



Automated Computing Machinery SL - Instrumentation Division

CVR-2 Tacómetros Industriales de Precisión

Diseñados para uso industrial y de laboratorio, este instrumento empaqueta dos tacómetros de precisión, con un amplio rango de revoluciones de entrada (440.000 rpms to 0.001 rpm), alta resolución (mejor que 0.1 rpms en 1.500 rpms), sin latencia (una medida por cada pulso de entrada), interfase de comunicaciones estándar (RS485, half-duplex), con lecturas en formato ASCII, a 38400 baudios. Fácil de configurar, cada tacómetro dispone de un filtro de entrada programable. Montaje estándar en rail DIN.



Performance: capaz de detectar pequeños cambios en las revoluciones de un eje (p.e. saltos desde 1499.9 rpms - zona de motorización de un generador - a 1500.1 - zona de producción de un generador-), en tiempo real (una medida por cada vuelta del eje), de manera que puede utilizarse también en lazos de control que necesitan tiempos de respuesta muy rápidos (p.e. conexión a la red de instalaciones de Cogeneración o Aerogeneradores).

Aplicaciones típicas:

- Medidas en tiempo real de las rpms del generador y de las palas en un aerogenerador, o en cualquier otra instalación de maquinas rotativas.
- En sistemas de control de lazo cerrado.
- En bancos de prueba (Automatic Test Equipments).

Características:

Rango: de 0.001 rpm a 440.000 rpms.

Definición de 0 rpms: programable

Filtro de entrada (por canal): 5 rangos

Entrada optoaisladas: un pulso por vuelta.

Comunicaciones: RS485 half duplex, 38400 bauds.

Formatos de comando y lecturas: ASCII, tamaño fijo

Lista de comandos:

Cambio dirección en la red: **%(OldAddr)(NewAddr)(Checksum)<CR>**

Respuesta: OK: **!(OldAddr)(Checksum)<CR>** With error: **?(OldAddr)(Checksum)<CR>**

Petición de valor RPM: **#(Addr)(CounterNo)D(Checksum)<CR>**

Respuesta: OK: **>(Data)(Checksum)<CR>** [(Data) 10 dígitos] Con error **?(Addr)(Checksum)<CR>**

Cambio valor del Filtro de entrada: **\$(Addr)4(CounterNo)(Filter)<CR>** [Filter es un dígito entre 0 and 4, ver abajo]

Respuesta: OK **!(Addr)(Checksum)<CR>** Con error: **?(Addr)(Checksum)<CR>**

Lectura valor actual del Filtro: **\$(Addr)4(CounterNo)<CR>**

Respuesta: OK: **!(Addr)(Filter)(Checksum)<CR>** Con error **?(Addr)(Checksum)<CR>**

Valores del filtro de entrada:

0: no filtro

1: hasta 440000 rpms (aprox 7300 Hz)

2: hasta 120000 rpms (aprox 2000 Hz)

3: hasta 9500 rpms (aprox 160 Hz)

4: hasta 900 rpms (aprox 15 Hz)