

coiltek®

Operar Manual



CS-5000 and CS-5100 Ultrasonic Mandos

Coil Technology, Incorporated — Wadsworth, Ohio 44281

Phone: 330-334-1525

Web: www.coiltek.com
e-mail: info@coiltek.com

Fax: 330-335-4406

COILTEK

Operar Manual

CS-5000 Series Ultrasonic Mandos

MESA De VOLUMENES

I	INTRODUCCION	3
II	PLAN	4
III	COMO EL MANDO TRABAJA	5
IV	INSTALACION ELÉCTRICA	6-8
	Mainboard instalación eléctrica (Figura 1)	7
	Transducer Asamblea (Figura 2)	8
V	PROGRAMING INTERRUPTORES	9-11
	Escenas del interruptor (Figura 3)	9
VI	PROGRAMACION	12-14
	Programación básica Manual	12
	Guardar Programas	13
	Cambiar entre Programas	14
VII	ARREGLAR PROBLEMAS	14
	Escenas estándares (Mesa 1)	14
VIII	CARACTERISTICAS TÉCNICAS	15-16

INTRODUCCION

Este manual contiene información acerca de la instalación del normal, funcionamiento y mantenimiento de COILTEK CS-5000 Serie que Ultrasonic Controla como usó con SCR (DC) mandos del motor, inconstante-frecuencia que AC va en automóvil mandos, y remanso-presente maneja mandos.

El manual dice cómo la vuelta controla trabajos, y da procedimientos del arreglo básicos. Porque diferente maneja y mandos del motor tienen arreglos únicos terminales y requisitos de la entrada, está esencial que consulta el manual específico por cualquier equipo conexo al CS-5000. Personal del mantenimiento debe tener acceso a esos manuales tan satisfactorio como este.

Nuestra sección del servicio está de pie listo ayudar con cualquier problemas.

Querría ponerse en contacto con nuestro sitio del tejido por información de la aplicación útil.

[www.coiltek.com]

COILTEK Repara Sección

Teléfono: (330) 334-1524 Facsímil: (330) 335-4406

O E-Mail: service@coiltek.com

Sept 2000

PLAN



COILTEK CS-5000 Serie controla opera en 120 o 240-volt [ac] presente. Propiamente adjunto, les dará ambientes industriales a años de servicio fiable en normal. Ambos CS-5000 y CS-5100 controlan vienen con un NEMA-12 cercamiento.

Automóvil tiene cierto alcance y fácil-a-entiende escenas del interruptor simplifica arreglo. Prevenir no autorizado cambia, mandos del arreglo están en el circuito aborda dentro de un cercamiento. Ningunos ajustes externos son disponible a personal no autorizado.

Por arreglo especial y da en prenda aplicaciones, CS-5000 Serie controla conecta a cualquier IBM-Compatible computadora por una norma DB-9 RS-232C cable del Puerto de la Serie. Menú-manaja CSWIN32 software les da acceso a todo de los muchos parámetros del mando y funciones. La computadora puede quedar interactivo con el mando mientras el sistema está línea adelante. Puede observar el efecto de cambia en funcionamiento, melodía de la multa el sistema, entonces quita la computadora une. El mando retiene todo parámetros del programa en memo-

ria. El mando guarda arriba a 8 programas del mando separados. Puede seleccionar también de tres programas de una localidad del interruptor remota.

El mando es microprocesador basó y no flotará. Ajustes periódicos no son requisito después de arreglo inicial. Se tienen parámetros del mando cambiables en una memoria non-volátil corta. El declaró retención de la memoria de este aparato es diez años.

El sensor del [ultrasonic] es escabroso y protegido por una reja. De cualquier modo que, unos cuidado es necesario.

No haga:

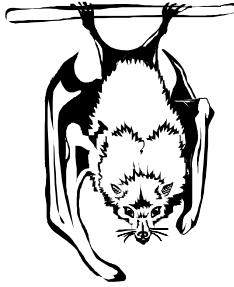
Deje que flúidos se ponen en contacto con lo.

Pintura encima de él.

Perforación lo.

Expongale a temperaturas encima de 180oF.

COMO EL MANDO TRABAJA



CS-5000-Series controla distancia del amonestador entre un sensor y un blanco por eco-localidad, el mismo principio que mueve y marsopas usan hallar su manera en el oscuro. El sensor emite un estallido de alto-frecuencia parece (50 a 60 [kHz].) variante de 15 a 82 cronometra por segundo. (Cadencia depende de blanco distancia.) Este estallido es realmente un controló sucesión de cuatro frecuencias separadas. Después de cada estallido el mando mide cuánto tiempo toma hasta que el sensor recoge el eco. Porque legítimo viaja a un sabe rapidez, distancia iguala tiempo.

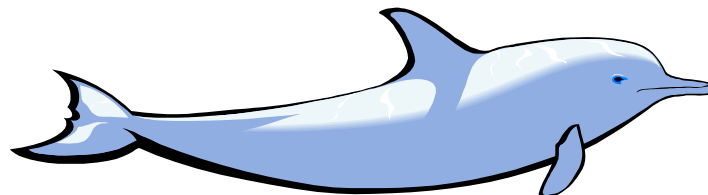
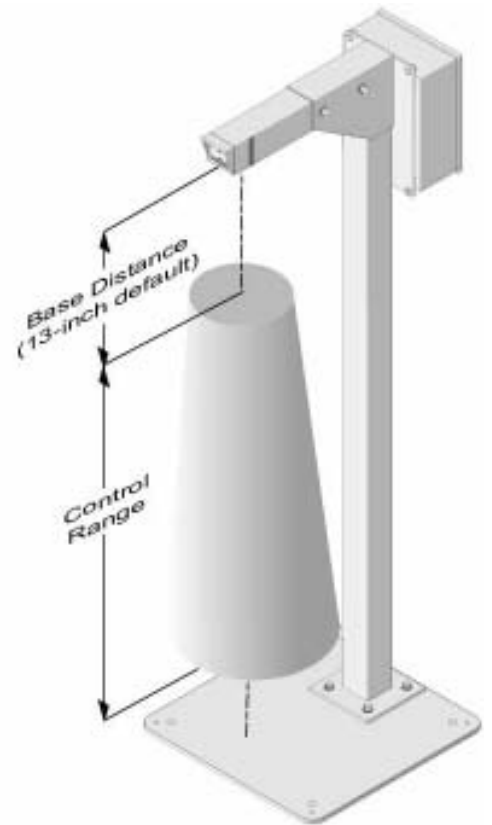
El mando se da cuenta de la distancia a un blanco, pero no puede decir qué ese blanco es. Un mando útil debe tener un rango limitado de "visión." debe ver sólo la cosa que queremos controlar, y esa cosa debe existir como un blanco dentro de sabe límites. Si el mando ve más allá de esos límites, el suelo lo confundiría, o la pared, o techo. La Figura al derecho muestra el concepto del Rango y explica los términos usó en este manual. Siempre sabe cuando el sensor descubre un blanco dentro del mando tiene cierto alcance. La alineación enciende en las luces del frente verde. Si la luz es roja, hay ningún blanco dentro del mando tiene cierto alcance.

