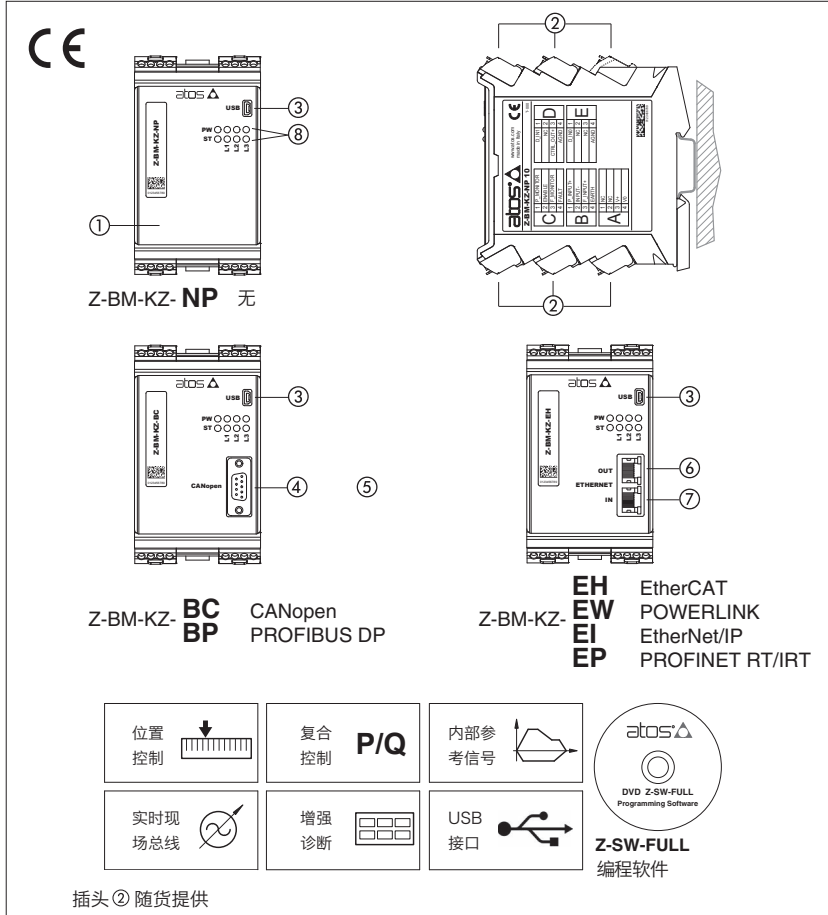


数字式 Z-BM-KZ 轴卡

DIN导轨式，用于位置和力控制



Z-BM-KZ

数字式轴卡①可以对直线型或旋转型液压轴进行位置闭环控制。

该控制器产生一个用于调节比例阀到执行器的流量的参考信号。

控制执行器配备一个内部或外部位置传感器(模拟型, SSI或编码器式), 对轴位置进行反馈。

控制器由外部或内部产生的参考信号进行实时操作(见第4节)。

可选在基本的位置控制功能上通过软件增加一个压力/力复合控制: 压力/力传感器必须安装在执行器上并且和控制器连接; 这需要一个额外的压力/力参考信号。

Atos PC软件允许客户根据特殊应用需求定制控制器机能。

电气特性:

- 多至10个快插式插头②
- Mini USB接口③为缺省配制
- DB9 总线通讯插头④用于CANopen和⑤ PROFIBUS DP
- RJ45因特网输出通讯插头⑥和输入通讯插头⑦用于 EtherCAT, POWERLINK, EtherNet/IP, PROFINET IRT
- 8个指示灯⑧用于故障诊断(见8.1)
- 电源供电极性接反保护功能
- 工作温度范围: -20 ~ +50 °C
- 塑料保护盒防护等级是IP20和标准型DIN导轨式安装
- CE认证符合EMC规范

软件特征:

- 直观的图形操作界面
- 内部产生运动循环
- 设定轴动态响应(PID)优化应用性能
- 设置阀的功能参数: 偏置, 增益, 斜坡, 颤振
- 线性功能用于液压调节
- 完整的故障诊断功能检测轴状态
- 内部示波功能
- 通过USB接口现场更新固件

1 型号



分体式电子轴卡
DIN导轨式

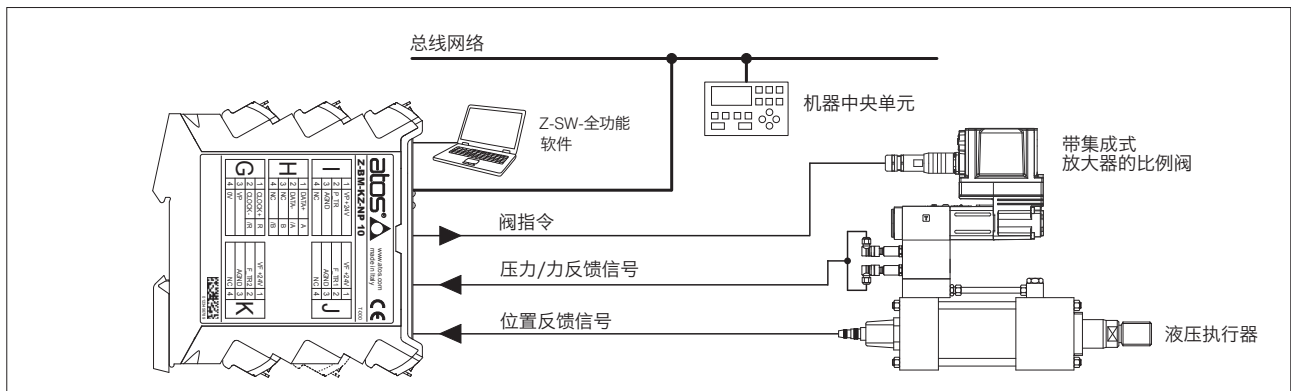
位置/力 (或位置/压力)
复合控制模块

设计号

总线接口 - USB接口缺省配置:

NP = 无
BC = CANopen
BP = PROFIBUS DP
EH = EtherCAT
EW = POWERLINK
EI = EtherNet/IP
EP = PROFINET RT/IRT

2 方框图举例



注释: 方框图为位置/力复合控制举例, 带现场总线接口

3 阀范围

阀类型	换向阀					
标准型 样本页码	DHZO-TEB, DKZOR-TEB FS168	DHZO-TES, DKZOR-TES FS168	DLHZO-TEB, DLKZOR-TEB FS180	DLHZO-TES, DLKZOR-TES FS180	DPZO-LEB FS178	DPZO-LES FS178
防爆型 样本页码	-	DHZA-TES, DKZA-TES FX135	-	DLHZA-TES, DLKZA-TES FX150	-	DPZA-LES FX235
控制器型号	Z-BM-KZ					

4 位置参考信号模式

4.1 外部参考信号发生器

轴控制器根据一个外部位置参考信号和执行器上的传感器产生的位置反馈信号来实现执行器的位置闭环控制。它为比例阀产生一个参考信号，该比例阀调节到执行器的液压流量。

外部参考信号可通过软件选择：

模拟型参考信号(a) - 控制器通过主插头实时接收来自机器中央电子处理单元的模拟型输入参考信号(见第8.2节)，以限制速度，加速和减速的值。

总线参考信号(b) - 控制器通过数字式总线通讯接口实时接收来自机器中央处理单元的参考信号，以限制速度，加速和减速的值。

关于总线通讯接口的详细信息，请参考控制器用户手册。

4.2 内部参考信号发生器

轴控制器根据一个内部参考信号和执行器上的传感器产生的位置反馈信号来实现执行器的位置闭环控制。它为比例阀产生一个参考信号，该比例阀调节到执行器的液压流量。

内部参考信号是由预先编程周期产生；要求机器中央处理单元通过下列命令控制开启，停止和切换指令：

- 开-关指令(c)

