

Общество с ограниченной ответственностью
«ТЕХЛАЗЕР»

Адрес: Российская Федерация, 196655, г. Санкт-Петербург,
г. Колпино, ул. Северная, д. 14, лит. А

Тел.: + 7 (812) 291 31 98



УСТРОЙСТВО ОПОРНО-ПОВОРОТНОЕ (ОПУ)

TL.0020

РУКОВОДСТВО ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

TL.0020-РЭ

Редакция от 04.06.2024

САНКТ-ПЕТЕРБУРГ
2024 г.

Настоящее руководство по эксплуатации предназначено для ознакомления с конструкцией, техническими характеристиками, принципом действия и правилами эксплуатации, хранения и транспортирования устройства опорно-поворотного (ОПУ) TL.0020.



Восклицательный знак, заключенный в равносторонний треугольник, предупреждает пользователя о наличии важных моментов в прилагаемом к изделию руководству по эксплуатации.

Позаботьтесь о том, чтобы изделие было правильно подключено к источнику питания. При несоблюдении этих условий устройство может получить повреждения.

Не допускайте тряски и ударного воздействия на изделие при транспортировке, в противном случае это может повлиять на рабочие характеристики.

СОДЕРЖАНИЕ

1	Описание и работа изделия	4
1.1	Описание	4
1.1.1	Назначение изделия.....	5
1.1.2	Технические характеристики.....	5
1.2	Состав изделия	6
1.3	Устройство и работа изделия.....	6
1.3.1	Описание индикаторных светодиодов.....	8
1.4	Маркировка и упаковка	9
2	Использование по назначению	10
2.1	Эксплуатационные ограничения	10
2.2	Подготовка изделия к использованию	10
2.2.1	Меры безопасности	10
2.2.2	Описание разъёмов.....	11
2.2.3	Первое включение	12
2.3	Использование изделия.....	12
2.3.1	Web-интерфейс.....	12
2.3.2	Управление	20
2.3.3	Сервисный протокол.....	20
2.3.4	Сброс к заводским настройкам	25
3	Техническое обслуживание	25
3.1	Техническое обслуживание изделия в условиях хранения	25
3.2	Техническое обслуживание при эксплуатации.....	25
4	Текущий ремонт	26
5	Хранение	26
6	Транспортирование.....	27
7	Утилизация	27
8	Приложение А. Габаритные и соединительные размеры.....	28
8.1	Габаритные размеры	28
8.2	Соединительные размеры	29
8.3	Соединительные размеры кронштейна полезной нагрузки.....	30
9	Приложение Б. Позиционный чертеж ОПУ	31

К эксплуатации ОПУ допускается обслуживающий персонал, изучивший устройство и работу изделия, основные параметры, характеристики и правила ее эксплуатации в объеме настоящего Руководства.

Компания «ТехЛазер» имеет собственную высокотехнологичную производственную базу и квалифицированных специалистов, поэтому выпускаемые ОПУ являются точными, надежными и долговечными.

1 ОПИСАНИЕ И РАБОТА ИЗДЕЛИЯ

1.1 Описание

Опорно-поворотное устройство представляет собой модуль с установленной поворотной платформой для размещения полезной нагрузки. На платформе при помощи крепежных болтов устанавливается необходимое оборудование (антенны, МШУ, усилители, системы наблюдения и т.п.).

ОПУ позволяет осуществлять дистанционное управление установленным на платформе пользовательским оборудованием (полезной нагрузкой).

ОПУ TL.0020 имеет следующие возможности внешнего подключения:

- выходы стационарной части:
 - один разъём питания ОПУ;
 - один разъём питания полезной нагрузки;
 - один разъём Ethernet 1 Гбит/с;
- выход для полезной нагрузки:
 - один разъём питания полезной нагрузки;
 - один разъём Ethernet 1 Гбит/с;
 - один разъём метки нуля;



Питание на полезную нагрузку подаётся через разъём ХР1, но отдельно с питанием самого ОПУ и может иметь значение отличное от питания ОПУ.

ОПУ способно работать в самых жестких условиях и разных климатических зонах, от песчаных пустынь до снежного севера.



Рисунок 1 – Внешний вид опорно-поворотного устройства TL.0020

ОПУ способно работать в самых жестких условиях и разных климатических зонах, от песчаных пустынь до снежного севера.

1.1.1 Назначение изделия

Опорно-поворотное устройство TL.0020 предназначено для разворота установленного на него оборудования по азимуту с заданными скоростями.

Возможно использование ОПУ для монтажа оптических и тепловизионных комплексов наблюдения, прожекторов, антенн связи и локации, постановщиков помех и др.

1.1.2 Технические характеристики

Таблица 1 – Технические характеристики ОПУ

№	Наименование	Ед. изм.	Значение
1	Угол поворота в горизонтальной плоскости (по азимуту)	°	от 0 до 359,99 (∞)
2	Возможность неограниченного количества оборотов в горизонтальной плоскости (по азимуту)		да
3	Точность позиционирования	°	0,05
4	Скорость вращения	°/сек	3 ... 1100
5	Дискретность возвращения фактического положения поворотной платформы не хуже	°	±0,04
6	Номинальный момент двигателя (1100 °/сек)	Нм	15,7

№	Наименование	Ед. изм.	Значение
7	Максимальный мгновенный момент двигателя	Нм	45
8	Допустимое напряжение питания от сети постоянного тока	В	19 – 35
9	Номинальное напряжение питания постоянного тока	В	24
10	Мощность потребления: - в рабочем режиме, не более; - в режиме ожидания, не более; - в режиме разгона, не более	Вт	300 10 450
11	Тип интерфейса		Ethernet RS-485(Опционально)
12	Напряжение (пост.ток) питания, передаваемого в нагрузку, не более	В	150
13	Ток потребления, передаваемый в нагрузку, не более	А	35
14	Время запуска ОПУ, не более	мин	1
15	Тип интерфейса для настройки		WEB
16	Максимальная скорость обмена по RS	б/сек *	115200
17	Количество адресуемых приемников на одной линии передачи	шт.*	до 63
18	Стандарт физического уровня информационного канала Ethernet		10/100/1000BASE-T/TX
19	Класс защиты		IP54
20	Осевая нагрузка, не более	кг	100
21	Рабочая температура эксплуатации	°С	от -40 до +55
22	Габаритные размеры	мм	360×360×258
23	Масса, не более	кг	28
24	Цвет		RAL7013 или RAL9003

* - в случае исполнения с интерфейсом управления RS-485.

1.2 Состав изделия

Таблица 2 – Состав ОПУ

№ п/п	Наименование	Количество
1	Опорно-поворотное устройство, шт.	1
2	Паспорт изделия, шт	1
3	Руководство по эксплуатации, шт.	1
4	Коробка упаковочная с ложементами, шт.	1

1.3 Устройство и работа изделия

ОПУ позволяет осуществлять равномерное вращение установленного на его поворотной платформе оборудования с заданной скоростью и в указанном направлении, а также реализовывать «качающий» режим.

В ОПУ предусмотрены следующие информационные каналы:

- а) канал информационного обмена: тип интерфейса – Ethernet;

б) канал синхронизации;

Канал информационного обмена предназначен для управления ОПУ и полезной нагрузкой. Данный канал объединяет в единое адресное пространство сети Ethernet ОПУ и полезную нагрузку. Любое обращение к ОПУ и выдача ею текущего азимутального положения также осуществляется по данному каналу.

Канал синхронизации осуществляет подачу единичного импульса на полезную нагрузку при любом переходе ОПУ через начала координат системы координат ОПУ. Физический уровень данного канала имеет дифференциальные сигналы, передаваемые по одной витой паре. Фронт передаваемого импульса является свидетельством перехода ОПУ через начало координат при любом направлении вращения и при вращении, вызванном любой командой или другими факторами.

Питание на полезную нагрузку подаётся отдельно от питания самого ОПУ и может иметь отличное значение.

Кроме того, ОПУ может быть изготовлено с возможностью управления по RS-485 порту вместо интерфейса Ethernet.

В ОПУ предусмотрены следующие режимы:

- а) режим кругового вращения с заданной скоростью;
- б) режим позиционирования по азимуту;
- в) режим самодиагностики.

