

DiNe контроллер Инструкция по эксплуатации



1. Описание

DiNe контроллер используется для:

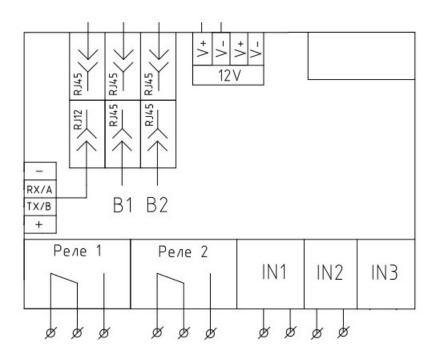
- коммутации оборудования (RFID антенны, датчики периметра весов, светофоры, весовой индикатор) в точке установки
- выполняет роль инжектора питания для RFID антенны, объединяя в единую группу установленное на весовой платформе оборудование
- может использоваться для управления шлагбаумами

Дополнительным функционалом контроллера является возможность подключения по интерфейсу RS232/RS485 к цифровым весам для получения показаний веса на платформе.

Всё управление, контроль и получение информации осуществляется по средствам http команд.

2. Подключение

Контроллер поддерживает напряжение питания + 12 В. Подключение осуществляется в соответствии со схемой вводов/выводов на первые два контакта.

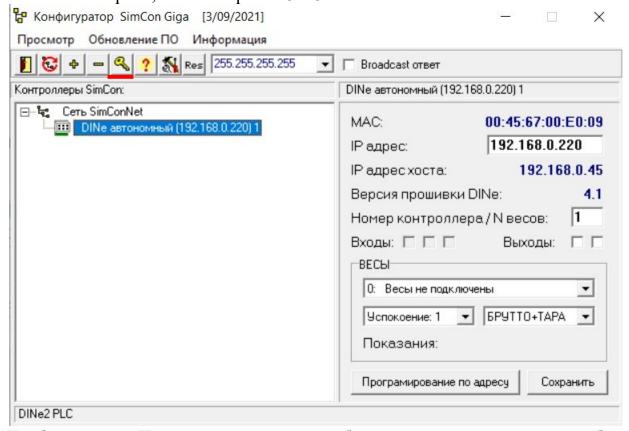


Два дискретных входа используются для подключения датчиков контроля периметра весовой платформы. Два NO/NC реле используются в основном для подключения светофоров: внутренний и внешний (по отношению к весовой платформе).



3. Первичная настройка

Для настройки контроллера используется программа-конфигуратор «GigaConf». В заводских настройках IP адрес контроллера 192.168.0.220 или 192.168.1.220. Для доступа к настройке необходимо нажать на иконку «ключ» в панели настроек, ввести пароль «31234».



Чтобы сменить IP адрес контроллера необходимо в дереве устройств выбрать необходимое, в поле «IP адрес» ввести новый адрес устройства и нажать «Сохранить».

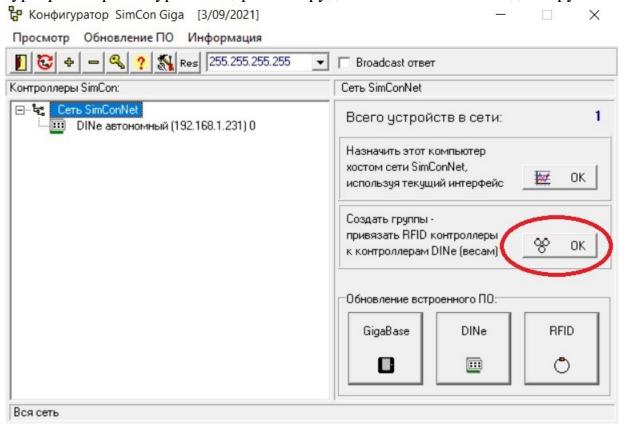
4. Описание команд управление

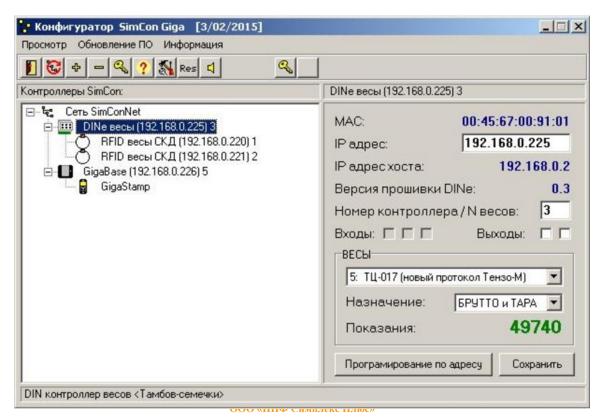
Объединение оборудования в группу

Данная функция необходима для создания группы оборудования на весах. Без этой установки оборудование не сможет автономно взвешивать автотранспорт и отправлять события на сервер.



