

Программируемые контроллеры тип PLVC

Программируемые логические контроллеры тип PLVC предназначены для управления комплексными гидросистемами. Движения с различными давлениями, скоростями и ускорениями в установленных рамках можно контролировать и сохранять. Это может быть описано посредством программируемых пользователем PLC с усилителями для пропорциональных клапанов. Аналоговые, электронные и подключаемые через CAN-Bus компоненты (например, датчики давления, джойстики и т.п.) могут быть использованы для управления и контроля систем с обратной связью, связанных с помощью кабеля или беспроводной связью. Эта возможность достигается за счёт:

- Модульной концепции с различными расширениями и дополнениями (основной и модуль расширения, дисплей диагностики, CAN-Bus реле)
- Различный интерфейс (RS 232, CAN-Bus, Profi-Bus)



- Всевозможное программирование
- Свободная настройка входных и выходных параметров
- Удалённая диагностика через модем и мобильный телефон
- Блоки функций ПО (PLC программы)
- Модуль удалённого управления

В основном применяются в строительных машинах, подъёмной и лесной технике, в станочном оборудовании и прессах.

Номенклатура: Программируемый логический контроллер

Версия: Модульная концепция с

- Основной модуль
- Модули расширения
- CAN-Bus реле
- Дисплей
- Программное обеспечение

Основные типы и параметры

	PLVC 41	PLVC 2	PLVC 2x8
Число входов ¹⁾			
- Электронные	27 (3 / 24)	13 (5 / 8)	17 (10 / 7)
- Аналоговые	28 (4 / 24)	12 (4 / 8)	23 (11 / 12)
- Частотные	3 (3 / -)	3 (3 / -)	3 (3 / -)
- Аварийная остановка	x	x	x
Число выходов ¹⁾			
- Электронные	16 (- / 16)	16 (8 / 8)	13 (- / 13)
- Аналоговые (PWM)	16 (4 / 16)	4 (4 / -)	16 (16 / -)
- Аналоговые (0 ... 10V)	1 (1 / -)	--	--
- Реле	8 (3 / 8)	4 (- / 4)	--
- Вспомогательное напряжение	1 (5V DC)	--	--
Интерфейсы			
RS 232	x	x	x
CAN-Bus	x	x (- / x)	x (x / x)
Profi-Bus	--	x	--
Источник питания (10 ... 30V DC)	5A (10A)	5A	5A

¹⁾ Всегда макс. число входов и выходов, значения в скобках для основного модуля и модулей расширения

Основные типы и параметры (Продолжение)

Функции пакетов программного обеспечения (примеры)

- Индикация положения
- CAN-Bus коммуникация
- Управление положением и потоком
- Индикация неисправности
- Система управления с обратной связью
- Одновременное движение
- Антинасыщающий контроль

- Обнаружение перегрузки
- Управление с LS-сигналом
- Контроль давления

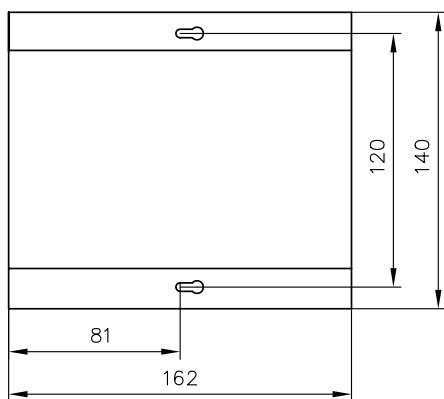
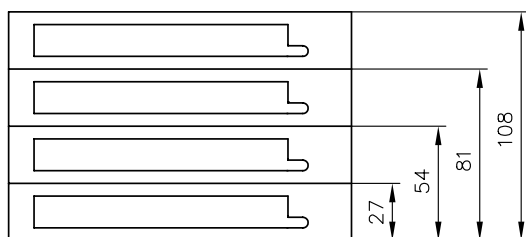
Программирование PLC с помощью инструкции IL, диаграммы функциональных блоков FBD и структурированный текст ST позволяет легко и быстро произвести настройку силами покупателя.

Дополнительная периферия, подключение через CAN-Bus

- CAN-Bus реле (реле с высокой мощностью потребителей)
- CAN-Bus узел (подключение компонентов несовместимых с CAN-Bus)
- CAN-Дисплей для пользователя и текста диагностики

Размеры

Основной модуль и модуль расширения тип PLVC 4



Дополнительная информация

• Программируемые логические контроллеры

тип PLVC 2	D 7845-2
тип PLVC 4	D 7845-4
тип PLVC 2x8	D 7845 M
тип CAN HMI	D 7845 HMI
тип CAN HMI-XS	D 7845 XS

• Модули подъёма тип HMT и т.п. D 7650, Sk 7650 ++, Sk 7758 ++

• Проп. распределители тип PSL, PSV D 7700 ++

• Пропорциональные клапаны давления тип PM, PMZ	D 7625
тип PMV	D 7485/1
тип PDV	D 7486
тип PDM	D 7486, D 7584/1

• Пропорциональные регуляторы потока тип SE, SEH D 7557/1

• смотри также раздел "Устройства для специального применения" (Промышленные машины, Мобильная гидравлика, Пропорциональные клапаны)