Режим кругового вращения активизируется поступлением соответствующей команды на интерфейс ОПУ с указанием выбранной скорости из имеющейся сетки скоростей и направления вращения. В этом режиме ОПУ начинает непрерывное вращение с заданной скоростью в указанном направлении до поступления команды, исключающей данный режим. Протокол управления ОПУ предусматривает две команды на прекращение вращения:

- а) остановка с удержанием текущего положения;
- б) остановка без удержания текущего положения.

Режим позиционирования по азимуту активизируется поступлением соответствующей команды на интерфейс ОПУ с указанием требуемого угла относительно начала координат ОПУ. После позиционирования ОПУ переходит в режим удержания до поступления команды, исключающей данный режим.

Режим самодиагностики активируется при поступлении соответствующей команды. Самодиагностика осуществляется до функционального узла. При самодиагностике

оценивается питающее напряжение ОПУ, и возможность кругового вращения. После подачи питания запуск данного режима обязателен.

1.3.1 Описание индикаторных светодиодов



Рисунок 2 – Индикаторные светодиоды: а) TL.0026; б) TL.0027

Ethernet1 – светодиод становится активным при подключенном кабеле и обмене по нему от вышестоящего сетевого узла. Состояния данного светодиода:

- а) красный цвет - 100BASE-T;
- б) зелёный цвет - 1000BASE-T.

Ethernet2 – светодиод становится активным при подключенном кабеле и обмене по нему от узла полезной нагрузки ОПУ. Состояния данного светодиода:

- а) красный цвет - 100BASE-T;
- б) зелёный цвет - 1000BASE-T.

Состояние – многоцветный индикаторный светодиод. Состояния данного светодиода:

- а) зелёный цвет – самодиагностика завершена успешно, ОПУ работает в штатном режиме;
- б) красный цвет – аварийный режим, который может быть вызван превышением допустимой температурой внутренних компонентов или выходом их из строя. В данном режима ОПУ автоматически выключает удержание поворотной платформы;
- в) промаргивание зелёным цветом – произошёл успешный сброс в заводские настройки.

Питание – светодиод излучает непрерывно зелёный цвет при подключенном питании ОПУ.



Внимание! Данный светодиод не индицирует подачу питания на полезную нагрузку ОПУ!

1.4 Маркировка и упаковка

Маркировка опорно-поворотного устройства производится в соответствии с требованиями конструкторской документации.

Информационный шильд наклеивается на переднюю панель корпуса. Маркировка содержит:

- тип, наименование и обозначение устройства;
- наименование предприятия-изготовителя;
- заводской номер по системе, принятой на предприятии-изготовителе.

Заводской номер наносится на специальную наклейку путем печати или с помощью лазерной гравировки самого шильда.

Упаковка ОПУ выполнена таким образом, чтобы обеспечивать его защиту от воздействия неблагоприятных климатических, механических, биологических и других факторов в пределах, указанных в разделах 5 и 6.

Состав упаковки:

- коробка картонная;
- комплект ложементов.

2 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПО НАЗНАЧЕНИЮ

2.1 Эксплуатационные ограничения

Перед первым включением ОПУ следует убедиться в свободном движении поворотной платформы, а также в отсутствии посторонних звуков во время поворота.



Запрещается вращать поворотную платформу вручную со скоростью, превышающей 20 градусов в секунду.

ОПУ должно сохранять работоспособность в процессе эксплуатации при температуре окружающей среды от минус 40°C до плюс 55°C.

Назначенный ресурс устройства при соблюдении правил хранения и эксплуатации – 15 000 часов.

2.2 Подготовка изделия к использованию

Перед началом работы с ОПУ проверьте изделие на отсутствие механических повреждений.

2.2.1 Меры безопасности

При работе с ОПУ следует строго соблюдать все требования безопасности и управления, а также обращать внимание на все предупредительные надписи. Невнимательное отношение к надписям с предупреждениями об опасности может привести к травмам и повреждению оборудования.

Допускается использование устройства только по прямому назначению. Запрещается разбирать и изменять части устройства, а также использовать его в иных целях, не указанных в руководстве по эксплуатации.

Не допускается использование устройства, если имеются какие-либо повреждения ОПУ или его частей.

Электробезопасность ОПУ обеспечивается при питании низковольтным постоянным напряжением.

2.2.2 Описание разъёмов

Таблица 3 – Разъёмы

Расположение	Обозначение	Назначение	Наименование установленного разъёма	Пример ответного разъёма
Стационарная часть	XP1	Питание ПН	WY24J4Z1 (вилка)	WY24K4TE1 (розетка)
	XP2	Питание ОПУ	WY24J4Z1 (вилка)	WY24K4TE1 (розетка)
	XP3	Ethernet	WY24KRJ45Z (розетка)	WY24JRJ45TE (вилка)
Поворотная платформа	XP4	Метка нуля		
	XP5	Ethernet	WY24KRJ45Z (розетка)	WY24JRJ45TE (вилка)
	XP6	Питание ПН		

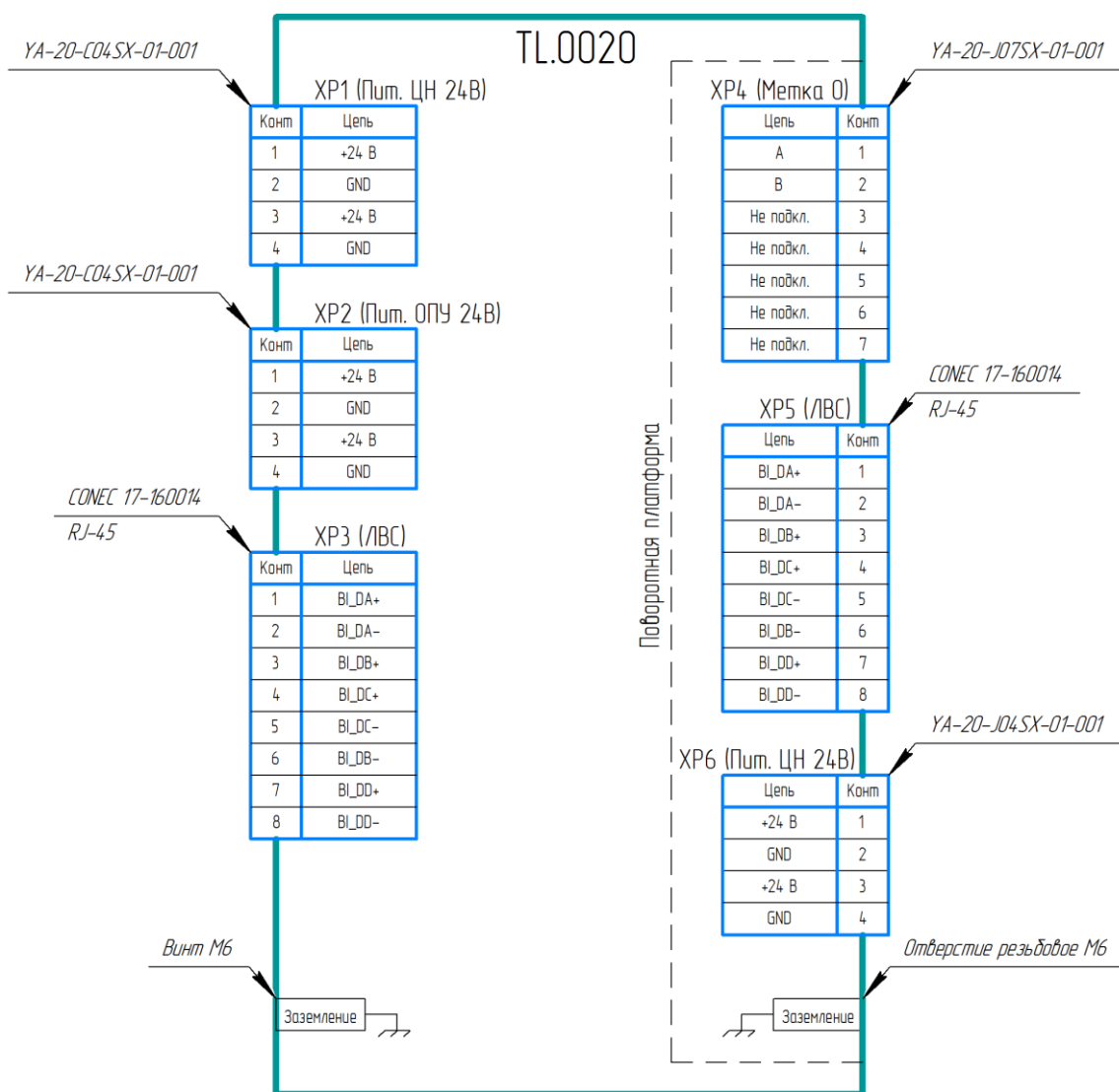


Рисунок 3 – Схематичное изображение цоколёвки разъёмов ОПУ

2.2.3 Первое включение

При включении ОПУ нужно выполнить следующую последовательность операций:

- подключить заземление к указанной соответствующим образом винтовой клемме на неподвижном корпусе устройства;
- подключить опорно-поворотное устройство к источнику питания (24В, постоянный ток) используя разъём ХР2 в соответствии с рисунком 3:
 - после этого появится индикация зелёным цветом «ПИТАНИЕ»;
- для настройки устройства подключить его к сетевому разъёму «Ethernet» на компьютере или коммутаторе / роутере;
- в настройках сетевого подключения компьютера установить следующие параметры: IP-адрес 192.168.1.1, маска подсети – 255.255.255.0
- открыть браузер и ввести IP-адрес опорно-поворотного устройства (по умолчанию – 192.168.1.115).

2.3 Использование изделия

2.3.1 Web-интерфейс

Для более удобной настройки в ОПУ реализован интерфейс взаимодействия с пользователем на основе WEB технологии. С помощью интернет-страниц возможно изменить многие настройки ОПУ, управлять и видеть текущие настройки и состояние.

Для доступа по WEB интерфейсу необходимо ввести в адресную строку любого установленного на устройстве пользователя браузера IP-адрес.

WEB страница устройства состоит из закладок, каждая из которых представляет собой отдельный интерфейс настройки (см. рисунок 4).

Состояние

Настройки оси поворота (Pan)

Настройки Pelco-D

Сетевые настройки

Системные настройки

Настройки метки нуля

Состояние устройства

Показания датчиков

Температура, °C: 24.7

Напряжение, В: 24.1

Ось поворота (Pan)

Состояние: Готов

Флаги ошибок: 0x00000000

Позиция, °: 35.53

Скорость, °/с: 0

Действие: Удержание позиции

Скорость, °/с:

Позиция 1, °:

Позиция 2, °:

Рисунок 4 – Главная страница веб-интерфейса ОПУ TL.0027

Опорно-поворотное устройство успешно запущено и готово к работе.

2.3.1.1 Состояние



Внимание! Убедитесь, что свободному вращению поворотной платформы ничего не препятствует, а полезная нагрузка надёжно закреплена (или отсутствует).

После успешного включения ОПУ (см. п 2.2.3 Первое включение) можно (но не обязательно) провести процедуру самодиагностики. Для того чтобы это сделать нужно нажать на кнопку «Начать самодиагностику», которая находится в нижней части WEB-страницы.

После нажатия на указанную кнопку, ОПУ сделает несколько резких движений, после чего вернётся в начальное нулевое положение с небольшой скоростью.

Состояние
Настройки оси поворота (Pan)
Настройки Pelco-D
Сетевые настройки
Системные настройки
Настройки метки нуля

Состояние устройства

Показания датчиков

Температура, °C: 25.4
Напряжение, В: 22.3

Ось поворота (Pan)

Состояние: Самодиагностика
Флаги ошибок: 0x00000000
Позиция, °: 42.32
Скорость, °/с: 0
Действие: Бездействие

Скорость, °/с:

Позиция 1, °:

Позиция 2, °:

Copyright © 2022 TechLaser LLC.

Рисунок 5 – Страница Состояния (процесс самодиагностики)

По завершению самодиагностики и при отсутствии ошибок в строке «Состояние» надпись «Самодиагностика» сменится на «Готов». Это означает, что ОПУ готово к эксплуатации.

Пользователю доступно три поля для задания значений:

- Скорость – допустимые значения от 0 до 1100 (движение по часовой стрелке) и от 0 до -1100 (движение против часовой стрелки). Кнопка «Задать» служит для начатия движения с заданной скоростью;
- Позиция 1 – допустимые значения от 0 до 360. Чтобы повернуть ОПУ на нужный угол, установите значение угла в это поле, задайте скорость (не нажимая кнопки «Задать») и нажмите кнопку «Перейти»;
- Позиция 2 – допустимые значения от 0 до 360. Чтобы включить режим качения ОПУ, установите диапазон угла поворота прописав начальную и конечные позиции в полях «Позиция 1» и «Позиция 2» соответственно и нажмите кнопку «Качать».

В строке «Действие» - отображается текущее действие ОПУ.

Состояние

Настройки оси поворота (Pan)

Настройки Pelco-D

Сетевые настройки

Системные настройки

Настройки метки нуля

Состояние устройства

Показания датчиков

Температура, °C: 25.4

Напряжение, В: 24.1

Ось поворота (Pan)

Состояние: Готов

Флаги ошибок: 0x00000000

Позиция, °: 52.16

Скорость, °/с: 200

Действие: Равномерное движение

Скорость, °/с:

Позиция 1, °:

Позиция 2, °:

Copyright © 2022 TechLaser LLC.

Рисунок 6 – Страница Состояния (равномерное движение)

По нажатию на кнопку «Сброс всех настроек» можно привести ОПУ к состоянию по умолчанию, с настройками от производителя.

По нажатию на кнопку «Удаленная перезагрузка» можно произвести перезагрузку ОПУ. Устройство будет перезагружено в течение нескольких секунд.