El microprocesador ejecuta calculaciones que relatan blanco distancia y tiempo a un signo del mando analógico o digital. Mando de la vuelta es la aplicación primaria por CS24 mandos de la Serie. El mando supervisa la vuelta de material de la tira entre proceso estaciona y automáticamente fósforos la rapidez de un proceso a otro. Controla o el PAYOUT o el TAKEUP procesa por guarda el cobre con ropajes de material constante. El programa contiene el requisito de los algoritmos del mando estabilizar el mando procesa. El mando puede sincronizar [takeup] y [payout] a procesos del [iterative] (corre/ detiene) para que las carreras del equipo continuamente a la rapidez del derecho en lugar de golpea en y apartado. Se pueden usar ejecutar los mismos signos otro funciones del mando tal como:

Mando de enrollar y tensión del [payoff] por medida del diámetro.

Controlar nivela de líquidos, sólidos, o apiló materiales.

Mando de la posición y medida del contorno.



INSTALACION ELÉCTRICA

Figura 1 (Opuesto) detalles las conexiones de la instalación eléctrica a la Tabla Principal.

J4 provee entradas del [buffered] del [optically] que reproducen de Prefijó Interruptores #1, & #2 permitir cambio del programa de una localidad remota.

Figura 2 (Página 8) le muestra conexiones del cable al Rango (sensor) tabla.

INSTALACION

Escenas del Mando del motor

Conexiones del poder

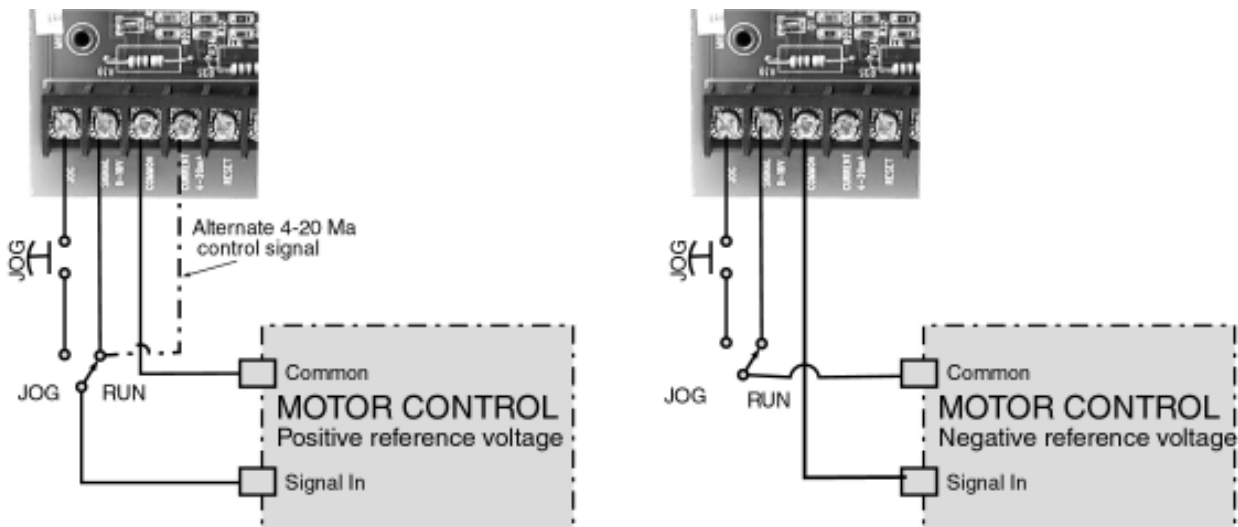
IMPORTANTE: Fijo el AC Impulsa Interruptor por 115 o 230 VAC.

Use# 16 alambre del [ga] al [mains]. El mando debe quedar impulsó a todo el tiempos durante funcionamiento del sistema. Ése está, si el sistema cambia poder al motor o maneja mando durante estado de espera, corre una fuente del poder del [unswitched] separada al Coiltek controla. Se funde el mando por 1 Amperio.

Instalación eléctrica del mando

¡IMPORTANTE! Cheque la referencia señala requirió por el mando del motor: 0-10 [vdc], 4-20 [ma], polaridad y voltaje del máximo o presente. **POLARIDAD INCORRECTA SEÑALADA puede DAÑAR AMBOS MANDO del MOTOR Y CS24.** Asegure el paseo opera normalmente antes de que une el Coiltek controla. Escena de la rapidez del mínimo debe estar ceros (CCW lleno) y el máximo lleva una velocidad excesiva fijo limitar rapidez del motor a su tasó (no [overspeed]) [rpm].