- 现场总线指令(d)

通过Atos PC软件，提供一系列预设的标准运动顺序，按客户要求的运动顺序，适应特殊应用的要求。

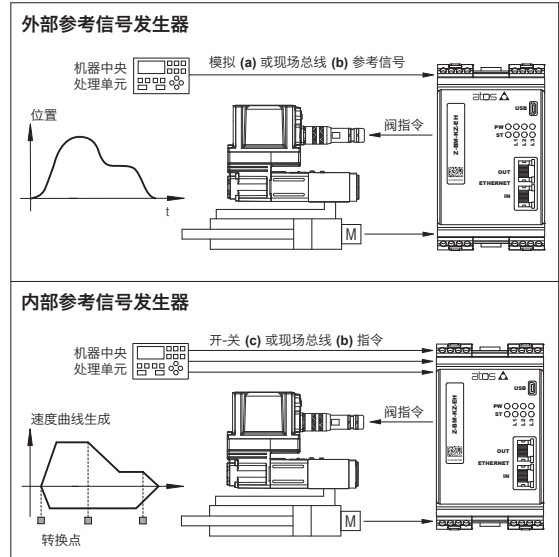
根据应用要求，开启/停止/切换指令和参考信号类型可为每一个阶段分别设置，实现自动循环处理。请参阅控制器用户手册可获得更多关于指令和参考信号发生

开启/停止/切换指令举例

外部数字输入	开-关命令，用来开启/停止循环发生周期或改变运动阶段
外部现场总线输入	开-关命令，通过现场总线通讯接口，用来开启/停止循环发生周期或改变运动阶段
按位置切换	当实际位置达到设定值时，当前状态切换到下一步的运动阶段
按时间切换	在一个固定时间后，当前状态切换到下一步的运动阶段，并从当前运动阶段开启激活
内部状态切换	内部状态切换用于启动/停止循环发生周期或改变运动阶段

参考信号类型举例

绝对型	目标位置所需的参考信号对于每个运动阶段是由内部产生的；可设置最大速度和加速度，以获得平稳和精确的位置控制
相对型	同“绝对型”但是目标位置对应于执行器位置。加上由软件设置的内部固定值



5 位置/力复合控制

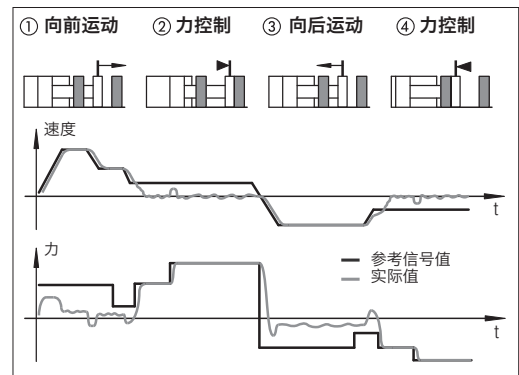
可在执行器的标准位置控制上增加一个压力或力复合闭环控制，需要在执行器上安装1个或2个远程传感器(压力或力)，见下方功能图。

位置/力控制是根据两个独立的参考信号并由一个专用的算法每次自动选择哪种控制方式被激活。

通过特殊的软件设置，实现两种控制间的动态切换，并能够避免出现不稳定和振动现象。

当执行器力低于相关的输入信号时，位置控制被激活(见右图阶段①和③) - 阀通过闭环调节对执行器执行位置控制。

当远程传感器测得的执行器的力达到相应的输入信号值时，力控制(见右图②和④阶段)被激活 - 即为了限制执行器的力，控制器减少了阀的调节量；若力呈下降趋势低于其输入信号时，位置控制返回激活状态。



复合控制机能 - 软件选择

SP	SF	SL	
一个远程压力传感器必须安装在执行器油口需要控制压力的位置。	在执行器两端必须安装两个远程压力传感器；执行器力根据压力反馈值(Pa-Pb)进行计算	在执行器和控制负载之间必须安装一个力敏传感器	
T 阀芯传感器	M 执行器位置传感器	P 压力传感器	L 力敏元件

SP - 位置/压力控制

在标准的位置控制基础上增加了压力控制，从而在执行器一侧闭环控制中限制一个方向的最大力。要实现此控制功能，执行器的液压回路中必须安装一个压力传感器。

SF - 位置/力控制

在标准位置控制基础上增加了力控制，从而在执行器两侧闭环控制中限制两个方向的最大力。执行器的两个液压回路中安装两个压力传感器。

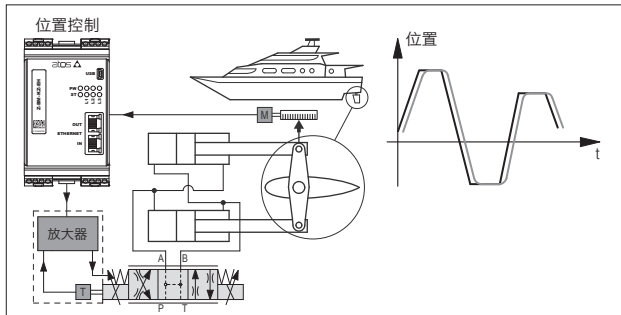
SL - 位置/力控制

在标准的位置控制上增加一个力控制，在液压执行器的闭环压力控制中可限制一个或两个方向的最大压力。必须在液压执行器上安装一个力敏元件。

综合备注：

- 高精度应用场合强烈建议选用DLHZO,DLKZOR和DPZO-L型伺服比例阀 – 见技术样本**FS180, FS178**
- 建议选用辅助单向阀，以防电源中断或者故障出现的特殊液压机能需求 – 见技术样本**EY105**
- 关于P/Q复合控制机能的详细信息，请见技术样本**GS002**
- Atos可提供特殊应用场合相关评估的技术服务