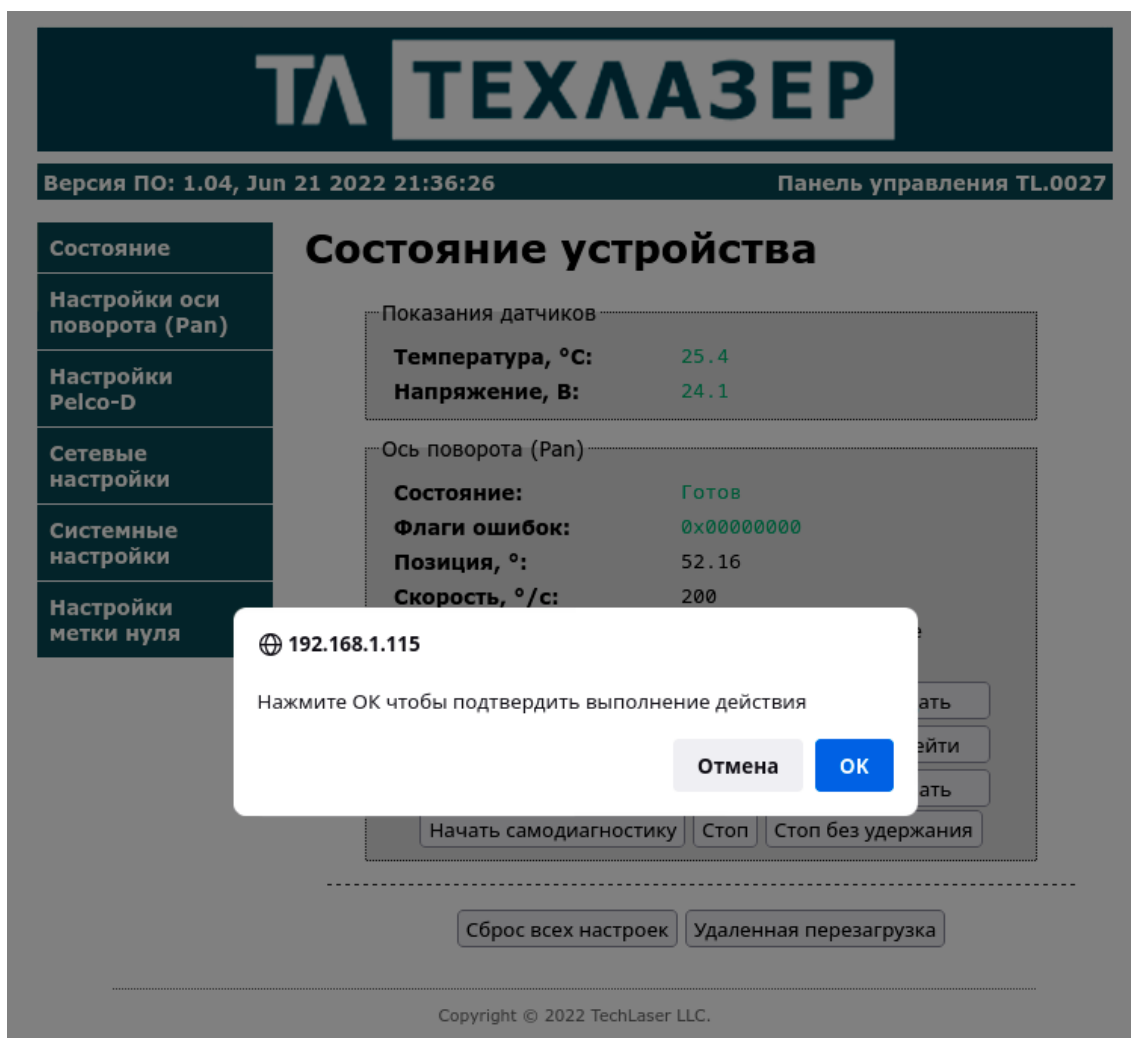


Рисунок 7 – Страница Состояния (удалённая перезагрузка)

2.3.1.2 Настройки оси поворота (Pan)

На странице Настроек оси поворота можно установить минимальную, максимальную скорость и ускорение разгона и торможения.

Кнопка «Сброс настроек оси поворота» позволяет сбросить только настройки оси поворота к значениям по-умолчанию.

Состояние
Настройки оси поворота (Pan)
Настройки Pelco-D
Сетевые настройки
Системные настройки
Настройки метки нуля

Настройки оси поворота (Pan)

Ограничения скорости

Минимальная, °/с:	<input type="text" value="3"/>
Максимальная, °/с:	<input type="text" value="1200"/>
Уск. разг/торм, °/с ² :	<input type="text" value="550"/>

Применить

Сброс настроек оси поворота

Copyright © 2022 TechLaser LLC.

Рисунок 8 – Страница Настроек оси поворота

2.3.1.3 Настройки Pelco-D

На странице Настроек Pelco-D можно задать TCP порт и адрес, а также сбросить настройки Pelco-D к значению по-умолчанию.

Состояние
Настройки оси поворота (Pan)
Настройки Pelco-D
Сетевые настройки
Системные настройки
Настройки метки нуля

Настройки Pelco-D

TCP порт:	<input type="text" value="9761"/>
Адрес:	<input type="text" value="1"/>

Применить

Сброс настроек Pelco-D

Copyright © 2022 TechLaser LLC.

Рисунок 9 – Страница Настроек Pelco-D

2.3.1.4 Сетевые настройки

Блок «Сеть» служит для настройки сетевых адресов устройства или задействования DHCP сервера. По умолчанию использование DHCP сервера запрещено, и устройство можно легко обнаружить в локальной сети по статическому адресу (значение по умолчанию 192.168.1.115). В случае если DHCP сервер задействован, но не обнаружен, то устройство автоматически примет сетевые настройки из блока «Сеть».

Блок «Порт управления» служит для настройки порта для подключения напрямую к устройству, для отладки машинного интерфейса. Протокол общения в этом случае идентичен основному.

TL ТЕХЛАЗЕР

Версия ПО: 1.04, Jun 21 2022 21:36:26 Панель управления TL.0027

Сетевые настройки

Предупреждение: Некорректные настройки могут привести к потере сетевого подключения.

Сеть

MAC адрес: 54:10:EC:59:A7:6B
Имя хоста: TL.0027

Использовать DHCP:

IP адрес: 192.168.1.115

Шлюз: 192.168.1.1

Маска подсети: 255.255.255.0

Основной DNS: 192.168.1.1

Порт управления

TCP порт: 9760

Применить

Сброс сетевых настроек

Copyright © 2022 TechLaser LLC.

Рисунок 10 – Страница Сетевых настроек

После внесения изменений в настройки и нажатия клавиши «Применить» будет автоматически перезапущен сетевой интерфейс устройства с выводом соответствующего сообщения.

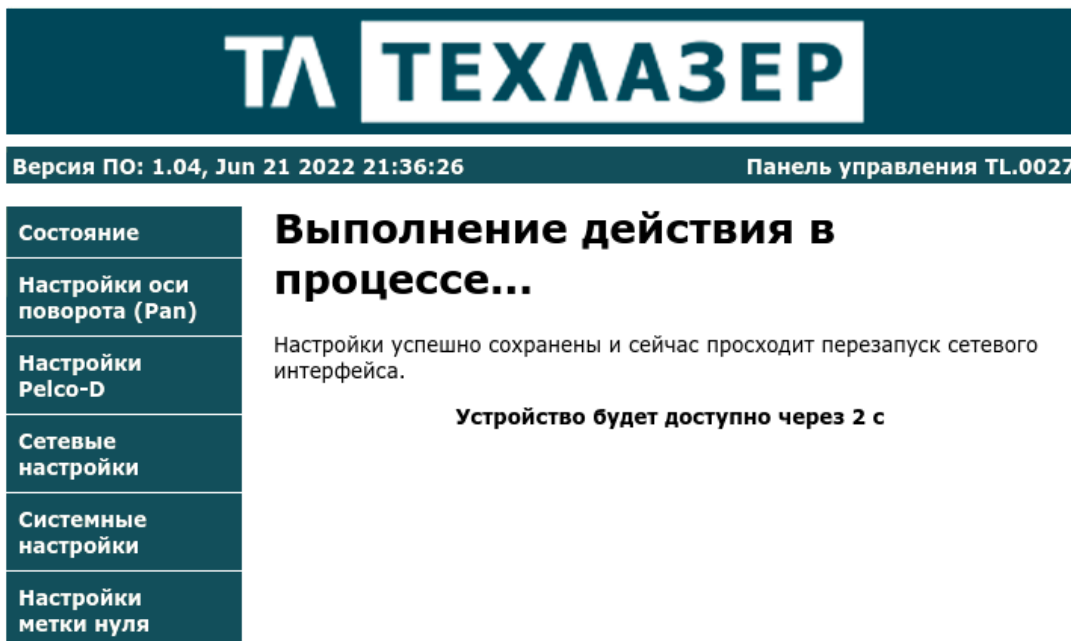


Рисунок 11 – Страница устройства при перезапуске сетевого интерфейса

В случае если в сетевых настройках устройства используется статический IP, то на экране появится ссылка с IP адресом, кликнув на которую можно вернуться в WEB интерфейс.

