

Контроллер управления гидростатической трансмиссией

SU-C1.BZR2



Контроллер управления SU-BZR2 предназначен для управления скоростью и направлением движения различных промышленных и строительных машин, оборудованных гидростатической трансмиссией.

SU-BZR2 обеспечивает выполнение следующих функций:

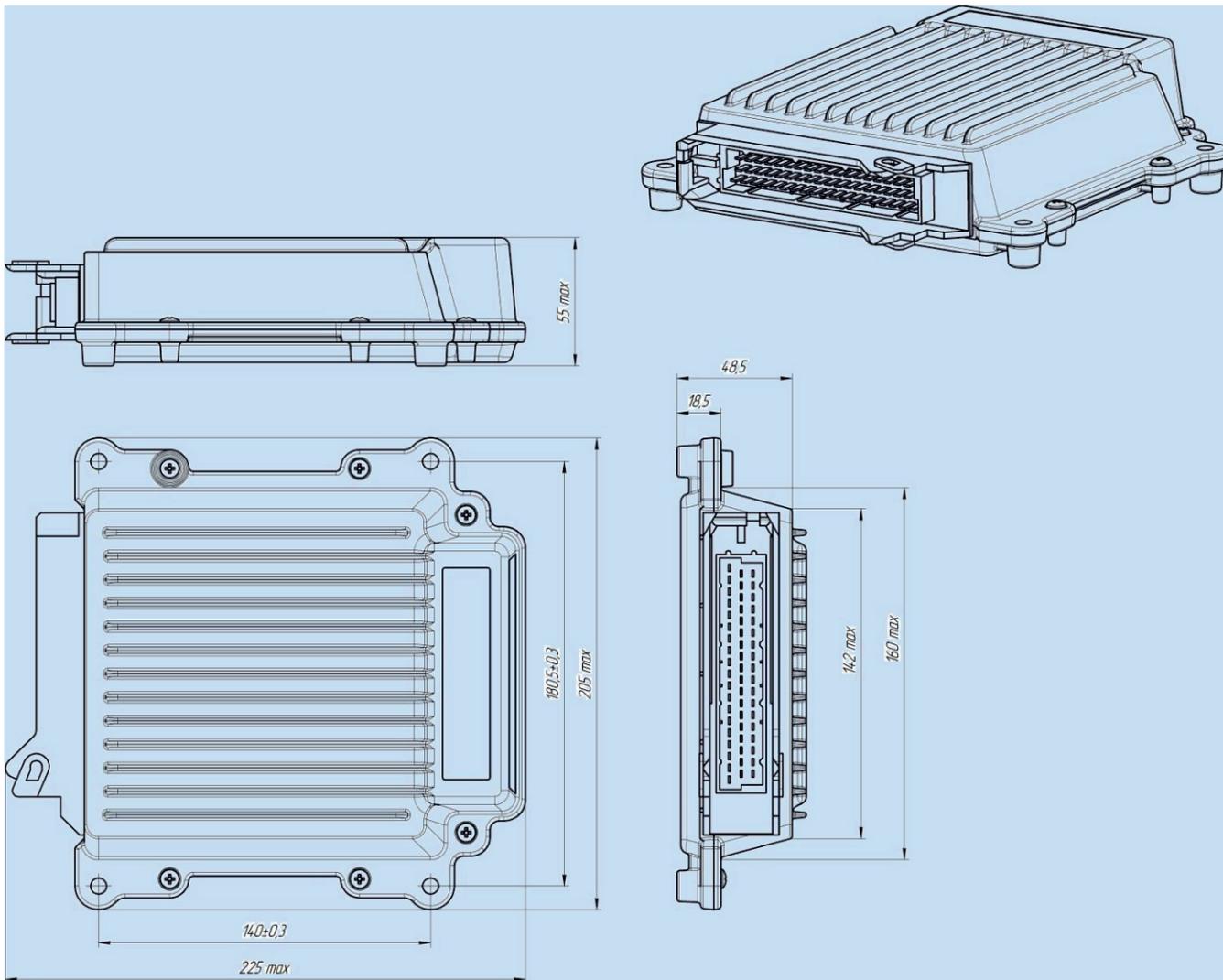
- Управление скоростью и направлением движения машины;
- Поддержание заданной частоты вращения гидромоторов привода хода при изменяющейся нагрузке;
- Реализация различных режимов работы привода (силовые, транспортные и комбинированные режимы);
- Поддержание заданной скорости и направления движения;
- Предотвращение загрузки и глушения ДВС ;
- Контроль и самодиагностика;
- Визуальная настройка и конфигурирование параметров в программе верхнего уровня;