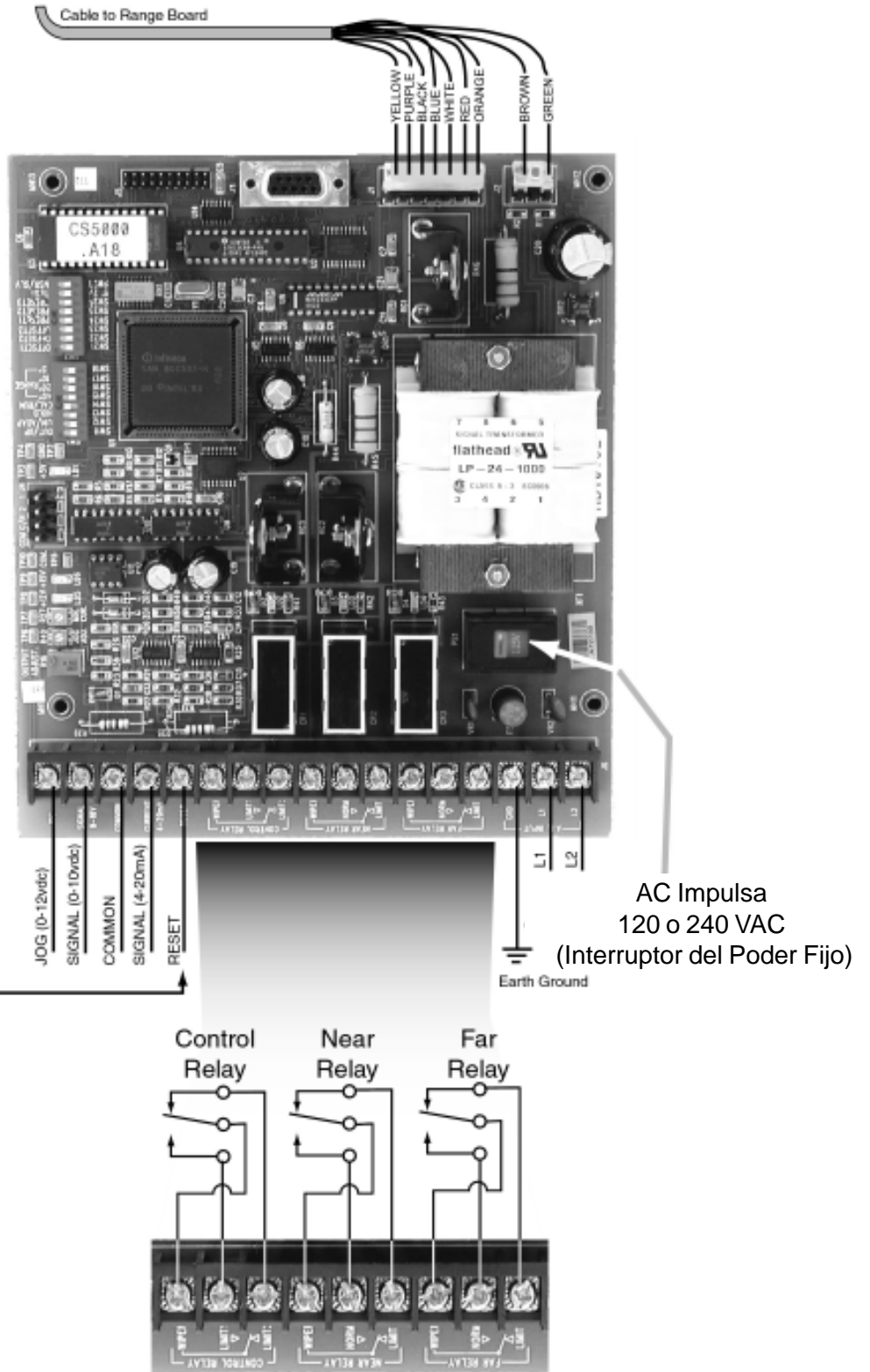
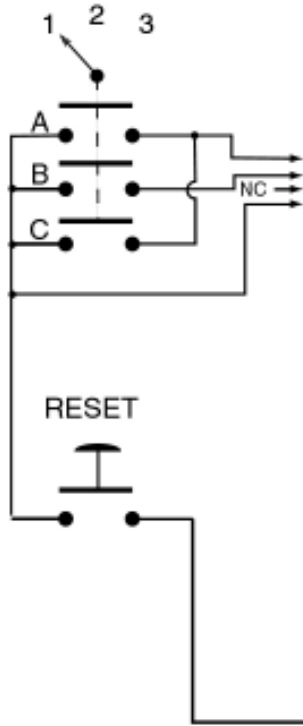
Lo más DC SCR controla le toma 0-10 signo del [vdc] a un ése está positivo con respecto a común. Eddy-Current maneja a menudo requiere un signo negativo. SCR regenerador controla toma o polaridad controlar la dirección de rotación de motor. Use el arreglo de la referencia positivo por regenerador maneja. Dos diagramas abajo muestran montajes básicos por positivo y mandos de la referencia negativos. Siga tamaño del alambre y escuda recomendaciones de maneja a fabricante.