6 应用举例

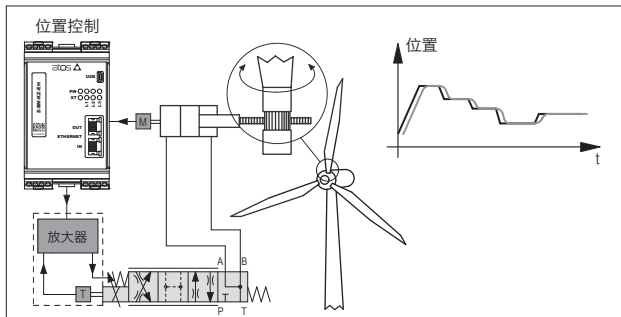


船舶应用中的液压舵轮控制

摩托艇和帆船的舵轮控制要求动作平稳、操作精准、可靠性强。

Z-BM-KZ型控制器应用于舵轮位置控制系统中，确保调节和控制精确重复，并且易于驾驶，这归功于控制器的以下特性：

- 模拟型位置参考信号模式用于实时控制
- 模拟型位置传感器实现简单和紧凑的方案
- PID控制参数优化系统的响应时间
- 先进的监控系统实现完整的故障信息反馈

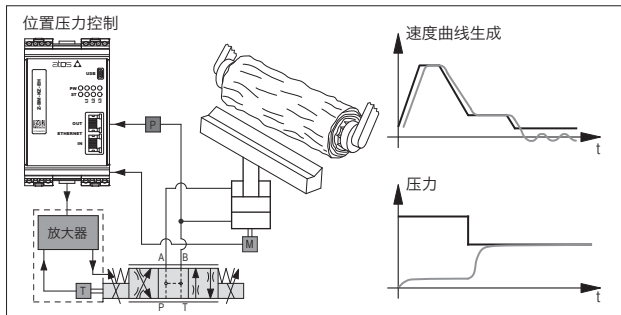


风力发电机叶片控制

风力发电机转子叶片桨距控制的目的是最大程度地产生能源。精确的位置控制，分散智能化，同时要求寿命长、可靠性高。

Z-BM-KZ型控制器提供更高品质的叶片和桨距调节，并能够简化系统结构，这归功于：

- 用于高精密切制的SSI型数字式位置传感器
- 通过总线接口完成系统的远程管理
- 多组PID参数选择，调节位置控制以适应不同的风力条件

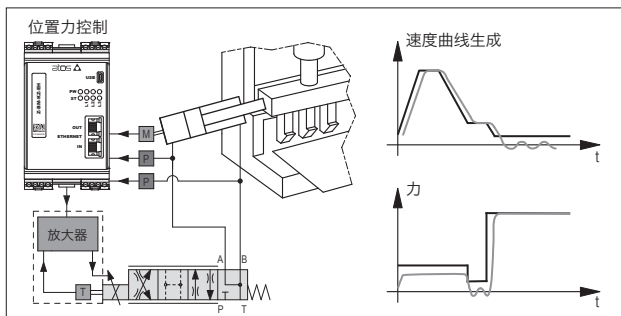


木工机械

液压木材加工机器要求可配置的和重复运动的曲线，实现精确的位置控制，和同步数字信号。

Z-BM-KZ型控制器可以实现远程控制，归功于：

- 内部参考信号发生器带最大速度和加速度设定
- 模拟型位置传感器用于简单可靠的方案
- 压力传感器用于压力复合控制
- 总线连接用于远程参数配置、指令和控制器状态指示

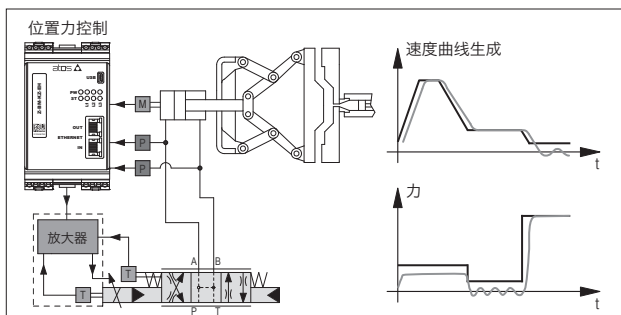


折弯机应用

平板冷成型机床在将坯料加工成为金属板材的过程中，要求完全自动化程序灵活控制机器。

Z-BM-KZ型控制器复合高级位置调节功能和精密力控制功能，为单个执行机构提供完整专业的解决方案，归功于：

- 内部参考信号发生器简化机器控制循环过程
- 数字式位置传感器用于高分辨率测量系统
- 两个压力传感器实现力复合控制
- 现场总线接口易于机器控制系统集成
- 数字辅助输出系统状态指示信号（目标是否达到，力控制是否激活）



压铸机械领域的应用

压铸阶段的模具运动控制涉及快速/慢速运动循环，并要求精确重复的复合位置/力控制，保障模具的安全功能。

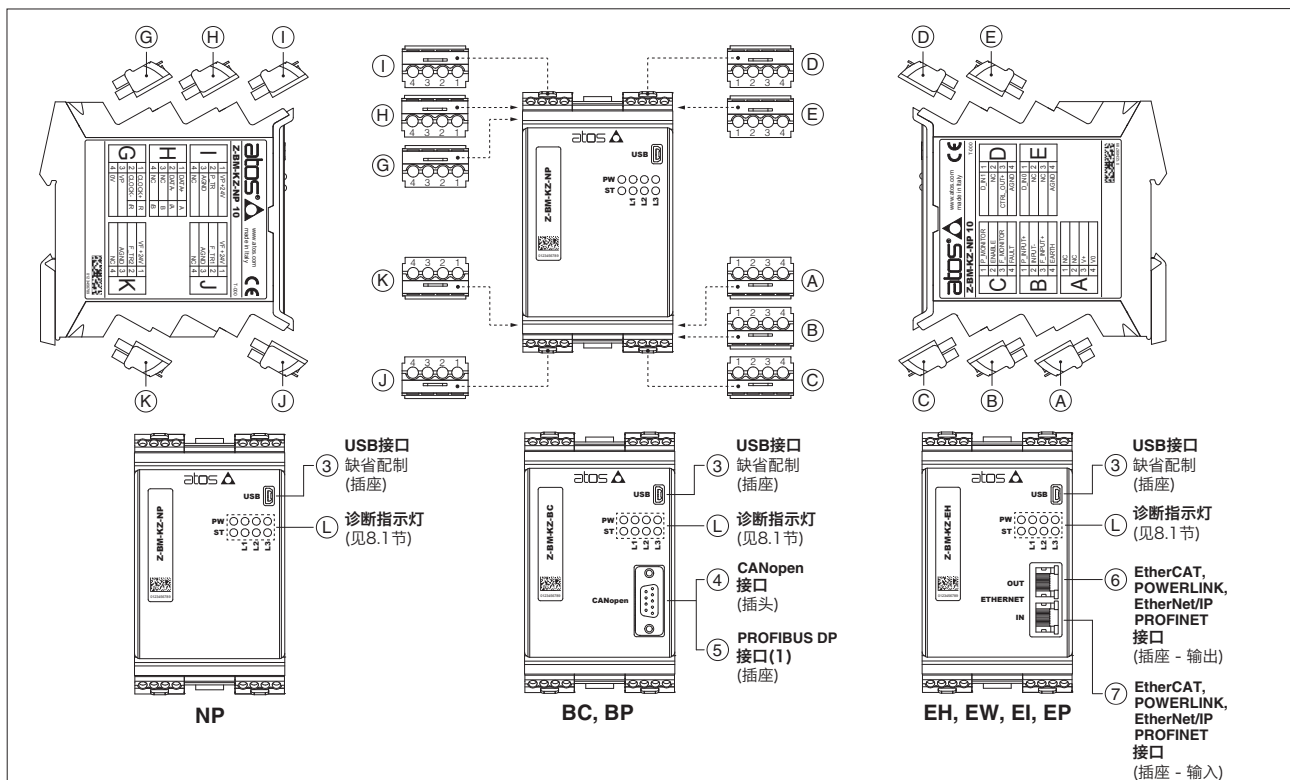
Z-BM-KZ型控制器，实现复合位置/力控制，简化液压+电气系统结构，这归功于：

- 内部参考信号发生器用于重复的工作循环
- SSI型数字式位置传感器用于精密的轴控制
- 两个压力传感器实现复合力控制
- 数字辅助输入/输出同步机器功能
- 现场总线连接实现机器遥控和先进的故障诊断系统