Для создания групп оборудования необходимо в конфигураторе установить курсор на верхний уровень дерева оборудования и нажать «Создать группы».

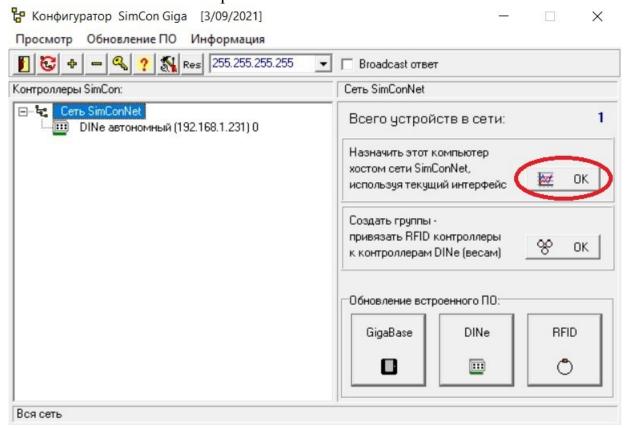






Назначения хостом

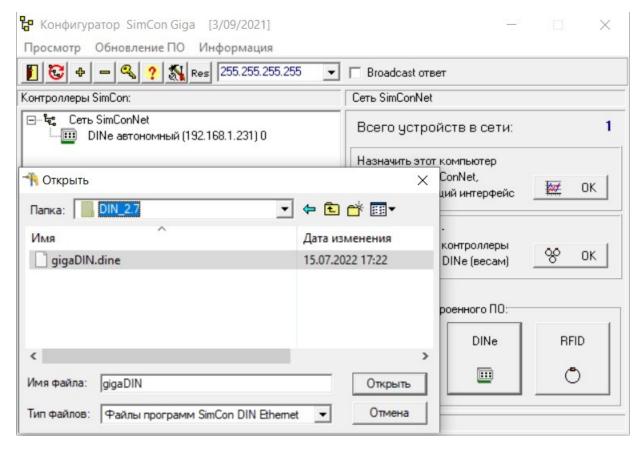
Данная функция необходима для прописывания в оборудовании адреса сервера, куда будут посылаться события с оборудования для их обработки. Для этого необходимо на сервер запустить программу-конфигуратор, установить курсор на верхний уровень дерева оборудования и нажать «Назначить этот компьютер хостом».



Обновление прошивки прибора

Для обновления прошивки во всех контроллерах в сети необходимо в конфигураторе установить курсор на верхний уровень дерева оборудования, в группе кнопок «Обновление встроенного ПО» нажать «DiNe», выбрать в выпадающем окне прошивку и нажать «открыть».





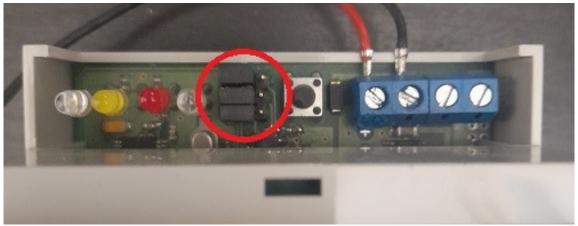
Для обновления прошивки конкретного прибора в сети необходимо выделить данный прибор в списке оборудования, нажать кнопку «Программирование по адресу» выбрать в выпадающем окне прошивку и нажать «открыть».

Подключение весового индикатора

Для подключения цифрового индикатора на контроллере имеется RS232/RS485 интерфейс. С производства контроллер настроен на интерфейс RS232. Для переключения на RS485 необходимо снять верхнюю крышку контроллера и на плате переключить пины (3 шт) в правое положение. Левое положение соответствуют RS232.





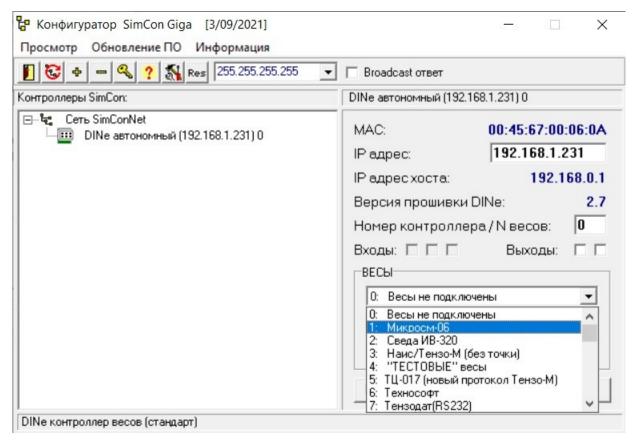


Подключение весового индикатора по интерфейсу осуществляется в соответствии со схемой назначения контактов (RX, TX, GND). Весовой индикатор должен быть на строен на следующие параметры:

- Скорость обмена 9600
- Бит 8
- Стоповый бит 1
- Чётность попе

Для настройки контроллера необходимо в программе-конфигураторе «GigaConf» выбрать устройство, в разделе «Весы» указать тип весов и нажать «Сохранить».

