что позволяет осуществлять его конфигурацию в программном обеспечении пользователя на персональном компьютере. Пульт дистанционного управления может быть расположен на рабочем столе или установлен на силовой раме машины или стенда.

Устройство предлагает безопасный режим работы в ходе подготовки системы к проведению испытаний. В частности ограничивается скорость перемещения поршня гидравлического цилиндра при работе с пультом.

БЛОК-СХЕМА РАБОТЫ С ГИДРАВЛИЧЕСКОЙ МАШИНОЙ



БЛОК-СХЕМА РАБОТЫ С ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКОЙ МАШИНОЙ



ОБЗОР СИСТЕМЫ

Для работы с гидравлическими испытательными машинами контроллер доступен в двух версиях, позволяющих осуществлять работу в статическом и динамическом режимах. Версия контроллера для статических испытаний позволяет выполнять методики по растяжению, сжатию, кручению образцов в соответствии с требованиями действующих в РФ нормативных документов. Высокопроизводительная версия устройства поддерживает функциональные возможности младшей модели и даёт возможность проводить испытания на малоцикловую и многоцикловую усталость, а также реализовывать пользовательские методики испытаний. Контроллеры для электромеханических машин также поставляются в двух версиях для проведения статических и усталостных испытаний, а их функциональные возможности в части проведения расчётов и анализа результатов идентичны моделям для гидравлических машин. Отличие же заключается в том, что для работы с электромеханическими машинами требуется опциональный модуль расширения контроллера и внешний драйвер шагового двигателя или сервопривода.

Аппаратные возможности контроллера позволяют расширить функциональность испытательных установок за счёт использования разовых команд управления с выбором режима ввод/вывод. Например, разовые команды в режиме ввода могут быть использованы для подключения концевых датчиков положения исполнительных механизмов машины.

Возможности системы:

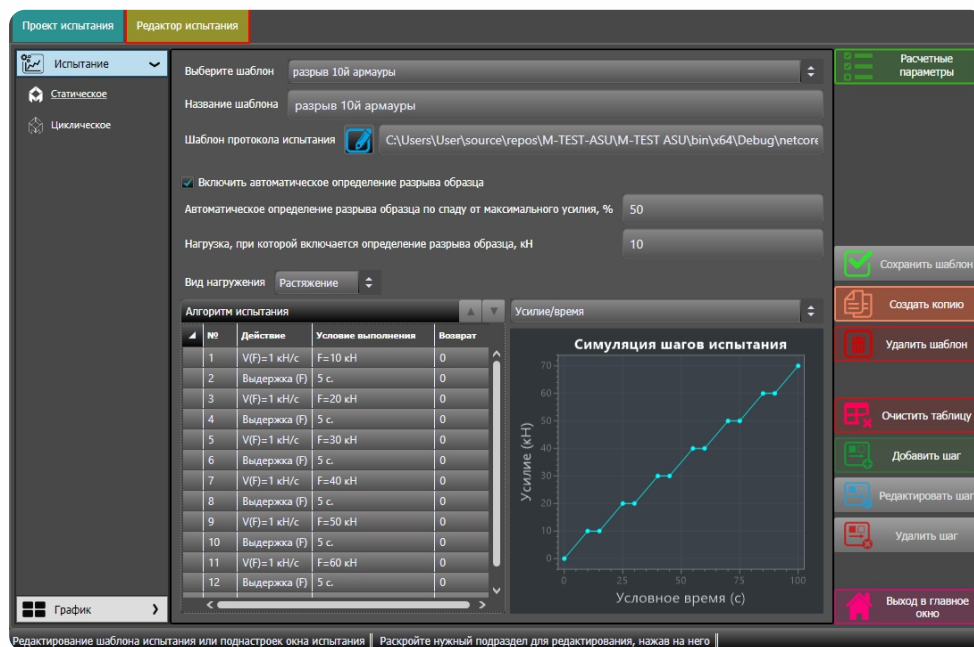
- 1 Работа с датчиком перемещения через один из имеющихся у контроллера интерфейсов;
- 2 Работа с датчиком силы;
- 3 Работа с экстензометром;
- 4 Работа с внешним оборудованием с помощью 12 портов общего назначения;
- 5 Работа с сервоклапаном;
- 6 Совместная работа нескольких контроллеров в синхронном режиме;
- 7 Работа с испытательной машиной с помощью ручного пульта управления;
- 8 Информационный обмен с компьютером оператора с помощью Ethernet.

Характеристики	Значение
Статический режим работы по перемещению и нагрузке	Да
Циклический режим работы по перемещению и нагрузке	Да
Количество каналов управления сервоклапаном	1
Диапазон токового сигнала управлением сервоусилителем, мА	±100
Диапазон сигнала управления сервоусилителем по напряжению, В	±10
Максимальная частота периодического сигнала формируемого контроллером, Гц	100
Скорость регулирования работы сервоклапана в замкнутом контуре управления, кГц	10
Коэффициент усиления от аналоговых датчиков, дБ	40
Ток питания тензометрических датчиков, мА, не более	100
Напряжение питания тензометрических датчиков и экстензометров, В	от 5 до 12
Максимальное количество синхронно работающих контроллеров, шт	8
Количество портов ввода и вывода, шт	12
Нагрузочная способность дискретных команд управления, мА	50
Максимальный ток дискретного входа контроллера, мА	10
Точность установки сигнала управления, мА	±0.1
Точность установки напряжения, мВ	±10
Диапазон сигнала управления сервоусилителя по напряжению, В	±10
Кол-во каналов с интерфейсом SSI для подключения датчиков перемещения, шт	1
Кол-во каналов с импульсным интерфейсом RUN/STOP для датчиков перемещения, шт	1
Датчик перемещения LVDT	1
Количество каналов для подключения мостового тензометрического датчика силы	1
Количество каналов для подключения мостового тензодатчика	1
Программная разрядность АЦП, бит	24