INSTALACION ELÉCTRICA

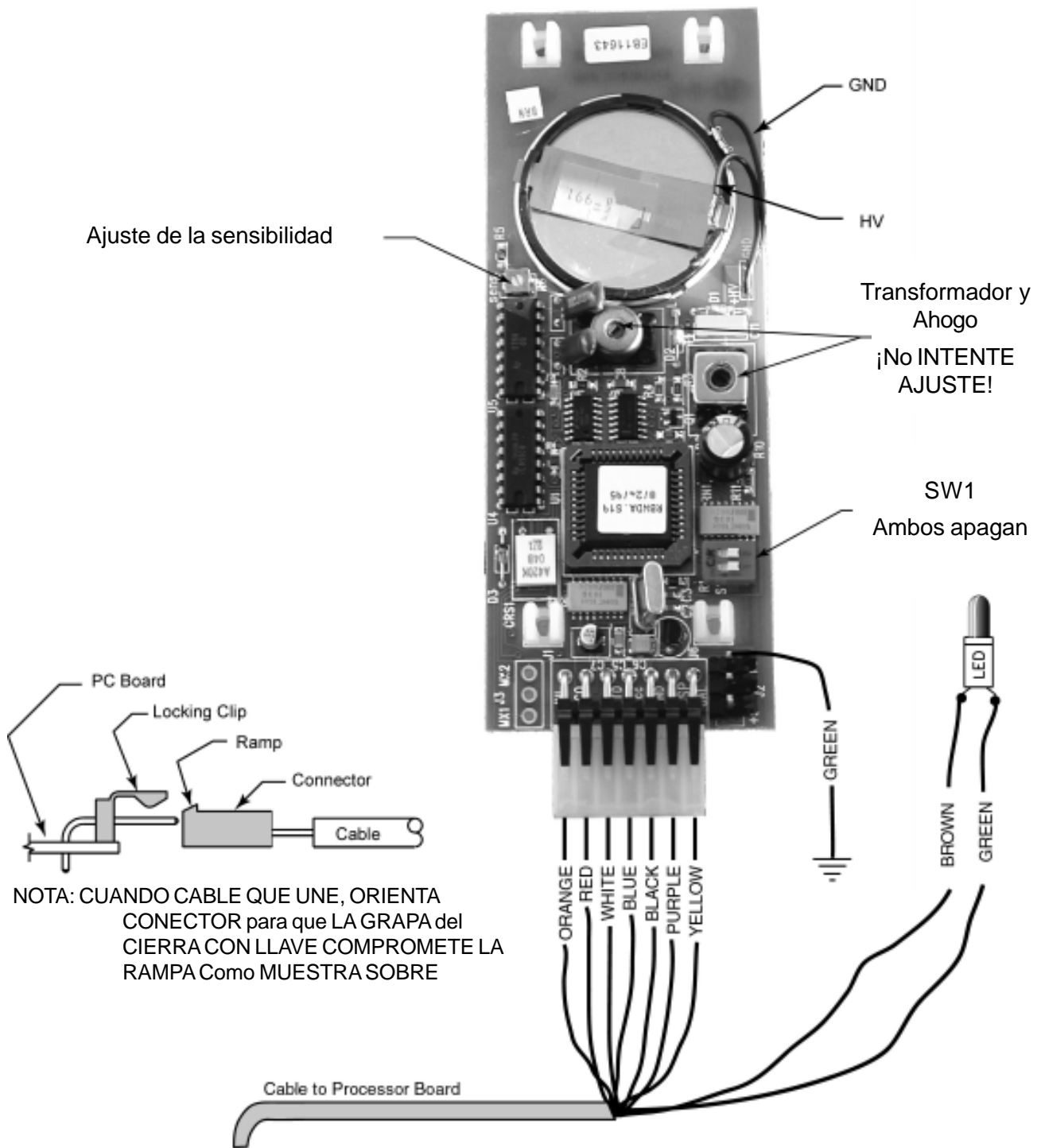
	1	2	3
	↖	↑	↗
A	X	0	0
B	0	X	X
C	0	0	X

Arreglo optativo por selección remota de prefijó programas



Nota: CERCA DE y LEJOS paradas están En cuando blanco está en rango.
Descargo de las paradas cuando blanco deja de rango.

Figura 1



**CB-5000R
TRANSDUCER ASAMBLEA**

Figura 2

SWITCH SETTINGS CS-5000 Series

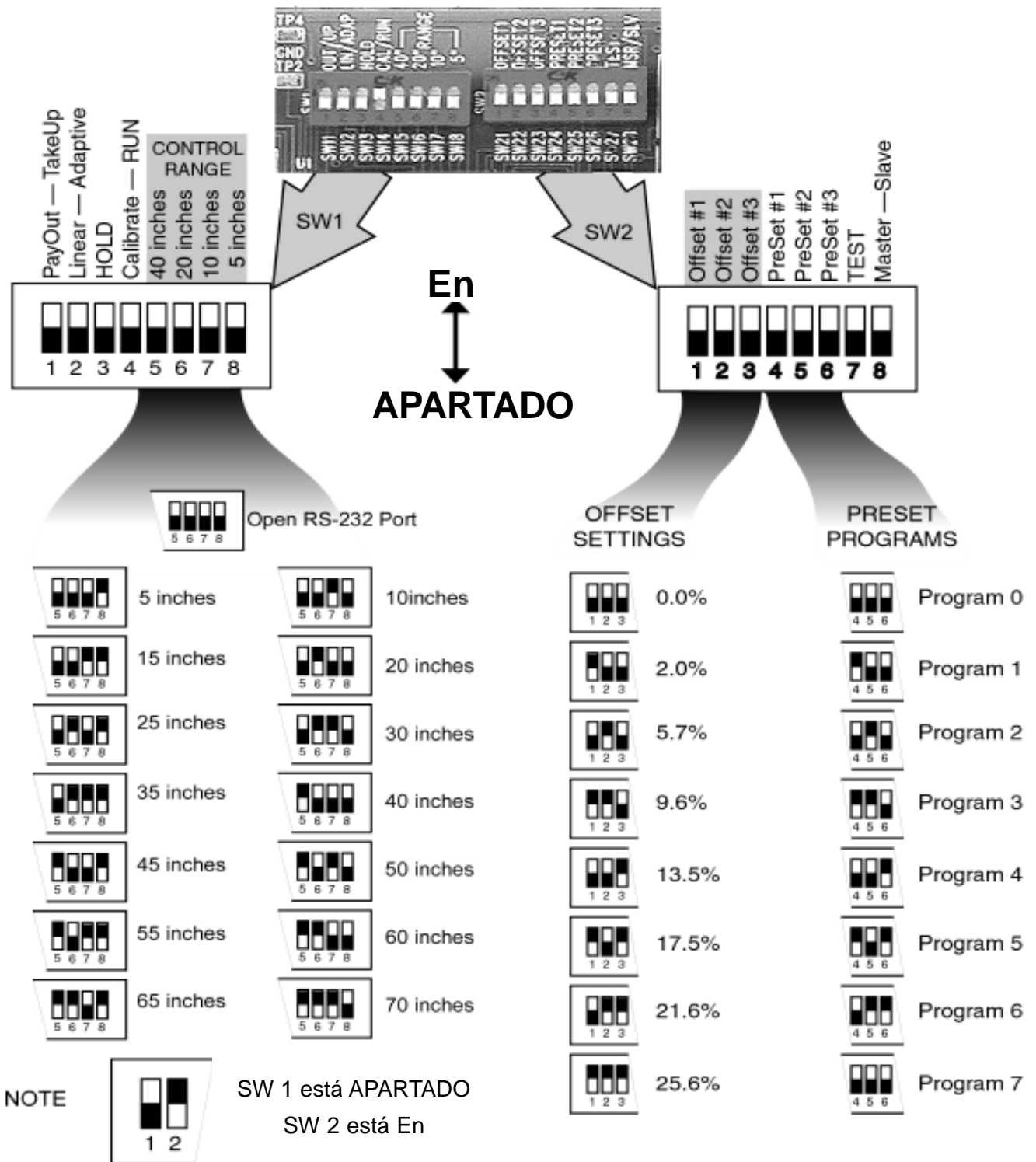


Figura 3

PROGRAMING INTERRUPTORES

CS-5000 Serie Controla usa dos bloques de interruptores de la ZAMBULLIDA por arreglo. Cada bloque tiene ocho interruptores. Bloques llevan las etiquetas SW1 y SW2. Figura 3 (Page9) muestra la posición, etiqueta y función de cada interruptor.