7 主要特性

电源 (见9.1节)	额定: +24VDC 整流和滤波: $V_{RMS} = 20 \sim 32 V_{MAX}$ (最大峰值脉冲10 %VPP)			
最大功耗	10 W			
模拟输入信号(见9.2,9.3节)	电压:范围 $\pm 10V_{DC}$ (24V _{MAX} 电容) 输入阻抗: $R_i > 50k\Omega$ 电流:范围 $\pm 20mA$ 输入阻抗: $R_i = 500\Omega$			
监测输出信号(见9.4,9.5节) 控制输出信号(见9.10节)	输出范围: 电压 $\pm 10 V_{DC}$ @ max 5mA 电流 $\pm 20mA$ @ max 500 Ω 负载电阻			
使能输入信号(见9.6节) 数字式输入信号(见9.11节)	范围: 0~5 Vdc(关闭状态), 9~24 Vdc(开启状态), 5~9 Vdc(不接收); 输入阻抗: $R_i > 10k\Omega$			
故障输出信号(见9.7节)	输出范围: 0~24 Vdc (开启状态 > [电源-2V]; 关闭状态 < 1V) @ max 50mA; 不提供外部负极电压(例如感应负载)			
报警	电流参考信号电缆破裂, 过高/过低温度, 位置控制监测			
位置传感器电源	+24 Vdc @ max 100 mA 或 +5 Vdc @ max 100 mA 可软件选择			
压力/力传感器电源	+24 Vdc @ max 100 mA			
型式	塑料盒的保护等级为IP20; 符合EN60715标准, L35-H7.5mm导轨安装			
工作温度	-20 ~ +50 °C (存储温度为-25°C~+85°C)			
质量	大约450g			
附加特征	8个led灯用于诊断功能; 电源带极性接反保护			
电磁兼容性 (EMC)	符合规范 2014/30/UE (抗磁性: EN 61000-6-2; 抗干扰性: EN 61000-6-3)			
遵守细则	RoHs指令2011/65/EU, 最新版2015/65/EU REACH规则(EC)n° 1907/2006			
通讯接口	USB Atos ASCII 编码	CANopen EN50325-4 + DS408	PROFIBUS DP EN50170-2/IEC61158	EtherCAT, POWERLINK, EtherNet/IP, PROFINET IO RT / IRT EC 61158
通讯物理层	非隔离 USB 2.0 + USB OTG	光学隔离 CAN ISO11898	光学隔离 RS485	快速以太网, 隔离 100 Base TX
推荐接线电缆	LiYCY屏蔽电缆: 50m以内推荐使用0.5mm ² - 电源为1.5mm ² 注: 关于传感器接线电缆请参考传感器数据表			
最大导体尺寸(见第14节)	2.5 mm ²			

8 连接和指示灯



(1) 如与西门子6ES7972-0BA12-0XA插头连接, 还必须使用以下适配器之一, 以避免干扰USB接口:
DG909MF1 - 接口朝上; DG909MF3 - 接口朝下

8.1 诊断指示灯 (L)

8个诊断灯显示控制器的工作状态, 以便及时进行基本诊断。详细信息请见控制器使用手册。

现场总线 LED灯	NP 无	BC CANopen	BP PROFIBUS DP	EH EtherCAT	EW POWERLINK	EI EtherNet/IP	EP PROFINET	PW L1 L2 L3
L1		阀状态			LINK/ACT			绿
L2		网络状态			网络状态			红
L3		报警状态			LINK/ACT			
PW	灭 = 电源关	亮 = 电源开						
ST	灭 = 存在故障	亮 = 无故障						

8.2 插头 - 4芯

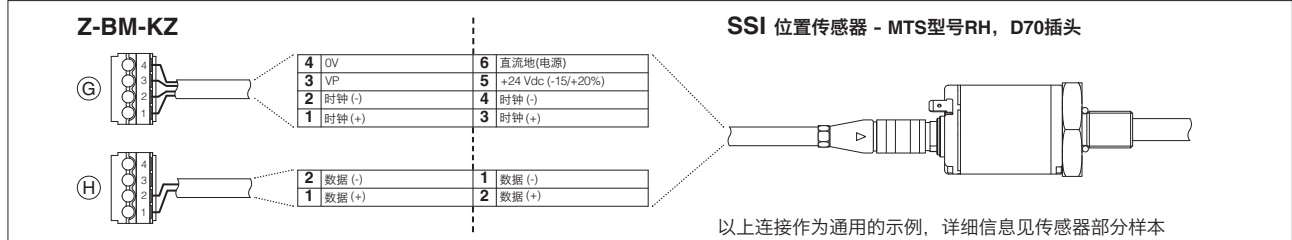
插头	针脚	信号	技术描述	注释
A	A1	NC	不接	
	A2	NC	不接	
	A3	V+	电源24Vdc (见9.1节)	输入-电源
	A4	V0	电源0Vdc (见9.1节)	地 - 电源
B	B1	P_输入+	位置参考输入信号: ±10Vdc/±20mA 最大范围; 默认为±10Vdc(见9.2节)	输入 - 模拟信号 可软件选择
	B2	输入-	负参考输入信号用于P_输入+和F_输入+	输入 - 模拟信号
	B3	F_输入+	压力/力参考输入信号(SP, SF, SL控制): ±10Vdc/±20mA最大范围; 默认为±10Vdc(见9.3节)	输入 - 模拟信号 可软件选择
	B4	接地	连接到系统地	
C	C1	P_监测	位置监测输出信号: ±10Vdc/±20mA 最大调节范围, 相对于AGND; 默认为±10Vdc(见9.4节)	输出-模拟信号 可软件选择
	C2	使能	控制器使能 (24Vdc) 或非使能 (0Vdc) ,相对于V0(见9.6节)	输入 - 开/关信号
	C3	F_监测	压力/力(SP, SF, SL控制)或阀芯位置(SN控制)监测输出信号: ±10Vdc/±20mA 最大调节范围, 相对于AGND; 默认为±10Vdc(见9.5节)	输出-模拟信号 可软件选择
		NC	对 EW, EI, EP 型, 不提供 F_ 监测: 不接	
	C4	故障	故障(0Vdc)或正常工作(24Vdc), 相对于V0(见9.7节)	输出- 开/关信号
D	D1	D_IN1	数字输入信号0~24Vdc, 相对于AGND(见9.11节)	输入 - 开/关信号
	D2	NC	不接	
	D3	控制_输出+	外部放大器的控制输出信号, 相对于AGND(见9.10节)	输出-模拟信号 可软件选择
	D4	AGND	数字输入信号和控制输出信号共地	共用地
E	E1	D_IN0	数字输入信号0~24Vdc, 相对于AGND(见9.11节)	输入 - 开/关信号
	E2	NC	不接	
	E3	NC	不接	
	E4	AGND	数字输入信号和监测输出信号共地	共用地
G	G1		数字式位置传感器SSI或编码式可通过软件选择: - SSI 连接见 8.3 - 编码式连接见 8.4	
	G2			
	G3			
	G4			
H	H1		数字式位置传感器SSI或编码式可通过软件选择: - SSI 连接见 8.3 - 编码式连接见 8.4	
	H2			
	H3			
	H4			
I	I1	VP	电源: +24Vdc,+5Vdc,或关闭(默认为关闭)	输出- 电源 可软件选择
	I2	P_TR1	模拟位置传感器输入信号 ±10Vdc, ±20mA最大范围; 默认为±10Vdc(见9.8节)	输入 - 模拟信号 可软件选择
	I3	AGND	传感器电源和信号共地	共用地
	I4	NC	不接	
J	J1	VF +24V	电源: +24Vdc或关闭(默认为关闭)	输出- 电源 可软件选择
	J2	F_TR1	第一个压力/力传感器信号 ±10Vdc/±20mA 最大范围; 默认为±10Vdc(见9.9节)	输入 - 模拟信号 可软件选择
	J3	AGND	传感器电源和信号共地	共用地
	J4	NC	不接	
K	K1	VF +24V	电源: +24Vdc或关闭(默认为关闭)	输出- 电源 可软件选择
	K2	F_TR2	第二个压力传感器信号(仅对SF): ±10Vdc/±20mA 最大范围; 默认为±10Vdc(见9.9节)	输入 - 模拟信号 可软件选择
	K3	AGND	传感器电源和信号共地	共用地
	K4	NC	不接	