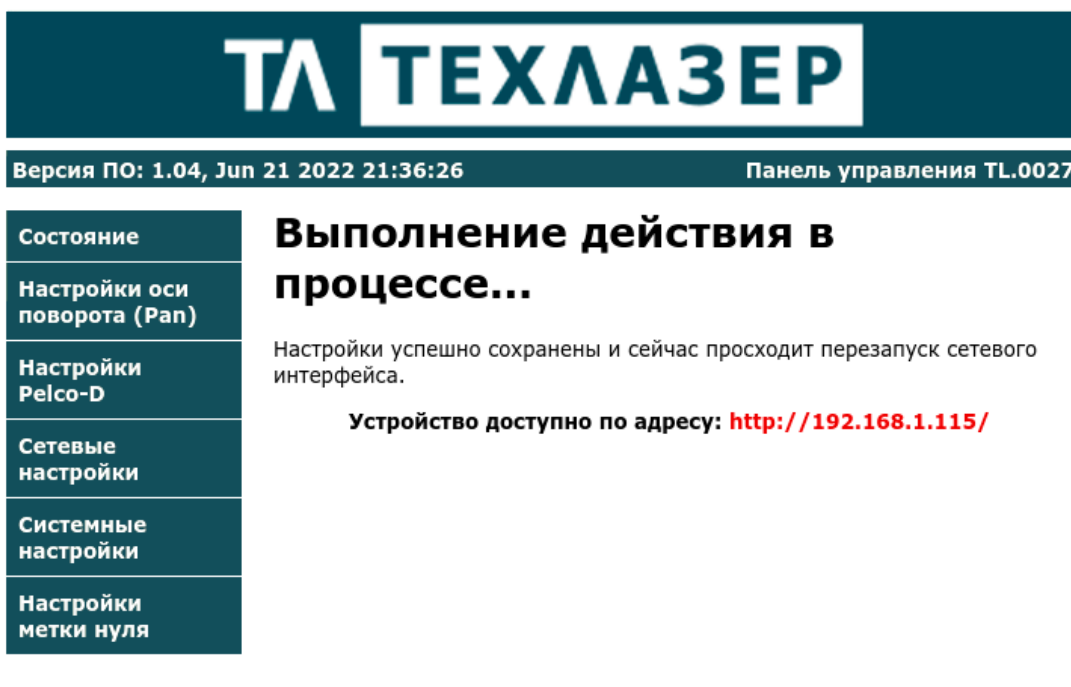
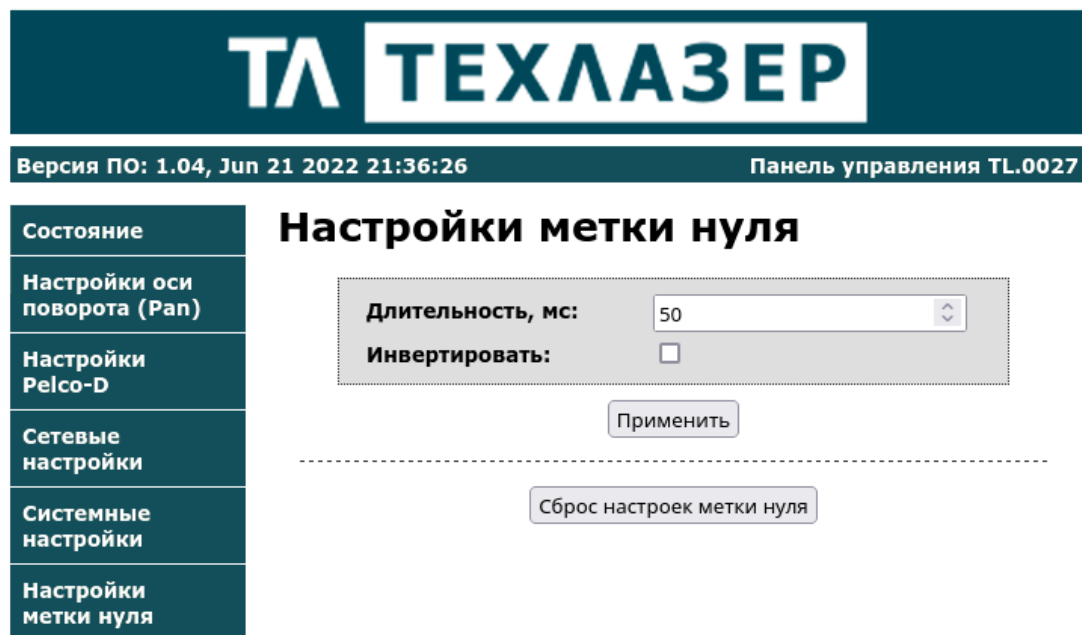


Рисунок 12 – Страница устройства при перезагрузке или перезапуске сетевого интерфейса.

2.3.1.5 Настройки метки нуля



Copyright © 2022 TechLaser LLC.

Рисунок 13 – Страница Настроек метки нуля

2.3.2 Управление

Для управления устройством используется сервисный протокол, который даёт полный комплекс возможностей управления и настройки ОПУ.

В ОПУ помимо сервисного протокола может быть использован протокол Pelco-D, соответственно, для управления может быть использовано множество различного программного обеспечения, например, «Pelco controller 5.6». Позиционный чертеж с координатами в системе «Pelco D» приведен в приложении Б.

2.3.3 Сервисный протокол

Основным средством настройки и управления устройством является сервисный протокол.

Все команды имеют вид: **\$x...#** ,

где \$ — открывающий символ,

x — команда, ... — необязательные параметры,

— закрывающий символ.

Если получена неподдерживаемая команда, то посылается ответ \$X#.

Допускается объединять несколько команд в одну посылку, например \$0#\$1#\$a#\$b#\$c#\$d#. В этом случае команды будут разобраны последовательно, и на них

последовательно будет дан ответ. Также допускается посылать команды, не дожидаясь ответа на предыдущий запрос.

Набор команд

Команда	Описание	Ответ	Пример ответа
\$I#	Получить тип прошивки	\$Io#	\$Io#
\$V#	Получить версию прошивки	\$Vxxxx# xxxx – версия по формату %04x, это число следует разделить на 100 и выводить по формату %.2f	\$V0074# 0x0074 = 116 = версия 1.16
\$0#	Получить температуру устройства	\$0,temp,good# temp – температура в °C good = 0 (значение выходит за пределы нормы) или 1 (значение в пределах нормы)	\$0,25.1,1#
\$1#	Получить напряжение питания	\$1,voltage,good# voltage – напряжение в вольтах good = 0 (значение выходит за пределы нормы) или 1 (значение в пределах нормы)	\$1,24.0,1#
\$2#	Сброс настроек в заводские значения	\$2#	\$2#
\$3#	Удаленная перезагрузка устройства	\$3#	\$3#
\$4#	Получить сетевые настройки	\$4,dhcp,ip,mask,gateway,dns# dhcp – флаг использования DHCP, принимает значение 0 или 1 ip – ip адрес, строка вида 192.168.1.115 mask – маска подсети, строка вида 255.255.255.0 gateway – шлюз, строка вида 192.168.1.1 dns – основной DNS, строка вида 192.168.1.1	\$4,0,192.168.1.15,255.255.255.0,192.168.1.1,192.168.1.1#
\$4,dhcp,ip,mask,gateway,dns#	Задать сетевые настройки. При включении DHCP остальные параметры можно не использовать		
\$5#	Получить настройки порта управления	\$5,port# port – номер TCP порта от 0 до 65635	\$5,9760#
\$5,port#	Задать настройки порта управления		
\$6,id#	Сохранить Pelco-D пресет	\$6,id# id – номер пресета от 1 до 64	\$6,1#
\$7,id,panMaxSpeed#	Перейти в пресет Pelco-D	\$7,id,panMaxSpeed# id – номер пресета от 1 до 64 panMaxSpeed – предельная скорость оси поворота при переходе в °/с без учета направления (всегда положительное число), опциональный параметр, если не указан, то берется максимальная скорость из настроек скорости оси	\$7,1,1100#
\$8,id#	Удалить Pelco-D пресет	\$8,id# id – номер пресета от 1 до 64	\$8,1#
\$9#	Получить настройки Pelco-D	\$9,port,addr# port – номер TCP порта от 0 до 65635 addr – адрес устройства от 0 до 255	\$9,9761,1#
\$9,port,addr#	Задать настройки Pelco-D		

Команда	Описание	Ответ	Пример ответа
\$a#	Получить состояние оси поворота	\$a,initState# initState – состояние, может принимать значения:	\$a,0#
\$a,1#	Начать процесс самодиагностики оси поворота.	0 – Не готов (исходное состояние после включения, так же устройство переходит в него после возникновения ошибок, которые можно получить по команде \$b#) 1 – Идет процесс самодиагностики 2 – Готов (может принимать команды позиционирования, в остальных состояниях они отбрасываются)	
\$b#	Получить флаги ошибок оси поворота	\$b,faults# faults – флаги ошибок в виде 32-битного шестнадцатеричного числа, значение флагов приведено в таблице ниже	\$b,00000000#
\$c#	Получить текущую позицию оси поворота	\$c,curPos# curPos – позиция в ° от 0.00 до 359.99	\$c,0.00#
\$d#	Получить текущую скорость оси поворота	\$d,curSpeed# curSpeed – скорость в °/с, если значение больше нуля, то движение осуществляется вперед (по часовой стрелке), а если меньше нуля, то назад (против часовой стрелки)	\$d,0#
\$e#	Получить статус занятости оси поворота (текущее действие)	\$e,busyStatus# busyStatus – статус, может принимать значения: 0 – Бездействие (остановка без удержания) 1 – Удержание позиции 2 – Остановка (переходный статус) 3 – Разгон / торможение 4 – Равномерное движение	\$e,0#
\$f#	Получить последнюю принятую к исполнению команду позиционирования оси поворота	\$f,lastTask# lastTask – команда, может принимать значения: 0 – Команд еще не поступало 1 – Начать самодиагностику 2 – Стоп 3 – Стоп без удержания 4 – Задание скорости 5 – Переход в позицию 6 – Качание	\$f,0#
\$g#	Стоп для оси поворота	\$g#	\$g#
\$h#	Стоп без удержания для оси поворота	\$h#	\$h#
\$i#	Получить целевую скорость оси поворота	\$i,targetSpeed# targetSpeed – целевая скорость в °/с, если значение больше нуля, то движение осуществляется вперед (по часовой стрелке), а если меньше нуля, то назад (против часовой стрелки). Может отличаться от текущей скорости, получаемой по команде \$d#. Если модуль скорости меньше минимальной скорости, то осуществляется остановка (аналогично команде \$g#)	\$i,0#
\$i,targetSpeed#	Задать скорость оси поворота (начать движение)		

