

UGS-01/2, UGS-10 lub system UGO-86 albo UGO-86/1

7) zapewnia emisję sygnału akustycznego w czasie spieczenia styków wyłącznika poprzez system łączności głośnomówiącej UGS-01, UGS-01/1, UGS-01/2, UGS-10 lub system UGO-86 albo UGO-86/1

8) zapewnia awaryjne zatrzymanie przenośnika z dowolnego miejsca wzdłuż jego trasy po-przez system łączności głośnomówiącej i blokad UGS-01, UGS-01/1, UGS-01/2, UGS-10 lub system blokad ISB-89 albo ISB-89/1

9) umożliwia ponowne uruchomienie przenośnika po odblokowaniu wyłączzonego przenośnika (automatyczne lub manualne)

10) kontroluje pracę przenośnika za pomocą:

- czujnika spiętrzenia (BOCIAN-2u)
- czujników ruchu (CRI-97)
- dodatkowych źródeł blokad, np. czujników temperatury (do 16 dla każdego przenośnika w trybie sieciowym lub mieszanym; do 8 dla każdego przenośnika w trybie auto-nomicznym)

11) umożliwia wyłączenie napędu z opóźnieniem 3s jeżeli prędkość ruchu taśmy spadnie poniżej 0,7 Vn lub bezzwłocznie przy wzroście prędkości powyżej 1,2 Vn

12) zapewnia wyłączenie napędu z opóźnieniem lub bez opóźnienia - zależnym od prędkości znamionowej przenośnika - po zadziałaniu czujnika spiętrzenia

13) zapewnia sygnalizację załączenia napięcia zasilania, oraz blokadę samoczynnego rozruchu po zaniku i powrocie napięcia zasilania

14) zapewnia sygnalizację optyczną rodzaju pracy, rodzaju sterowania, stanu poszczególnych czujników i blokad na wyświetlaczu ciekłokrystalicznym

15) zapewnia możliwość ustawienia następujących parametrów dla UML-05/o:

- tryb pracy sterownika (autonomiczny - w pełni zgodny z UML-01/2, sieciowy - wykorzystujący funkcje systemu ELSAP-05/P, mieszany - wykorzystanie funkcji EL-SAP-05/P z jednoczesnym przekazywaniem sygnałów UpC i K napięciowo)
- wybór rodzaju przenośnika (taśmowego lub zgrzeblowego)
- numer przenośnika
- wybór systemu głośnomówiącego
- wybór rodzaju i ilości napędów
- dla 2 napędów 1-biegowych - serwisowe wyłączenie jednego z napędów w przypadku awarii
- dla napędów 2-biegowych - ustawienie prędkości znamionowej biegu wolnego przenośnika
- sposób rozruchu napędów 2-biegowych (manualne przełączanie biegów, automatyczne włączanie drugiego biegu po uzyskaniu odpowiedniej prędkości, automatyczne włączanie drugiego biegu po upływie zadanego czasu)
- opóźnienie włączania drugiego biegu (dla automatycznego włączania drugiego biegu po upływie zadanego czasu)
- wyprzedzenie/opóźnienie zwolnienia hamulca
- prędkość znamionowa przenośnika
- czas całkowitego rozruchu przenośnika
- dla napędów 2-biegowych - czas rozruchu biegu wolnego
- czasu emisji sygnału ostrzegawczego przed uruchomieniem przenośnika
- włączenie lub wyłączenie opóźnienia zadziałania czujnika spiętrzenia (BOCIAN-2u)
- opóźnienie potwierdzenia zadziałania OW napędu 1
- opóźnienie potwierdzenia zadziałania OW napędu 2
- opóźnienie potwierdzenia zadziałania OW hamulca
- sposób rozruchu w sterowaniu centralnym
- zapamiętanie i możliwość późniejszego wpisania 4 niezależnych zestawów parametrów użytkownika
- zmianę hasła dostępu do programowania

16) zapewnia możliwość ustawienia następujących parametrów wejść dodatkowych modułu EM210:

- opis słowny każdego wejścia
- stan aktywności dla każdego wejścia
- stan pracy dla każdego wejścia (styk zwarty lub styk otwarty)
- czas opóźnienia reakcji na stan wejścia w granicach 0-99 sekund, co 1 sek.
- czas przetrzymania po zmianie stanu wejścia w granicach 0-99 sekund, co 1 sek.

17) zapewnia kontrolę ciągłości obwodów wejściowych dla następujących stanów:

- stan pracy-styk zwarty
- stan pracy-styk rozwarty (blokada)
- zwarcie w obwodzie kontrolowanym
- przerwa w obwodzie kontrolowanym

18) zapewnia możliwość pomiaru prędkości ruchu przenośnika z rozdzielczością 0,1m/s w zakresie od 0-5m/s przez pojedynczy czujnik ruchu

19) umożliwia sterowanie centralne ciągu (w autonomicznym trybie pracy maksymalnie 8-miu przenośników)

20) zapewnia wizualizację na wyświetlaczu UML-05/o stanów sygnałów wejściowych, istotnych dla danego przenośnika

21) umożliwia przekazywanie do systemu wizualizacyjnego informacji o pracy systemu oraz konfigurację sieci i zmianę parametrów pracy systemu z poziomu systemu wizualizacji

22) umożliwia zdalne blokowanie działania czujników technologicznych, rozruch i wyłączenie napędu

23) umożliwia sterowanie przenośnikiem z napędem wielosilnikowym

24) umożliwia sterowanie przenośnikiem z napędem dwubiegowym



Elektrometal SA

Elektrometal SA
43-400 Cieszyn
ul. Stawowa 71
em@elektrometal.com.pl
tel: +48 33 8575 200
fax: +48 33 8575 205

www.elektrometal.eu
Wersja z dnia: 2025-01-09

- 25) umożliwia sterowanie przetośnikiem z napędem zapewniającym łagodny rozruch
- 26) umożliwia sterowanie przetośnikiem wyposażonym w hamulec
- 27) umożliwia sterowanie przetośnikiem taśmowym lub zgrzeblowym
- 28) umożliwia sterowanie trasami



Elektrometal SA
43-400 Cieszyn
ul. Stawowa 71
em@elektrometal.com.pl
tel: +48 33 8575 200
fax: +48 33 8575 205

www.elektrometal.eu
Wersja z dnia: 2025-01-09