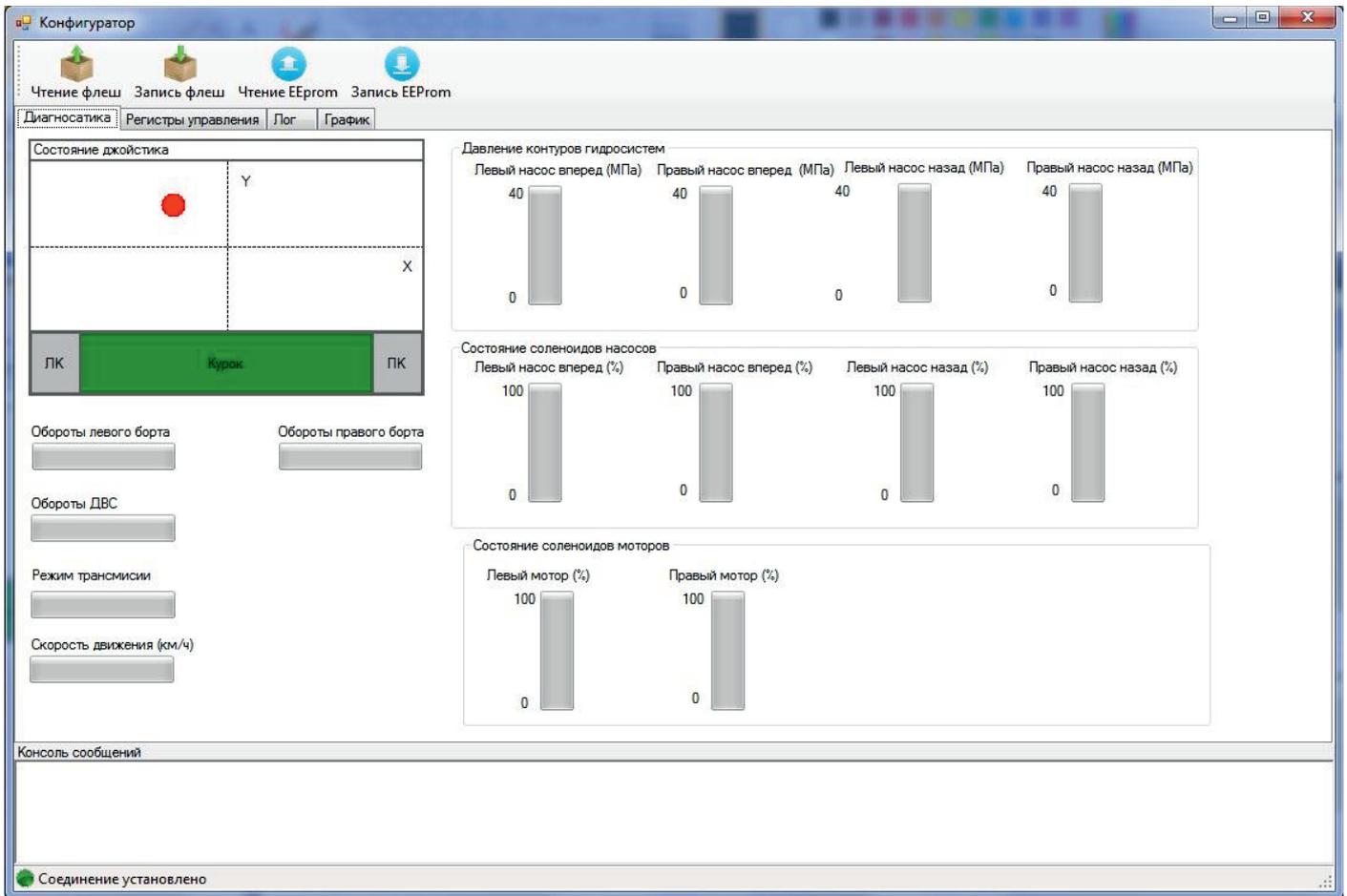
Основные характеристики

Напряжение питания, В	9-32
Количество частотных входов (0 - 20 кГц) для подключения индукционных датчиков	1
Количество частотных входов (0 - 20 кГц) для подключения датчиков с потенциальным выходом или "открытый коллектор"	8
Количество дискретных входов	8
Количество дискретных выходов открытый коллектор (до 1 А)	3
Количество ШИМ-выходов 50-500Гц (до 5А)	6
Количество дискретных выходов MOSFET(до 5А)	6
Цифровые интерфейсы	CAN 2.0B – SAE J1939 CAN 2.0B – CAN open RS232 RS485
Степень защиты	IP65
Температурный диапазон, °С: <ul style="list-style-type: none">• Рабочий• Хранения	-40...+70 -60...+80
Ударопрочность	25g
Вибростойкость	10g с частотой до 200 Гц
Габаритные размеры, не более, мм	225x205x55

Габаритно-присоединительные размеры



Программа конфигурирования и диагностики



The screenshot shows the 'Конфигуратор' (Configurator) software interface. At the top, there are icons for 'Чтение флеш' (Read flash), 'Запись флеш' (Write flash), 'Чтение EEPROM' (Read EEPROM), and 'Запись EEPROM' (Write EEPROM). Below these are tabs for 'Диагностика' (Diagnosis), 'Регистры управления' (Control registers), 'Лог' (Log), and 'График' (Graph).

The main interface is divided into several sections:

- Состояние джойстика** (Joystick status): A 2D coordinate system with X and Y axes. A red dot is positioned in the upper-left quadrant. Below the graph are three buttons: 'ЛК' (Left Stick), 'Курок' (Trigger), and 'ПК' (Right Stick).
- Обороты левого борта** (Left side revolutions) and **Обороты правого борта** (Right side revolutions): Two horizontal progress bars.
- Обороты ДВС** (Engine revolutions): A horizontal progress bar.
- Режим трансмиссии** (Transmission mode): A horizontal progress bar.
- Скорость движения (км/ч)** (Movement speed): A horizontal progress bar.
- Давление контуров гидросистем** (Hydraulic system pressures): Four vertical progress bars labeled 'Левый насос вперед (МПа)', 'Правый насос вперед (МПа)', 'Левый насос назад (МПа)', and 'Правый насос назад (МПа)'. Each bar has a scale from 0 to 40.
- Состояние соленоидов насосов** (Solenoid valve status): Four vertical progress bars labeled 'Левый насос вперед (%)', 'Правый насос вперед (%)', 'Левый насос назад (%)', and 'Правый насос назад (%)'. Each bar has a scale from 0 to 100.
- Состояние соленоидов моторов** (Solenoid valve status): Two vertical progress bars labeled 'Левый мотор (%)' and 'Правый мотор (%)'. Each bar has a scale from 0 to 100.

At the bottom, there is a 'Консоль сообщений' (Message console) area and a status bar that reads 'Соединение установлено' (Connection established).