¡NOTA IMPORTANTE! Con la excepción del **CAL/ RUN** interruptor, el procesador sólo reconoce interruptor cambia después de que se **RESTABLECE**. Ciclo impulsa momentáneamente, o brevemente conecta el **RESTABLECIO** y términos del rendimiento **COMUNES**. Éste aprieta como el Entra importante en su computadora.



SW1

Payout — TakeUp: En PayOut (APARTADO), el voltaje del rendimiento aumenta como el blanco mueve hacia el [transducer]. En TakeUp (En), el voltaje del rendimiento menguante como el blanco mueve hacia el [transducer].

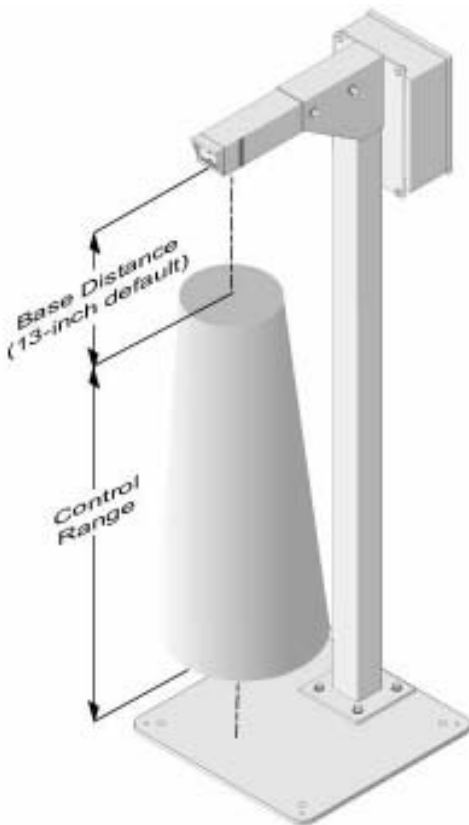
Linear — Adaptive: En Lineal (APARTADO), el voltaje del rendimiento es [linearly] proporcional a la distancia entre sensor y blanco.

En Adaptable (En), un algoritmo del mando tiene una vuelta de mudanza despoja material al medio del mando tiene cierto alcance ($\pm 10\%$) compensar por el [buildup] (o vaciamiento) de material en enrollar aplicaciones.

HOLD: Con el **HOLD** (SOSTENIMIENTO) apague, voltaje del rendimiento deja caer poner a cero si el mando deja de ver el blanco dentro de un prefijó número de muestras. (presunción por omisión es 8 saca una muestra.) Con SOSTENIMIENTO enciende, el voltaje del rendimiento queda al último-ve valor y no deja caer poner a cero. La función del **HOLD** ayuda cuando blancos giran fuera de del dibujo del da cuenta de o es [marginally] reflexivo.

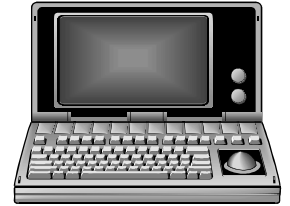
Calibrate — RUN: En Calibra (APARTADO) posición, el mando automáticamente busca el blanco cerca al [transducer] y juegos su posición como el Límite del da cuenta de. El blanco de la calibración debe ser más lejano lejos que 13 mueve poco a poco+ el mando tiene cierto alcance y más estrecho que 360 mueve poco a poco. Volvió CORRER posición, el interruptor cierra con llave el Límite del se da cuenta de en memoria. Esta escena queda en memoria hasta que el mando es [recalibrated]. Memoria no depende de poder. Se guardan los parámetros en uno de ocho programa localidades. Que uno depende en la escena del Prefijó interruptores (SW2) cuando el Calibra- Corre ingresos del interruptor a la CARRERA posicionan (En). Los parámetros guardaron están:

PayOut- TakeUp
Lineal- Adaptable
SOSTENIMIENTO
Escenas del rango
Escenas del desplazamiento
Posición del Límite del da cuenta de



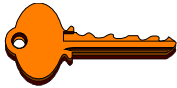
RANGE: Cuatro interruptores (5, 6, 7 & 8), usó en combinación instala 15 rangos del mando normales, de 5 mueve poco a poco a 70 mueve poco a poco. Combinaciones son aditivo como muestra en Figure1.

El RANGO cambia efecto sólo Programa #0. Si cualquier Prefijó interruptores está En, Prefijó Programas (1 por 7) toma [precedence] encima de los interruptores del rango. Si Prefijó Programas está en usa, (ve SW2 escenas) por lo menos un interruptor del rango debe estar En.



Conexión de la computadora:

Abrir el RS-232 puerto por programación de la computadora, fijo todo cuatro tienen cierto alcance apagan. El puerto está abierto ahora por comunicación consecutiva con cualquier IBM computadora compatible personal cargó con Coiltek CSWIN32 Software del Mando.