8.3 SSI插头信号 - 4芯

G	G1	时钟+	同步串行时钟(+)	输出 - 开/关信号
	G2	时钟-	同步串行时钟(-)	输出 - 开/关信号
	G3	VP	电源: +24VDC, +5VDC或关闭(默认值关闭)	输出 - 电源 可软件选择
	G4	0V	传感器电源和信号共地	信号共地
H	H1	数据+	串行位置数据(+)	输入 - 开/关信号
	H2	数据-	串行位置数据(-)	输入 - 开/关信号
	H3	NC	不接	
	H4	NC	不接	

注释: 只有特殊编码SA433支持带SSI接口的Balluff BTL7

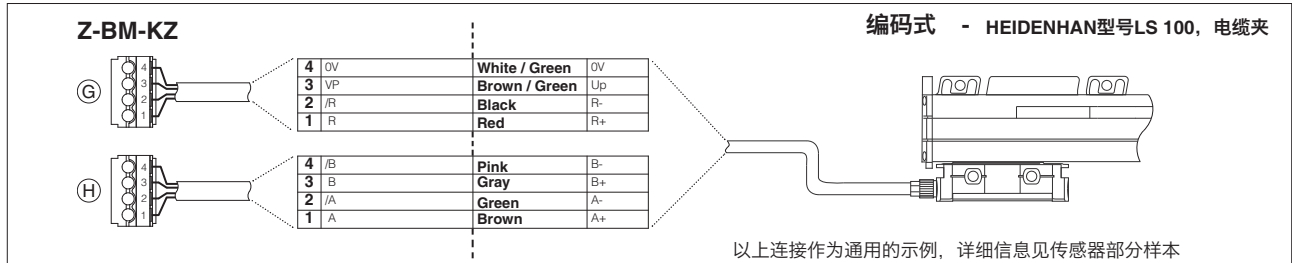
SSI 连接 - 举例



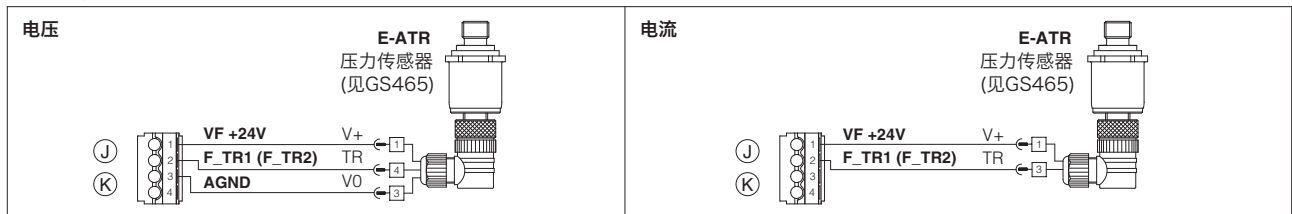
8.4 编码式插头信号 - 4芯

G	G1	R	信号输入R	输入 - 开/关信号
	G2	/R	信号输入/R	输入 - 开/关信号
	G3	VP	电源: +24VDC, +5VDC或关闭(默认值关闭)	输出 - 电源 可软件选择
	G4	0V	传感器电源和信号共地	信号共地
H	H1	A	信号输入A	输入 - 开/关信号
	H2	/A	信号输入/A	输入 - 开/关信号
	H3	B	信号输入B	输入 - 开/关信号
	H4	/B	信号输入/B	输入 - 开/关信号

编码式连接 - 举例



8.5 压力/力传感器连接 - 举例



8.6 通讯插头 ③ - ④ - ⑤ - ⑥ - ⑦

③ USB 插头-Mini USB类型B 常工作		
针脚	信号	技术描述(1)
1	+5V_USB	电源
2	D-	数据线-
3	D+	数据线+
4	ID	USB闪存识别
5	GND_USB	信号0数据线

⑤ BP 现场总线型, 插头-DB9-9 芯		
针脚	信号	技术描述(1)
1	SHIELD	
3	LINE-B	总线 (低)
5	DGND	数据线和终端信号0
6	+5V	终端电源信号
8	LINE-A	总线 (高)

④ BC 现场总线型, 插头-DB9-9 芯		
针脚	信号	技术描述(1)
2	CAN_L	总线 (低)
3	CAN_GND	信号0数据线
5	CAN_SHLD	屏蔽
7	CAN_H	总线 (高)

⑥ ⑦ EH, EW, EI, EP 现场总线型, 插头 - RJ45 - 8 芯		
针脚	信号	技术描述(1)
1	TX+	发送 - 白/橙
2	RX+	接收 - 白/绿
3	TX-	发送 - 橙
6	RX-	接收 - 绿

(1) 建议放大器壳体屏蔽连接

9 信号说明

Atos数字式放大器获得CE认证标志，符合应用规范要求（如抗磁性/抗干扰性EMC规范）。

安装、接线和启动必须按照F003部分和包含在用户使用手册内的Z-SW编程软件所述步骤操作，并按照相关元件对应的安装说明来安装。

禁止使用阀的电子输出信号（如故障或监测信号）直接作为安全功能的驱动信号，例如用于控制机器安全元件的开/关，这也是欧洲标准规定的（流体系统和元件的安全要求，ISO4413）。

9.1 电源(V+和V0)

电磁铁电源必须稳定或经过整流滤波：若单相整流器，须接10000 μ f/40V电容滤波；若三相整流器，须接4700 μ f/40V电容滤波。



必须在每个控制器电源处串联保险丝：使用500mA快熔保险丝。

9.2 位置参考输入信号(P_输入+)

P_输入+信号(针脚B1)的功能取决于控制器的参考信号代码，见第4节：

外部参考信号发生器(见4.1节)：输入信号被用于轴控制器位置闭环控制的参考信号。

输入信号可通过软件选择配置电压或电流，最大范围为 $\pm 10V$ 或 $\pm 20mA$ ，默认值为 $\pm 10Vdc$ 。

现场总线/内部参考发生器(见4.2节)：模拟参考信号可被用于开关指令，输入范围为0~24Vdc。

9.3 压力或力参考输入信号(F_输入+)

F_INPUT+信号(针脚B3)的功能取决于所选控制器的参考信号代码和复合控制选项，见第5节：

SP, SL, SF控制和选择外部模拟参考信号：输入信号被用于轴控制器压力/力闭环控制的参考信号。

输入信号可通过软件选择配置电压或电流，最大范围为 $\pm 10V$ 或 $\pm 20mA$ ，默认值为 $\pm 10Vdc$ 。

SN控制或现场总线/选择内部参考信号：模拟参考信号可被用于开关指令，输入范围为0~24Vdc。

9.4 位置监测输出信号(P_监测)

控制器会产生一个模拟输出信号(针脚C1)，与实际轴位置信号成比例：监测输出信号可通过软件设置，用来显示控制器上的其它信号(如模拟信号，现场总线信号，位置误差信号，阀芯位置信号)。

输出信号可通过软件选择范围和极性，最大范围为 $\pm 10V$ 或 $\pm 20mA$ ，默认值为 $\pm 10Vdc$ 。

9.5 压力或力监测输出信号(F_监测)

控制器根据压力/力复合控制选项产生一个模拟输出信号(针脚C3)：

SN控制：输出信号与实际阀芯位置成比例

SP, SL, SF控制：输出信号与油缸活塞杆末端的实际压力/力信号成比例

监测信号可通过软件设置，用来显示控制器上的其它信号(如模拟参考信号，力参考信号)。

输出信号的极性和范围可通过软件进行选择，最大范围是 $\pm 10Vdc$ 或 $\pm 20mA$ ，默认值为 $\pm 10Vdc$ 。

9.6 使能输入信号(使能)