Команда	Описание	Ответ	Пример ответа
\$j#	Получить целевую позицию и предельную скорость перехода оси поворота	\$j,targetPos,maxSpeed# targetPos – целевая позиция в ° от 0.00 до 359.99, может отличаться от текущей позиции, получаемой по \$c# maxSpeed – предельная скорость при переходе в °/с без учета направления (всегда положительное число), опциональный параметр, если не указан, то берется максимальная скорость из настроек скорости оси	\$j,0.00,1100#
\$j,targetPos,maxSpeed#	Переход в позицию с заданной скоростью для оси поворота		
\$k#	Получить параметры качания оси поворота	\$k,swingPos1,swingPos2,maxSpeed# swingPos1 – позиция в ° от 0.00 до 359.99 swingPos2 – позиция в ° от 0.00 до 359.99 maxSpeed – предельная скорость при переходе в °/с без учета направления (всегда положительное число), опциональный параметр, если не указан, то берется максимальная скорость из настроек скорости оси	\$k,30.00,90.00,1100#
\$k,swingPos1,swingPos2,maxSpeed#	Начать качание оси поворота		
\$l#	Получить ограничения скорости для оси поворота	\$l,minSpeed,maxSpeed,accDec# minSpeed – минимальная скорость движения в °/с от 3 до 1800 maxSpeed – максимальная скорость движения в °/с от 3 до 1800 accDec – ускорение разгона/торможения в °/с ² от 1 до 2000	\$l,3,1100,550#
\$l,minSpeed,maxSpeed,accDec#	Задать ограничения скорости для оси поворота		
\$A# (для TL.0027)	Получить настройки метки нуля	\$A,duration,inverted# duration – длительность импульса в мс от 1 до 94	\$A,50,0#
\$A,duration,inverted#	Задать настройки метки нуля	inverted = 0 (не инвертировать, сигналом является фронт сигнала) или 1 (инвертировать, сигналом является спад сигнала).	
\$B#	Получить скорость интерфейса RS-485	\$B,baudRate# baudRate - скорость интерфейса, может принимать значения: 1 — 1200 бод 2 — 2400 бод 3 — 3600 бод 4 — 4800 бод 5 — 9600 бод 6 — 19200 бод 7 — 38400 бод 8 — 115200 бод	\$B,5#
\$B,baudRate#	Задать скорость интерфейса RS-485		
\$C#	Получить значения ускорений с акселерометра.	\$C,accX,accY,accZ# accX - ускорение в м/с ² для оси X accY - ускорение в м/с ² для оси Y accZ - ускорение в м/с ² для оси Z	\$C,-0.15,+0.04,-8.85#

Значение флагов ошибок

Номер бита	Описание
31	Таймаут поиска нуля энкодера при самодиагностике
30	Не удалось обнаружить движение ротора при самодиагностике
29	Зарезервировано
28	Зарезервировано
27	Зарезервировано
26	Сработала защита схемы измерения тока фазы А
25	Сработала защита схемы измерения тока фазы В
24	Сработала защита схемы измерения тока фазы С
23	Температура драйвера приблизилась к максимальной
22	Было обнаружено понижение напряжения питания драйверов затворов ниже нормы
21	Указывает на неисправность драйвера верхнего плеча затвора транзистора фазы А
20	Указывает на неисправность драйвера нижнего плеча затвора транзистора фазы А
19	Указывает на неисправность драйвера верхнего плеча затвора транзистора фазы В
18	Указывает на неисправность драйвера нижнего плеча затвора транзистора фазы В
17	Указывает на неисправность драйвера верхнего плеча затвора транзистора фазы С
16	Указывает на неисправность драйвера нижнего плеча затвора транзистора фазы С
15	Зарезервировано
14	Зарезервировано
13	Зарезервировано
12	Зарезервировано
11	Зарезервировано
10	Логическое «ИЛИ» критических регистров ошибки
9	Указывает на недопустимое напряжения «сток-исток» при перегрузке по току
8	Логическое «ИЛИ» с 16 по 21 пункт
7	Произошло аварийное выключение драйвера по недопустимому снижению напряжения
6	Произошло аварийное выключение драйвера по превышении температуры
5	Указывает на перегрузку по току транзистора верхнего плеча фазы А
4	Указывает на перегрузку по току транзистора нижнего плеча фазы А
3	Указывает на перегрузку по току транзистора верхнего плеча фазы В
2	Указывает на перегрузку по току транзистора нижнего плеча фазы В
1	Указывает на перегрузку по току транзистора верхнего плеча фазы С
0	Указывает на перегрузку по току транзистора нижнего плеча фазы С

2.3.4 Сброс к заводским настройкам

В каждом интерфейсе имеется механизм сброса к заводским настройкам.

Возможен также сброс к заводским настройкам при помощи магнита. Для этого нужно:

- приложить магнит на 2-10 сек. в область между индикаторными светодиодами;
- убрать магнит на 2-10 сек.;
- снова приложить магнит на 2-10 сек.

Об успешном сбросе в заводские настройки будет свидетельствовать “промаргивание” зеленого светодиода «СОСТОЯНИЕ».

3 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

3.1 Техническое обслуживание изделия в условиях хранения

В условиях хранения особое техническое обслуживание не требуется.

3.2 Техническое обслуживание при эксплуатации

В ходе работы нельзя подвергать устройство сильным механическим воздействиям.

В случае сильного загрязнения частей устройства их следует протереть мягкой хлопчатобумажной тканью. Можно ткань смочить в растворе этилового спирта, протереть устройство, а затем насухо вытереть. Применение каких-либо растворителей для очистки ОПУ не допускается. Технический осмотр должен проводиться в соответствии с пунктами, изложенными в таблице 4.

Таблица 4 - Порядок проведения технического осмотра ОПУ

Что проверяют. Методика проверки.	Технические требования
Провести внешний осмотр составных частей ОПУ с целью выявления деформаций элементов, коррозии, нарушения покрытий.	Повреждение поверхностей и деформация не допускаются.
Проверка целостности и старения изоляции жгутов.	Повреждение изоляции не допускается.
Проверка функционирования индикации питания ОПУ при подаче питания.	Отсутствие индикации не допускается.

4 ТЕКУЩИЙ РЕМОНТ

Перечень возможных неисправностей ОПУ и способы их устранения приведены в Таблице 5.

Таблица 5 - Перечень возможных неисправностей ОПУ

Возможная неисправность	Вероятная причина	Метод устранения
Не горит индикатор питания.	Повреждение кабеля питания	Восстановить кабель питания/использовать новый
Не удается подключиться к web-интерфейсу ОПУ	Неверный IP-адрес	Ввести корректный IP-адрес, либо произвести сброс к заводским настройкам
Отсутствует индикация Ethernet	Повреждение кабеля Ethernet	Заменить кабель Ethernet на новый

5 ХРАНЕНИЕ

Срок кратковременного хранения составляет 12 (двенадцать) месяцев. Условия кратковременного хранения ОПУ – УХЛ1 по ГОСТ 15150-69, с ограничениями температурах окружающей среды от минус 40°С до плюс 50°С, влажности воздуха до 95%, атмосферном давлении от 84 до 106,7 кПа (от 630 до 800 мм рт. ст.), а также при условии защиты изделия от непосредственного воздействия атмосферных осадков.