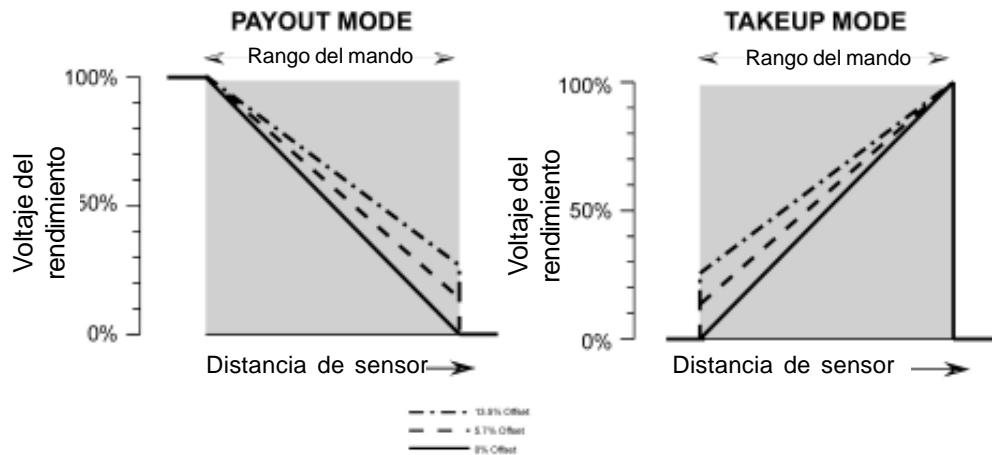
NOTA. A menos que se conecta una computadora, por lo menos un interruptor del rango debe quedar En cerrar el puerto y protege la unidad de ruido.

¡ADVERTENCIA! *Todo cuatro interruptores pueden estar En al mismo tiempo crear un 75-inch rango proveyó la PRUEBA cambia (en SW2) está APARTADO. Aplicar poder con todo cuatro tiene cierto alcance interruptores y la PRUEBA enciende borrará el programa activo y fábrica del suplente escenas estándares en memoria. Parezca debajo de TROUBLESHOOTING en Página 14.*

SW 2

Offset #1, #2, #3:

Unos sistemas del paseo no reaccionan hasta que el voltaje del mando alarga un valor seguro. (Este problema a menudo muestra arriba en aplicaciones del [payout].) Estos interruptores introducen sesgo del desplazamiento- equivalente a una escena de la rapidez del mínimo. Cuando el mando señala el paseo comenzar, su voltaje del rendimiento salta de 0 a un prefijó porcentaje del máximo voltaje del rendimiento señalado (fijo por el Rendimiento Nivelado Ajusta). Figura 1 (Página 8) da el desplazamiento tasa escenas.



PreSet #1, #2, #3

CS-5000 Serie controla tienda arriba a siete opera programas. Figura 1 (Página 8) muestra que escenas del interruptor asocian con los programas. Cualquier escena otra cosa que 0, permite que el guarde [superceed] del programa todo otras escenas del interruptor. Puede transferir programas parámetros por mano-fijos de Programa 0 en prefijó localidades, o usa Coiltek CSWIN32 software de la computadora guardar parámetros por cada programa.

TEST: Se usa restablecer parámetros estándares este interruptor (Ve INTERRUPTORES del RANGO) y por fábrica prueba y servicio. Con PRUEBA encienda y por lo menos uno (PERO NO TODO) Rango enciende, el mando corre un mismo-prueba. RENDIMIENTOS del INTERRUPTOR (MANDO, CERCA DE, & LEJOS) pone y APARTADO en sucesión.

Master — Slave: Escena del normal es APARTADA: Amo. Cuando se conectan mandos del múltiplo por funcionamiento del [multiplexed], fijo este interruptor está en posición del Esclavo en todo unidades. Vea Figura 3 (Página 16).

PROGRAMACION



CAUCION! ¡Cuando que une el Coiltek Controla a un mando del motor por el primer tiempo, DESACTIVA EL MOTOR! Interruptor el paseo a ESTADO DE ESPERA, desconecta poder al mando del motor, o desconecta la entrada señalada alambra del Coiltek controla.

A menos que mandó con un especial prefijó programa, CS-5000 Serie controla se envía con valores de la presunción por omisión cargado en prefijó programas #0 por #7. se me listan en Mesa valores de la presunción por omisión. Cualquier fábrica especial cargó programa se pondrá en Programa #7 (todo tres Prefijaron encienden)

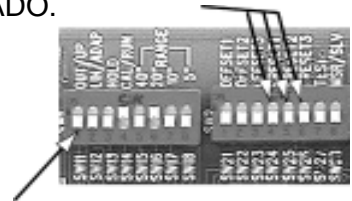
Si su unidad tiene una fábrica cargó programa, está cuidadoso ese que no Hace [inadvertently] ejecuta el RESTABLECIO función con todo tres Prefijó enciende.

PROGRAMACION BASICA MANUAL

Paso 1. Fijo Programar #0 por volver Prefijó Interruptores #1, #2, y #3 APARTADO.

Paso 2. PayOut Fijo- TakeUp cambia.

Si conoce el mando, fijo el EXTERIOR/ Arriba interruptor casarse su aplicación. Si funcionamiento con el mando por el primer tiempo, fijo el interruptor a PayOUT (APARTADO). está más fácil ajustar voltaje del rendimiento nivela. ¡Si su aplicación requiere el TakeUP modo, acuerda de cambiar el interruptor antes de puso la unidad en línea!



Paso 3. Fijo Lineal- interruptor Adaptable a Lineal (APARTADO).

Paso 4. SOSTENIMIENTO Fijo apaga

Paso 5. Fijo deseó rango del mando.

Sugerimos que rangos de 10 a 25 muevan poco a poco por normal dobla aplicaciones del mando. No use rangos más gran que 40 mueve poco a poco con la 54-inch CS-5000 Posición.

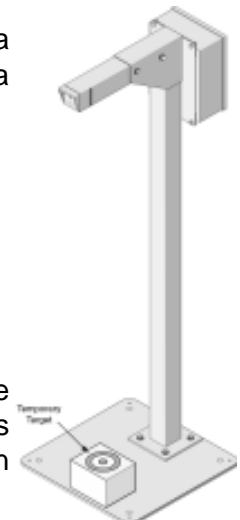
Paso 6. Restableció Procesador.

Ciclo impulsa o salto RESTABLECIO término a COMUN. El procesador ahora reconoce las escenas del interruptor.