为了启动控制器，在针脚C2上必须提供一个24Vdc电压。

当使能信号设置为零时，控制器可通过软件设置执行下列功能之一：

- 在闭环控制中保持实际位置
- 在闭环控制中向前运动并保持一个预先设定的位置(保持位)。
- 在开环控制中前进或后退(仅对阀的闭环控制仍然处于激活状态时)

9.7 故障输出信号(故障)

故障输出信号(针脚C4)显示出控制器的故障状态(电磁铁短路/未连接，参考信号或传感器信号电缆损坏，超出最大误差等)。故障存在对应0Vdc，正常工作对应24Vdc。

使能输入信号对故障状态没有影响。

故障输出信号可通过软件选择用于数字输出信号。

9.8 位置传感器输入信号

位置传感器必须总是和控制器直接连接。位置数字输入信号出厂时预设为二进制SSI，可通过软件选择二进制/灰色SSI、编码器或带模拟接口的通用传感器进行重新配置。

输入信号可通过软件选择配置电压或电流，最大范围为 $\pm 10Vdc$ 或 $\pm 20mA$ ，默认值为 $\pm 10Vdc$ 。

参考位置传感器的特征来选择传感器类型，以满足特殊应用场合的要求，见第10节。

9.9 远程压力/力传感器输入信号(F_TR1和F_TR2) - SP,SF,SL控制

模拟型远程压力传感器或力敏元件可直接连接到控制器上。

输入信号可通过软件选择配置电流和电压，最大范围是 $\pm 10Vdc$ 或 $\pm 20mA$ ，默认值为 $\pm 10Vdc$ 。

参考压力/力传感器的特征来选择传感器类型，以满足特殊应用场合的要求，见第10节。

9.10 控制输出信号(控制_输出+)

由控制算法产生的误差信号程序会对执行器调节液压流量的比例阀所配的外部放大器产生控制输出信号(针脚D3)。

输入信号范围和极性可在电压 $\pm 10Vdc$ 或电流0~20mA的最大范围内通过软件选择，针脚D4参考模拟信号接地AGND；默认设置为 $\pm 10Vdc$ 。

9.11 数字式输入信号(D_IN0, D_IN1)

在针脚D1和E1上有两个开关输入信号，可通过Z-SW软件选择每个输入信号，可设定极性以匹配以下条件：

- 压力/力PID选择（默认值）
- 内部参考信号产生的开始/停止/切换指令(见4.2节)
- 液压轴的特殊工作指令（参考模式，轻推模式，自动模式）
- 轻推指令
- 压力/力复合控制的非使能

针脚	PID 参数选择			
	参数1	参数2	参数3	参数4
E1	0	24 Vdc	0	24 Vdc
D1	0	0	24 Vdc	24 Vdc

10 执行器的传感器特征

10.1 位置传感器

位置控制器的精度在很大程度上依赖于所选的位置传感器。根据系统要求，控制器备有四个不同的传感器接口：模拟信号式(模拟型)，SSI串行或编码式(数字型)。

带数字接口的传感器可获得更高的分辨率和更高的测量精度，配现场总线通讯插头时可获得最佳的性能。
带模拟接口的传感器则获得简单且性价比高的解决方案。

10.2 压力/力传感器

压力/力的控制精度很大程度上依赖于所选的压力/力传感器(见第5节)。压力/力复合控制需要安装压力传感器或力敏元件，以此来测量压力/力的实际值。

位置/压力复合控制和位置/力复合控制均需采用压力传感器，从而简化系统集成，获得性价比高的解决方案(压力传感器的详细信息见技术样本GS465)。位置/力复合控制采用力敏元件传感器可获得高精度和精密的调节。

远程压力/力传感器特征的选择必须和应用要求相匹配，并要求获得最佳的性能：传感器额定范围必须超过最大调节压力/力的115%~120%。

10.3 传感器特征和接口 - 以下数据仅供参考，详细资料请查阅传感器样本资料

输入类型	位置传感器			压力/力传感器
	模拟型	SSI (3)	增量式编码器	模拟型
电源(1)	+24 Vdc	+5 Vdc 或 +24 Vdc	+5 Vdc 或 +24 Vdc	+24 Vdc
控制器接口	0 ~ 10V 或 4 ~ 20 mA	串口SSI二进制/格雷码	TTL 5Vpp - 150 KHz	±10 Vdc 或 4 ~ 20 mA
最大速度	1 m/s	2 m/s	2 m/s	-
最大分辨率	< 0.2 % FS	1 μm	1 μm (@ 0.15 m/s)	< 0.4 % FS
线性度误差(2)	< ±0.03% FS	< ± 0.01 % FS	< ± 0.001 % FS	< ±0.25% FS
重复精度(2)	< ± 0.005% FS	< ± 0.001 % FS	< ± 0.001 % FS	< ±0.1% FS

(1) 通过Atos控制器提供该电源

(2) 总行程百分比

(3) 只有特殊编码SA433支持带SSI接口的Balluff BTL7

11 阀参数设置和编程工具

阀的功能参数和配置，易于通过Atos Z-SW编程软件进行设置和优化，Z-SW软件可通过USB接口连接到数字放大器上(见样本GS003)。

对于现场总线型，当控制器通过总线接口连接到机器中央单元时，软件通过连接USB接口对阀进行参数设置。

根据放大器的选项，软件有以下不同版本(见样本GS500)：

Z-SW-FULL	适合：	NP (USB)	PS (串口)	IR (Infrared)
		BC (CANopen)	BP (PROFIBUS DP)	EH (EtherCAT)
		EW (POWERLINK)	EI (EtherNet/IP)	EP (PROFINET)



警告：放大器的USB接口不是隔离的！对于E-C-SB-USB/BM电缆，强烈建议使用隔离适配器对PC进行保护



警告：有关蓝牙适配器已获得批准的国家/地区列表，请参阅技术样本GS500

DVD编程软件需单独订购：

Z-SW-FULL DVD软件首次供货 = 在www.atos.com上进行网站注册后下载软件；包含一年售后服务
网站注册后，用户通过电子邮件收到激活码(软件免费授权)和登录数据，可访问ATOS下载区域

Z-SW-FULL-N DVD软件再次供货 = 仅适用首次供货之后；不包含售后服务，不需在网站注册
必须使用首次供货后在网站注册收到的激活码来激活软件

ATOS下载区域：在www.atos.com上可直接访问最新版本的Z-SW软件、手册、USB驱动程序和现场总线配置文件
USB适配器、电缆和终端设备可以单独订购

12 主要软件参数设置

有关软件设置、接线方法和安装程序的详细资料，请参考Z-SW编程软件的用户手册：

Z-MAN-BM-KZ - Z-BM-KZ的用户手册

12.1 外部参考信号和传感器参数

可配置控制器参考信号和传感器输入信号，模拟式或数字式，来满足特殊应用场合的要求：

- 增益参数 指输入信号和被控制的执行器输出的行程和力之间的对应关系
- 极限参数 指发生报警状态的最大/最小行程和力
- 回参参数 指初始化增量传感器(如编码器)的启动程序