При длительном хранении изделие должно содержаться в условиях, соответствующих требованиям ГОСТ 15150-69:

- в отапливаемых хранилищах или складских помещениях при температуре воздуха от +5 до +40°С;
- в неотапливаемых хранилищах или складских помещениях при температуре воздуха от - 10°С до +30°С.

Срок хранения упакованного изделия в отапливаемом хранилище - 3 года.

Срок хранения упакованного изделия в неотапливаемом хранилище - 1 год.

При более длительных сроках хранения изделия требуется обязательная консервация.

Длительное хранение ОПУ должно производиться в упаковке предприятия-изготовителя в закрытых помещениях при следующих условиях:

- температура воздуха от плюс 5°С до плюс 40°С;
- относительная влажность воздуха не более 80%;
- наличие вентиляции помещения воздухом, очищенном от пыли;
- отсутствие паров кислот и щелочей;
- отсутствие прямого попадания атмосферных осадков.

При превышении срока хранения, предусмотренного гарантийными обязательствами, все узлы и детали изделия подлежат контрольному осмотру заказчиком.

После транспортировки и хранения изделия при очень низких температурах перед эксплуатацией необходима выдержка в нормальных климатических условиях (НКУ) не менее 3 ч.

6 ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ

Условия транспортировки изделия в части механических внешних воздействующих факторов должны соответствовать «Средним С(2)» по ГОСТ Р 51908-2002.

Изделие должно транспортироваться в условиях, не превышающих заданных предельных значений:

- температуры окружающей среды от - 40⁰С до +50⁰С.

Допускается транспортирование изделия всеми видами транспорта в укладочном ящике при условии защиты от прямого воздействия атмосферных осадков и пыли, без ограничения скорости и расстояния.

Транспортирование изделия самолетом разрешается только в герметизированном отсеке. В негерметизированных отсеках самолетов допускается транспортирование до высоты 5000м. Условия транспортирования должны соответствовать требованиям ГОСТ В 9.001-72 по степени жесткости.

При транспортировке изделия необходимо руководствоваться предупреждающими надписями на упаковочной таре.

Размещение и крепление изделия в транспортных средствах должны обеспечивать его устойчивое положение и не допускать перемещения во время транспортировки.

При транспортировке должна быть обеспечена защита транспортной тары с упакованным изделием от непосредственного воздействия атмосферных осадков.

7 УТИЛИЗАЦИЯ

Вышедшие из строя изделия не могут быть утилизированы как бытовые отходы. Негодное для эксплуатации изделие должно быть отправлено на предприятие, которое на основании лицензии ведёт деятельность по сбору, транспортировке, обработке, переработке, обезвреживанию и хранению отходов, отнесенных к группе «Оборудование компьютерное, электронное, оптическое, утратившее потребительские свойства».