Опциональные возможности

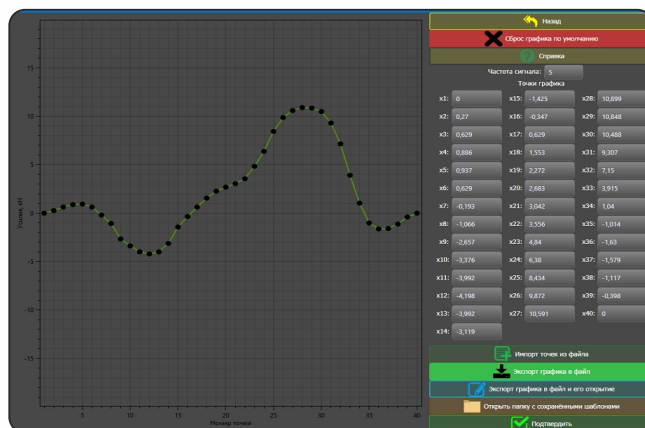
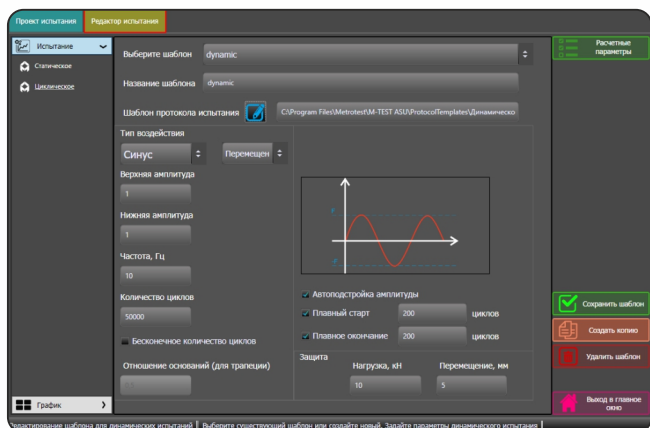
Количество портов управления драйвера шагового двигателя	1
Количество дифференциальных каналов для работы с тензометрическими датчиками при установке одного модуля расширения	8
Количество каналов опроса устройств 4..20 мА при установке одного модуля расширения	4
Управление работой контроллера по внешнему сигналу управления 0-10 В	Да
Возможность подключения внешнего видеоэкстензометра через ПК и пользовательского программного обеспечения	Да

ФУНКЦИОНАЛ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ



- Полный контроль и управление испытательной системой через ПК;
- Возможность задать форму волны, откалибровать датчики, установить электронные пределы измерения, настроить параметры обратной связи системы управления;
- Интерактивное отображение состояния испытательной системы на экране ПК;
- Возможность запуска и сбора данных для широкого ряда циклических и статических испытаний материалов;
- Возможность мониторинга результатов на дисплее по текущим данным;
- Создание метода испытаний, обеспечивающего полный контроль над формой волны, видом управления, сбором данных и процессом испытания.
- Возможность управления скоростью опроса данных, позволяющей увеличивать точность требуемых результатов;
- Возможность настройки рабочего окна с отображением в реальном времени до четырех графиков;
- Графическая индикация статуса испытания, позволяющая визуально отслеживать на каком этапе находятся испытания;
- Функция быстрого проведения испытания образца по одному из сохраненных шаблонов испытаний без необходимости настроек;

ФУНКЦИОНАЛ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ



- Функция выбора готовых методов испытаний;
- Функция настройки испытательной системы, выбора системы управления, настройки управляющего контура контроллера, написания методов испытаний, работы с данными по испытаниям;
- Управление и сбор данных от опциональных модулей контроллера, в том числе с датчиков температуры;
- Отслеживание за отклонениями в максимальных и минимальных значениях, в амплитудных значениях, для управления или остановки испытаний;
- Автоматический контроль по амплитуде для коррекции ошибок в форме волны в процессе испытания;
- Задание формы волны и управляющего сигнала: синус, треугольник, прямоугольник, трапецеидальный, а также пользовательская настройка по точкам;
- Возможность выдержки силы;
- Совместимость с операционными системами Microsoft Windows 7, 8 и 10 Pro.
- Обеспечение контроля за состоянием испытательной системы, настройка подключаемых датчиков, контроль за положением траверсы исполнительных механизмов, пуск и остановка испытаний и пр;
- Экспорт результатов по электронной почте или в виде сохраненных файлов в формате текстовых документов или PDF;
- Расчет параметров образцов после испытания в соответствии с требованиями большинства международных и российских стандартов.

ДИСИ
ДИНАМИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