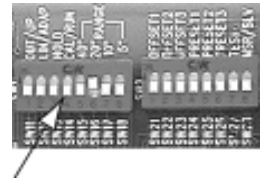


Paso 7. Localiza Rango del Mando.

Fijo un blanco al LIMITE del DA CUENTA DE (el LEJOS punto del límite de la parada). Con la norma 54-inch sensor está de pie este punto es usualmente aproximadamente 4 mueve poco a poco del suelo. Un hechuras de la caja pequeñas un blanco bueno.



Ahora fijo el **CAL/ RUN** interruptor al Calibra (APARTADO) posición. El [transducer] pulsa el botón más despacio, y la alineación enciende se pone rojo. Después de un tiempo corto (menos que un minuto) la alineación enciende se pondrá verde permitir sabe que el mando ha cerrado con llave en a su blanco y fijo el LIMITE del DA CUENTA DE. Interruptor de la ZAMBULLIDA del retorno #4 al En posición. El [transducer] reasumirá su rápido pulsa el botón.



La DISTANCIA de la BASE será el LIMITE del SE DA CUENTA DE menos el MANDO TIENE CIERTO ALCANCE pone en Paso 1



INDICACION del ERROR. Si la ALINEACION enciende [rhythmically] de las llamadas de rojo a verde, hay un error del programa. La DISTANCIA de la BASE (la cima del mando tiene cierto alcance) debe ser más gran que 13 mueve poco a poco del sensor. Recheck la Escena del Rango. Retorno Caminar 5 y altera el Mando tiene cierto alcance.

Paso 8. Escenas en jaque.

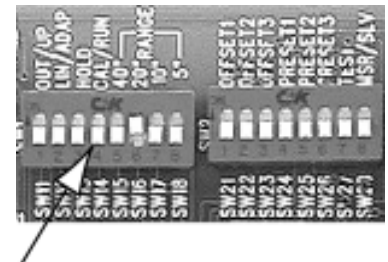
Quite el blanco. La alineación enciende se pondrá rojo. Corra su mano de arriba abajo debajo del sensor. La alineación enciende debe ponerse verde como su mano mueve sobre el LIMITE del DA CUENTA DE, queda verde cuando mueve por el MANDO TIENE CIERTO ALCANCE, entonces pone rojo como su mano mueve sobre la DISTANCIA de la BASE.

GUARDAR PROGRAMAS

Mientras el mando operará continuamente en Programa #0, todo Rango y función cambia queda [operable]. Si alguien cambia un interruptor, el programa cambiará el tiempo próximo el procesador RESTABLECE. Afianzar el programa y aprovechar de la capacidad de la programación, cerradura el "funcionamiento" parámetros en direcciones del Programa #1 por #7. Esa manera, puede experimentar en Programa #0, todavía siempre retorno a uno de los siete programas que ha guardado.

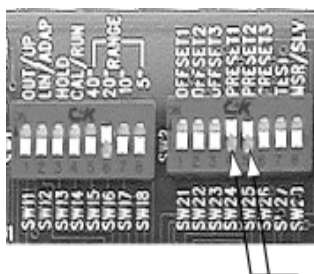
Paso 1. Si necesita modificar el cambio del [program-] a TakeUP, agrega Desplazamiento, [etc-] lo hace ahora antes de guarda el programa.

Paso 2. Restablezca el Procesador Ciclo impulsa o salto RESTABLECIO término a COMUN. El procesador ahora reconoce ese que está en programa #0 y todo otras escenas del interruptor.



Paso 3. Lugar el blanco temporario Pone el CAL/ CORRE Interruptor Calibrar. Cuando el mando cierra con llave en el blanco ([e.g.], la alineación enciende se pone verde), no toca el CAL/ RUN interruptor.

Paso 4. Selecto de los siete Programa Direcciones usa los tres Prefijó interruptores .Program #3 Muestra



Paso 5. Ahora retorno el Calibra- CORRE interruptor CORRER. Este acto guarda todo parámetros en el seleccionó programa.

Una vez guardó, Prefijó interruptores de los Programas domina todo otras escenas del interruptor. Poner programas del alternante, retorno Caminar 1. Repite los procedimientos guarda cada arreglo a dirección del programa diferente.

Se pueden entrar arreglos más detallados directamente al programa dirige via computadora y Coiltek Software. Se cubren procedimientos en el Manual del Software.

CAMBIAR ENTRE PROGRAMAS

Cuando cambia de uno prefijó programa a otro recuerda —

Restablezca el Procesador



Ciclo impulsa o salto RESTABLECIO término a COMUN. El procesador ahora reconoce el programa cambia cambio.

ARREGLAR PROBLEMAS

CONDICIONES de la PRESUNCION POR OMISION de la RECARGA

Si un sistema que incluye un CS-5000 Serie controla de repente actos arriba, la primera tarea es a aislar la falta. Está él un

- Procesador o [glitch] del Programa,
- Fracaso del Mando del motor,
- Falta de la tierra, o
- falló Coiltek Controla.

Un procedimiento simple aclara cualquier del Programa dirige #0 a #7 y condiciones de la presunción por omisión de los suplentes. Recargar presunción por omisión, selecciona el programa que quiere aclarar usa los tres Prefijó interruptores. Fijo todo cuatro tienen cierto alcance interruptores más la PRUEBA encienden.

Entonces

Restablezca el Procesador



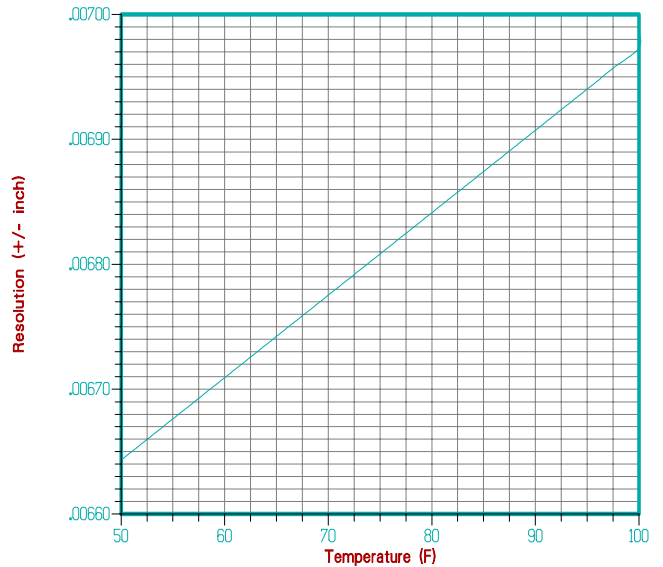
Ciclo impulsa o salto RESTABLECIO término a COMUN. El procesador ahora reconoce el programa cambia cambio.