12.2 PID控制动态参数

可调整控制器的闭环控制，全面优化液压系统性能：

- PID参数 闭环控制运算中的每个环节(比例，积分，微分，前馈，精细定位等)都可以修改以满足应用要求。

12.3 监测参数

可配置控制器监测功能，监测定位误差(实际参考信号和反馈信号的差值)，并检测异常状况。

- 监测参数 可设置静态和动态阶段的最大误差值，并能设置特定的等待时间来推迟激活报警状态和对应反应(见13.4节)。

12.4 故障参数

可设置控制器探测方式和相应的报警状态响应：

- 诊断参数 指各种不同报警条件，报警临界点及延迟报警时间
- 反应参数 指报警状态下采取不同的行为措施(在实际或预设位置上停止工作，紧急前进/后退，控制器停止工作等)。

12.5 阀特性补偿

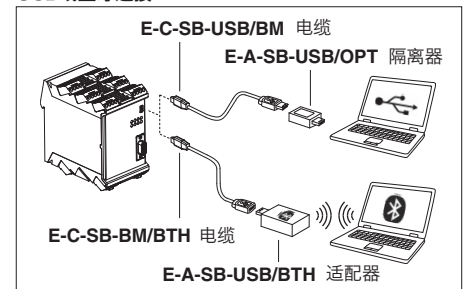
可修改阀的调节特性，来满足执行器/系统的特点，并获得最佳的整体性能：

- 阀参数 通过死区补偿、修改线性度和正负差动增益调节，来修改标准阀的调节特性。

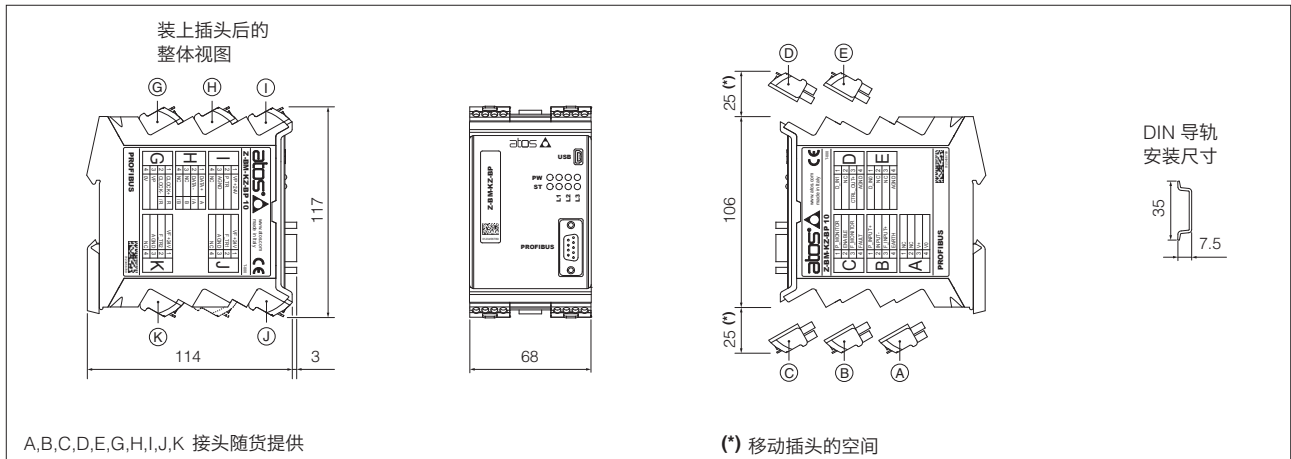
12.6 运动阶段参数

当内部参考信号发生器处于激活状态时，会产生程序预设的周期循环运动控制指令：启动/停止/切换命令并设置参考信号产生类型，来设计定制化的运动阶段顺序，满足特殊应用场合的要求(见4.2节)。

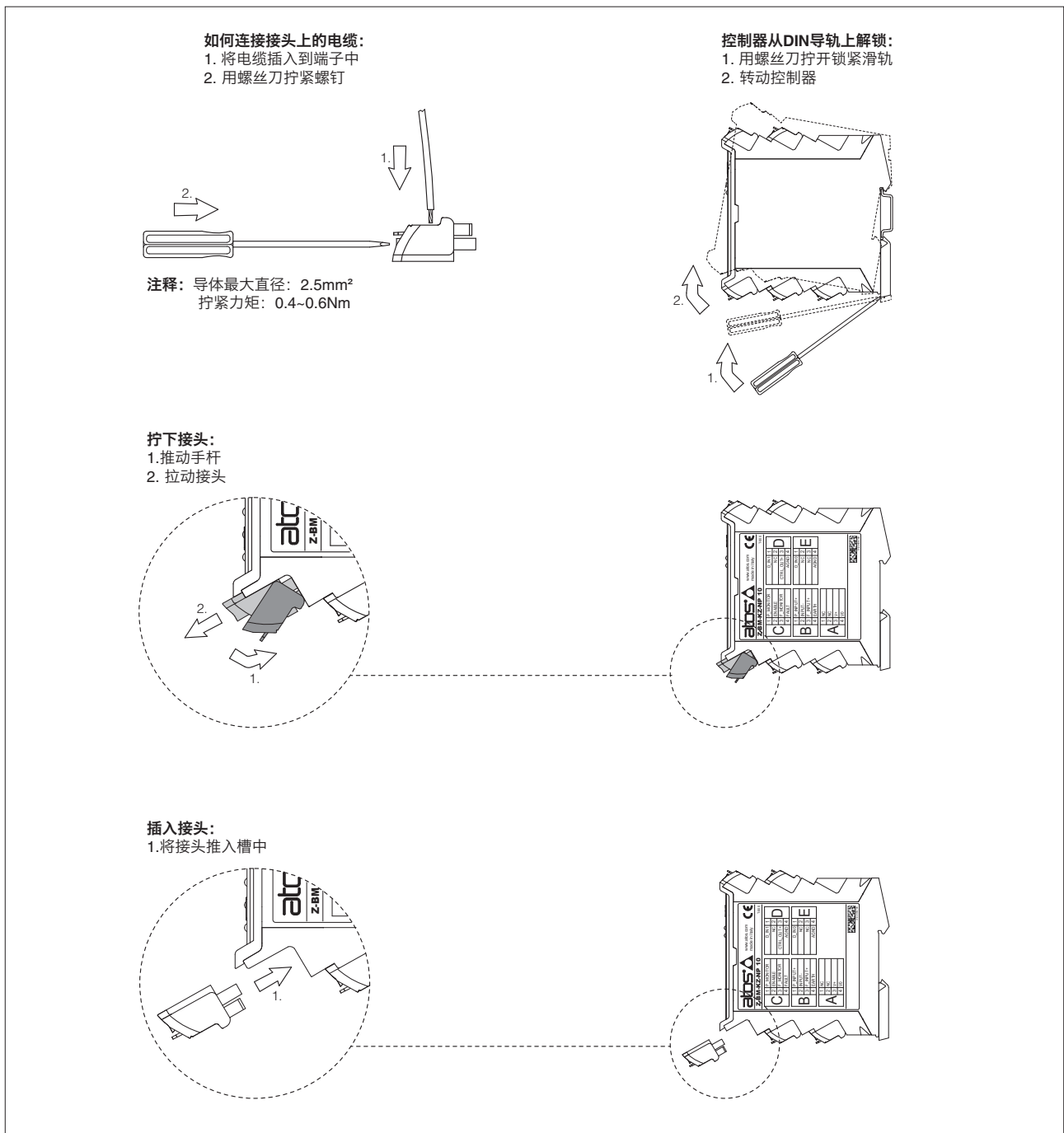
USB或蓝牙连接



13 外形尺寸[mm]