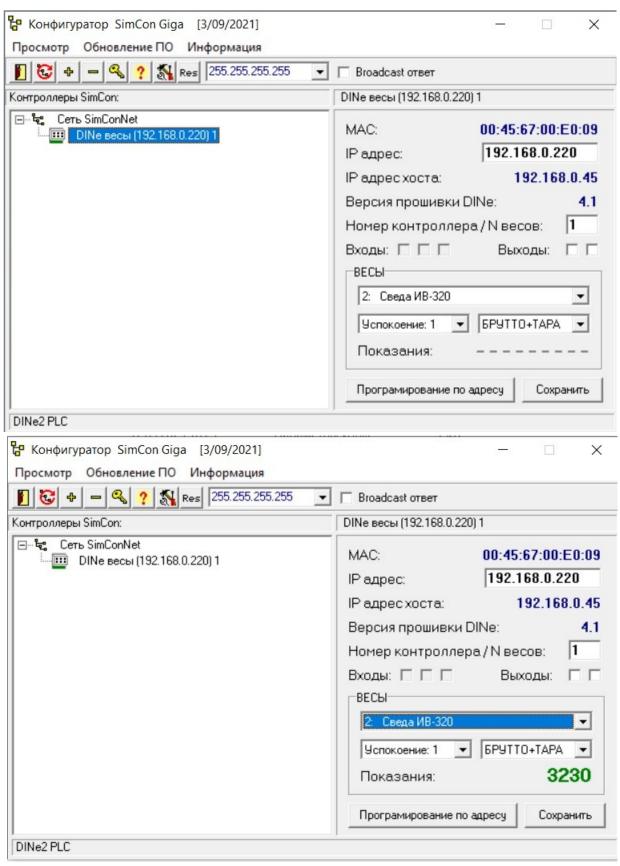




Если все настройки и подключения произведены правильно в поле «Показание» будет отображаться текущий вес на платформе. В противном случае прочерки.

Настраиваемый параметр «Успокоение» показывает какое количество раз подряд контроллер должен получить одинаковый вес для того, чтобы считать его стабильным







5. Описание команд и управления

Для управления контроллером и получения от него информации по запросу необходимо установить на ПК специализированный драйвер «SCGiga1C». Для этого необходимо один раз на ПК запустить файл SCGiga1C.exe от имени администратора. В дальнейшем обращение к оборудованию будет осуществляться через сот-объекты в коде программы.

Запрос состояния

Данный запрос возвращает состояние прибора: вес, признак стабилизации веса, состояние входов и выходов.

```
&НаКлиенте
Процедура ДинЗапросСостояния(Команда)
Попытка
 Giga = Новый СОМОбъект("SCGiga.SimConGiga");
 адрес = Объект. Адрес Дин Контроллера;
 error=Giga.cmd to simcon(адрес,1,1000);
 ответ = Giga.str for cmd;
 Сообщить(ответ);
Исключение
 Сообщить ("Ошибка СОМ объекта");
КонецПопытки;
КонецПроцедуры
// Возвращается строка: "12500,1,1,0,0,0,0,0,CRC,x,x"
// Интерпретация через «,»:
// Bec.
    флаг успокоения весов (0 - НЕ успокоены, любое другое число -
успокоены),
// флаг истинности веса (0- False, любое другое число - True),
// дискретный вход 1 (0/1), (основное назначение - левый периметр)
// дискретный вход 2(0/1), (основное назначение - правый периметр)
// дискретный вход 3(0/1),
// состояние реле 1, (0 - выключено, 1 - включено)
// состояние реле 2 (0 - выключено, 1 - включено)
// CRC - контрольная сумма прошивки контроллера
```

Управление реле



&НаКлиенте
Процедура РелеДин(НомерРеле, Состояние)
Попытка
Giga = Новый СОМОбъект("SCGiga.SimConGiga");
адрес = Объект.АдресДинКонтроллера;
error = Giga.cmd_to_simcon(адрес,НомерРеле, Состояние);
Исключение

Сообщить("Ошибка СОМ объекта");

КонецПопытки;

КонецПроцедуры

Состояние может быть 1 или 0. Номер реле 2 или 3.

Подача звукового сигнала

&НаКлиенте

Процедура ДинБип(Команда)

Попытка

Giga = Новый СОМОбъект("SCGiga.SimConGiga");

адрес = Объект. Адрес Дин Контроллера;

error = Giga.cmd to simcon(адрес,4, 0);

Исключение

Сообщить("Ошибка СОМ объекта");

КонецПопытки;

КонецПроцедуры