OUT/UP	Depends on Switch Position at time of RESET
LIN/ADAPT	Depends on Switch Position at time of RESET
HOLD	Depends on Switch Position at time of RESET
BASE DISTANCE	13 inches (330 mm)
CONTROL RANGE	30 inches (762 mm)
SENSING LIMIT	43 inches (1092 mm)
CONTROL RELAY	OFF
NEAR RELAY	13 inches (330 mm)
FAR RELAY	43 inches (1092 mm)
AVERAGING	8 samples
OVER RANGE*	10 samples
CALIBRATION**	.00670 inches (.17018 mm)/ μsec
RS-232	OFF
DWELL TIME	50 msec
OFFSET	Depends on Switch Position at time of RESET

* Number of "missed samples" before dropout.
 ** Speed of Sound at 68° F.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

Rango	13 mueve poco a poco a 360 mueve poco a poco.
Angulo de Visión	El sensor ve una área cónica con un ángulo de la viga de 17,3° (8.6° de línea del centro. El diámetro del cono (d) como una función de distancia del sensor (y) está $d \gg 0,3 \cdot y$.
Sacar una muestra y hace un promedio de	15 a 82 saca una muestra por segundo depende de distancia entre [transducer] y blanco. En modo estándar el mando computa un promedio del funcionamiento de 8 saca una muestra y reconoce un fuera-de-rango condiciona después de 10 "erradas." CSWIN32 software puede alterar estos parámetros dentro de los límites de 4 a 255 afectar integración cronometra.
Rango del mando	La distancia entre sensor y blanco encima de que el rendimiento del mando señala varían de mínimo a máximo. Con procedimientos del arreglo manuales 5 a 75 mueve poco a poco en 5-inch incrementa. Con computadora el usuario puede programar el mando tiene cierto alcance de 1 a 347 mueve poco a poco en 1-inch incrementa.
Resolución	<p>Resolución básica del instrumento es $\pm 0,0068$ mueve poco a poco ($\pm 0,171$ [mm]). de cualquier modo que, resolución depende en la rapidez de legítimo que varía con temperatura. Las parcelas de la gráfica siguientes el cambio en resolución (pulgadas/ μsec) como una función de temperatura.</p> <p>Esta gráfica traza resolución, no exactitud. Distancia del lo absoluto entre dar cuenta de cabeza & blanco puede ser [inaccurate] (4). de cualquier modo que, cambios del pariente en posición del blanco serán correcto dentro de la resolución muestra en la parcela. Errores en distancia entre sensor y blanco dependen en la superficie del blanco. Si el blanco aparece restoses constante, medida de movimiento relativo del blanco será exacto dentro del declaró resolución.</p>



RENDIMIENTOS

Analógico:

Signo del mando El principio controla rendimiento es un eléctricamente aisló voltaje del [dc] señala. Conecta directamente a cualquier inconstante-rapidez maneja o sistema del mando. Un RENDIMIENTO AJUSTA juegos del [potentiometer] el rendimiento tiene cierto alcance de 0-1 a 0-12 voltios DC. Ambos MANDO SEÑALA y rendimientos del EMPUJONCITO (abajo) está positivo con respecto a COMUN.

Jog Un voltaje del [dc], fijo de 0-12 [vdc] por EMPUJONCITO AJUSTA [potentiometer] provee una referencia del voltaje constante.

COMUN por ambos SIGNO y se aislar rendimientos del EMPUJONCITO eléctricamente de tierra conecta con tierra y del 120/ 240 V poder del [ac] línea.

Rendimientos del estado: Tres Form-C les releva a rendimientos provee En/ funciones del mando APARTADAS.

Near El cerca de parada es normalmente En. Tropieza APARTADO cuando un blanco es más estrecho que la Distancia de la Base.

Far El lejos parada es normalmente En. Tropieza APARTADO cuando ningún blanco es presente dentro del mando tiene cierto alcance.

Control Este rendimiento normalmente es inactivo. Una computadora, equipó con Coiltek CSWIN32 software del mando, puede programar el RENDIMIENTO del MANDO tropezar En a un blanco distancia y APARTADO a otro.

Entradas remotas: Tres [optically] aislaron términos de la entrada (J4) doble físico enciende la tabla principal. Shorting cualquier de estos términos a COM (COMUN) tiene el efecto siguiente:

- 1 Vuelve Prefijó #1 enciende
- 2 Vuelve Prefijó #2 enciende
- R/C Vuelve CAL/ RUN apaga

Programa Selecciona Duplicado del [teminals] de la entrada el Programa Prefijó interruptores dejar que selección remota de tres de los ocho prefija programas tuvo en memoria.

Reset Contacto momentáneo de este término a COMUN restablece el [microprocessor-] el mismo efecto como ciclismo impulsa.

Provisiones por Non-Standard Funciones

Un 20-pin título provee entrada del [auxilliary] y funciones del rendimiento. Se usan en Coiltek sistemas especiales estas funciones y están disponible por sistema avanzado diseñá. Detalles llenos de estas funciones y sus usos son más allá de la mira de este manual. Por detalles consulte con Coiltek Ingeniería. Funciones incluyen:

Tres [multiplexed] Un/ D entradas del conversor.

Cuatro [unassigned] digital yo/ O línea. Secundario RS-232 puerto por adquisición de los datos o [multiplexing].

Cuando [multiplexing] dos o más mandos, unidades del esclavo (designó por la posición del Amo-interruptor del Esclavo) está margarita-encadenado al amo por este segundo RS-232 puerto. Unidades del esclavo responden a la unidad del amo en sucesión; informar número de serie y datos.