8 ПРИЛОЖЕНИЕ А. ГАБАРИТНЫЕ И ПРИСОЕДИНИТЕЛЬНЫЕ РАЗМЕРЫ

8.1 Габаритные размеры

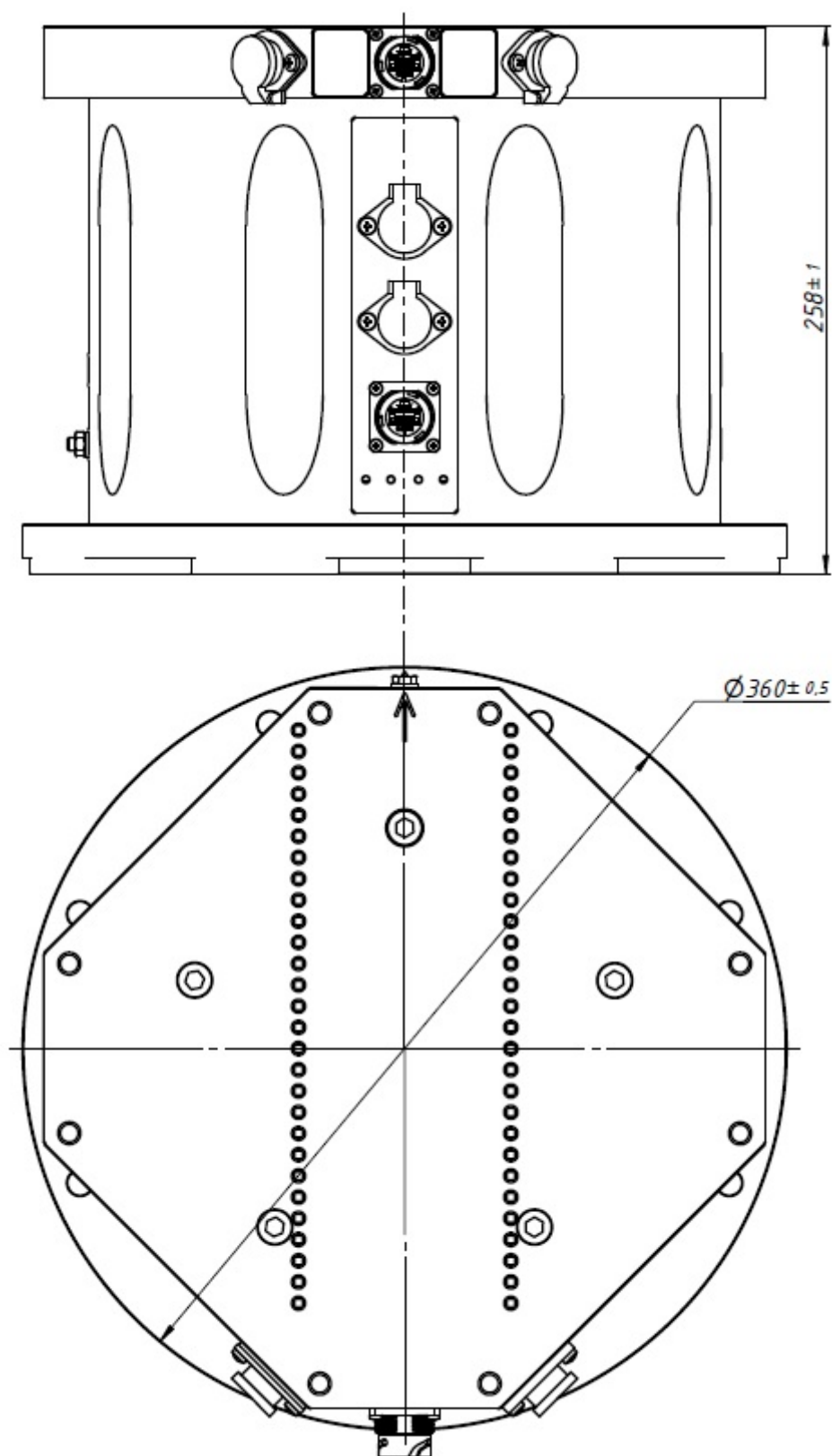


Рисунок А1 – Габаритные размеры опорно-поворотного устройства

8.2 Присоединительные размеры

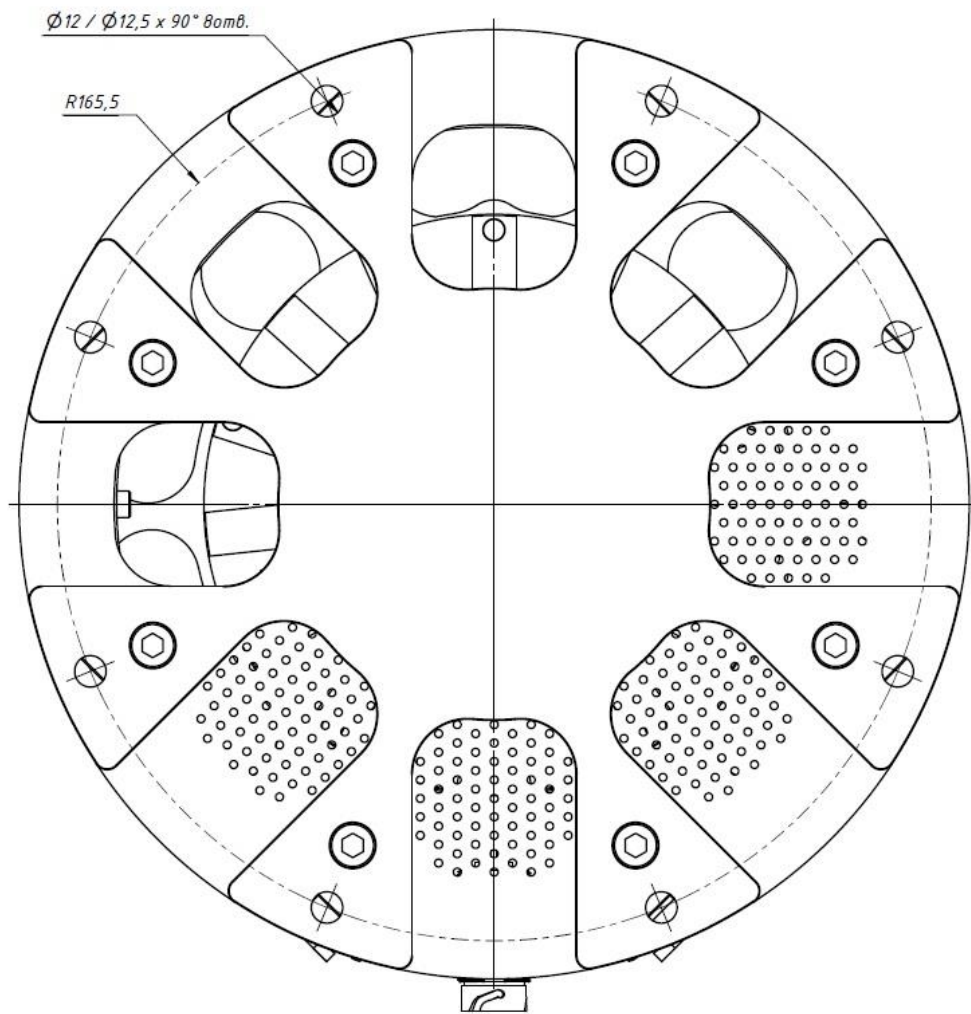


Рисунок А2 – Присоединительные размеры опорно-поворотного устройства (вид снизу)

8.3 Присоединительные размеры кронштейна полезной нагрузки

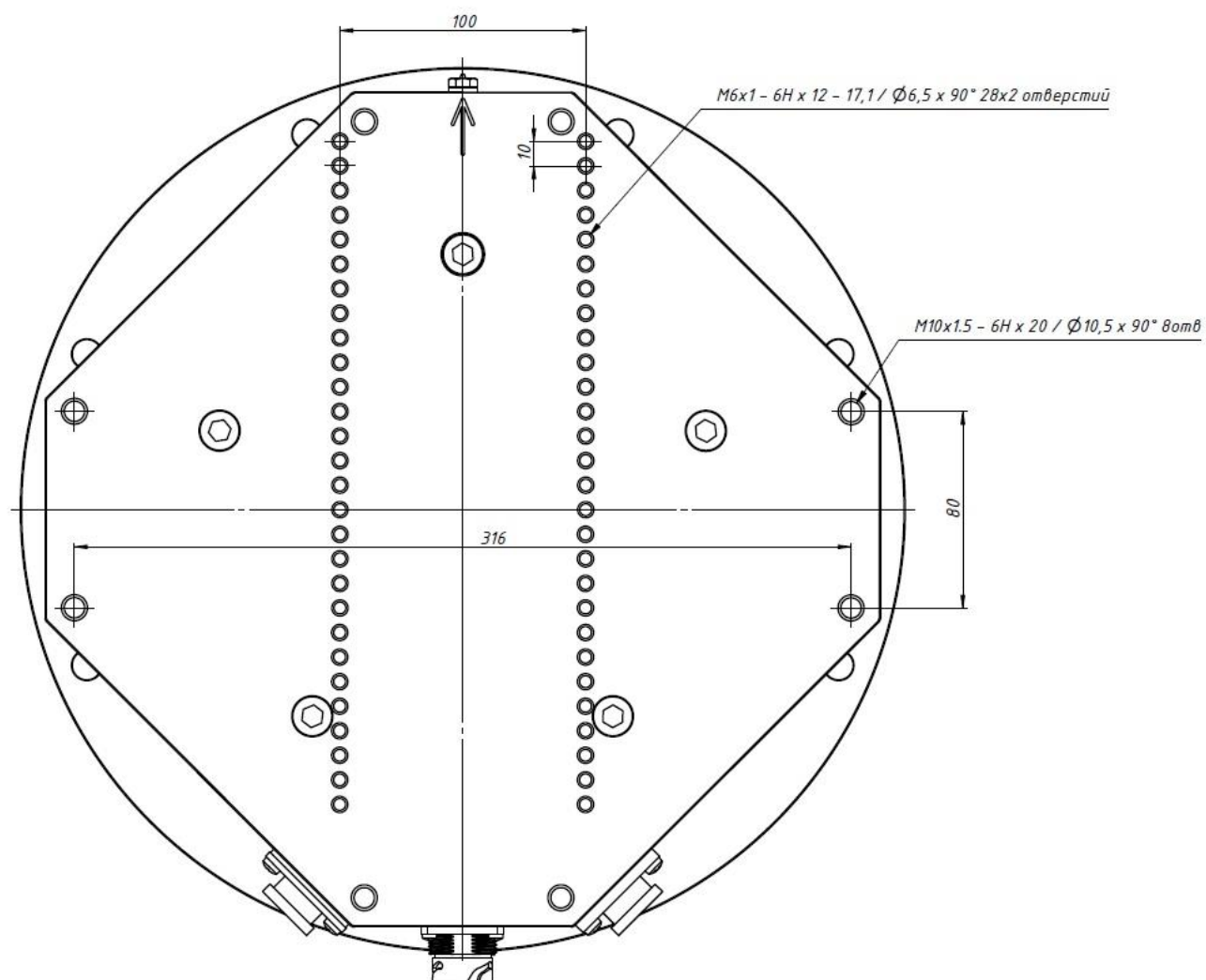


Рисунок А3 – Присоединительные размеры поворотной платформы (для полезной нагрузки)

9 ПРИЛОЖЕНИЕ Б. ПОЗИЦИОННЫЙ ЧЕРТЕЖ ОПУ

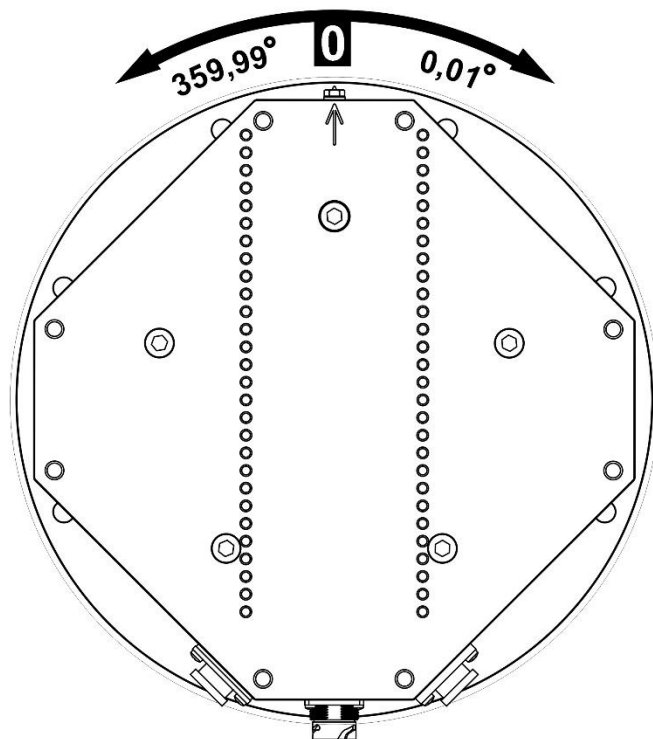


Рисунок Б1 – Позиционный чертеж опорно-поворотного устройства (координаты указаны в системе Pelco D)

ТЛ ТЕХЛАЗЕР

ООО "ТЕХЛАЗЕР"

Россия, 196655, г. Санкт-Петербург, г. Колпино,
ул. Северная, д. 14, лит. А

Тел.: + 7 (812) 291 31 98

Сайт: www.techlaser.ru

E-mail: sales@techlaser.ru