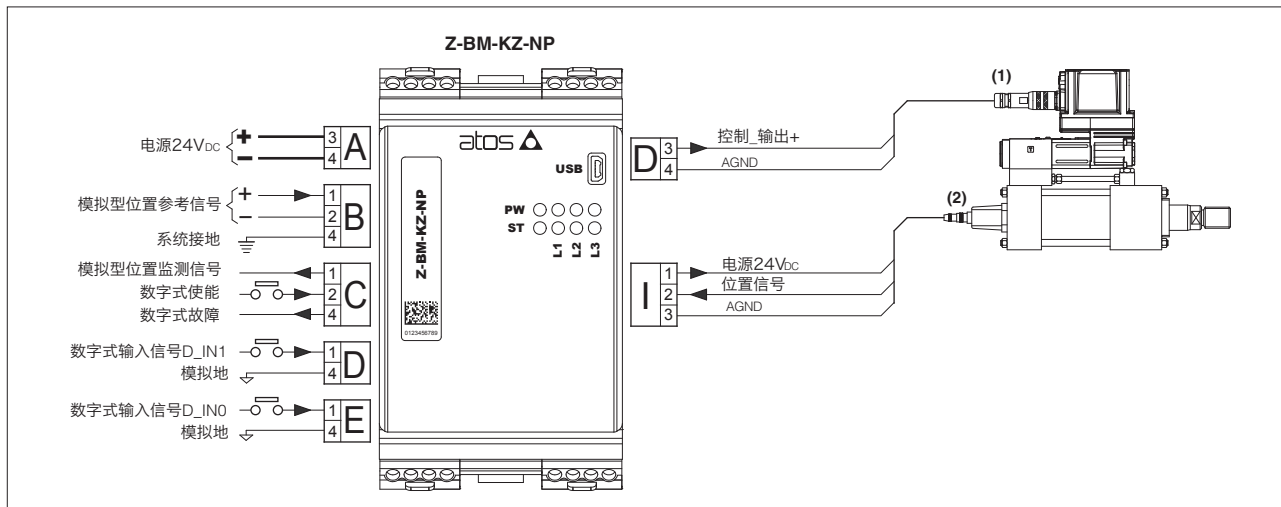


14 安装



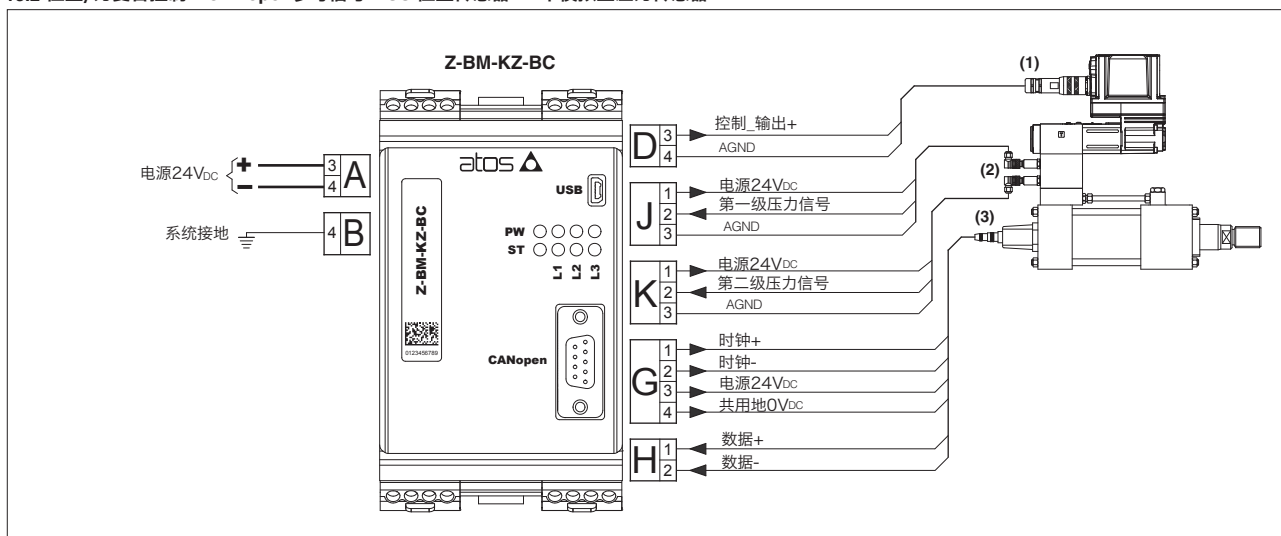
15 接线方框图举例

15.1 位置控制 - 模拟参考信号 - 模拟式位置传感器



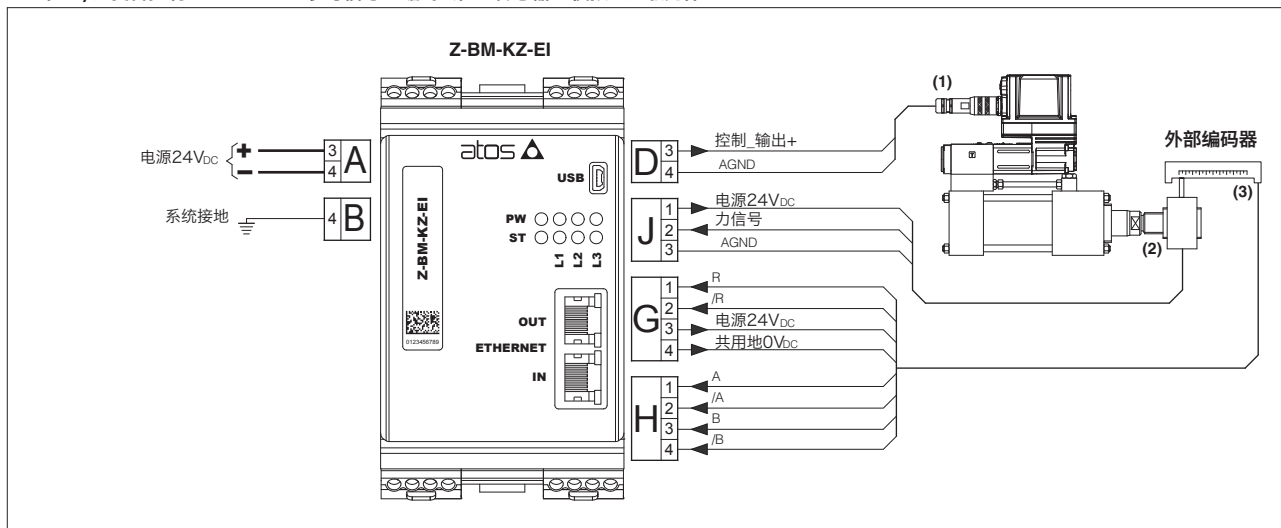
- (1) 关于阀的放大器电气连接，见特殊样本
 (2) 模拟位置传感器的连接作为通用示例，详细信息见传感器部分样本

15.2 位置/力复合控制 - CANopen参考信号 - SSI位置传感器 - 2个模拟型压力传感器



- (1) 关于阀的放大器电气连接，见特殊样本
 (2) 图中所示为压力传感器的电压输出信号，关于电流输出信号的连接见8.5节
 (3) SSI位置传感器的连接作为通用示例，详细信息见传感器部分样本

15.3 位置/力复合控制 - EtherNet/IP参考信号 - 编码式位置传感器 - 模拟型力敏元件



- (1) 关于阀的放大器电气连接，见特殊样本
 (2) 图中所示为力敏元件的电压输出信号，关于电流输出信号的连接见力敏元件部分样本
 (3) 编码式位置传感器的连接作为通用示例，详细信息见传感器部分样本