

СКАУТ

Подключение и настройка датчика оборотов Микросенсор ДО-10.RS к Скаут МТ-700

Подключение датчика оборотов ДО-10.RS к терминалам МТ-700 PRO и МТ-700 ENT осуществляется по интерфейсам RS-485 или RS-232

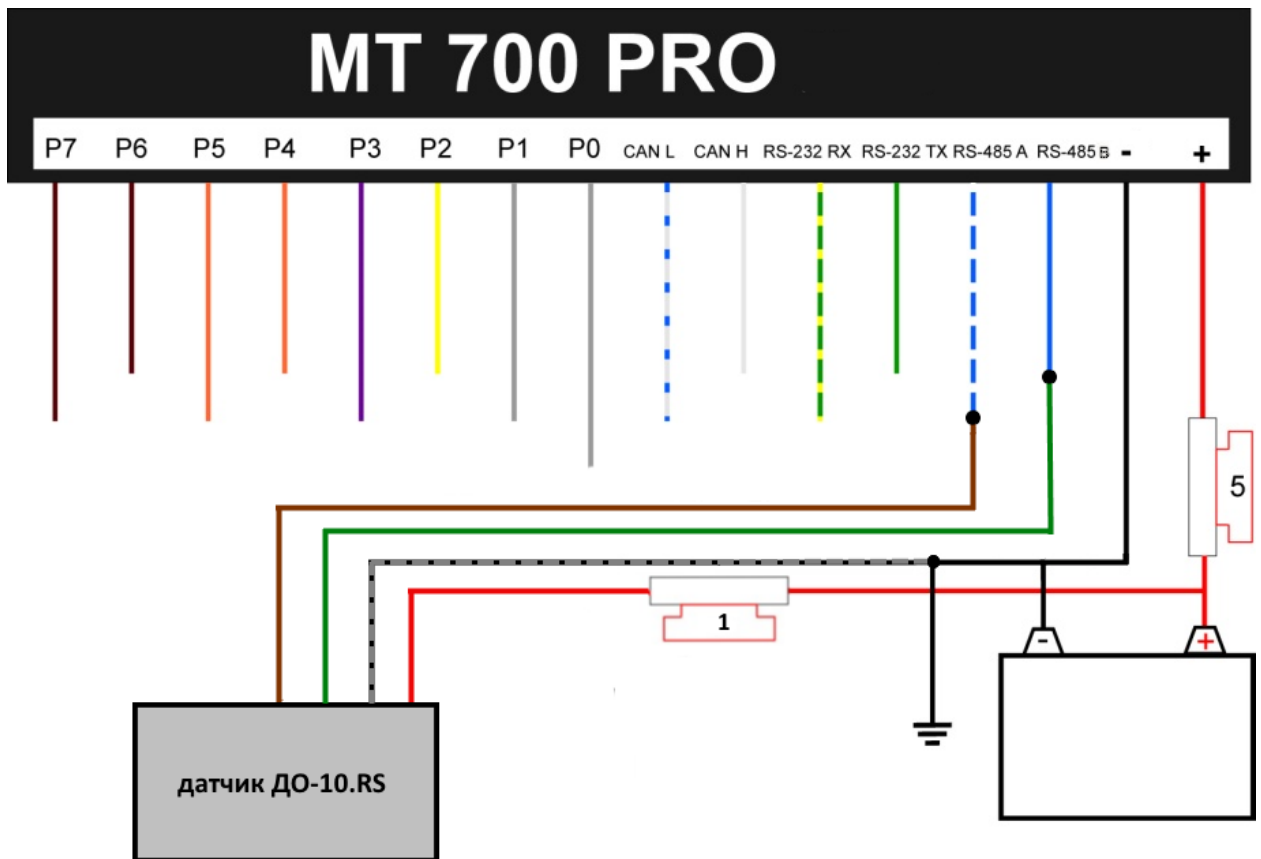
Провода интерфейса RS-485 или RS-232 подключаются в соответствующий интерфейс терминала, при этом оба устройства должны иметь общий GND.

Назначение выводов разъема и схемы подключения датчика оборотов ДО-10.RS к внешнему устройству

Назначение контакта	Цвет провода
Плюс питания	Розовый
Общий (минус) питания	Черный/Серый
Линия Tx RS-232	Белый
Линия Rx RS-232	Желтый
Линия А RS-485	Коричневый
Линия В RS-485	Зеленый

Схема подключения датчика оборотов ДО-10.RS к терминалам МТ -700 PRO

По интерфейсу **RS-485**



По интерфейсу **RS-232**

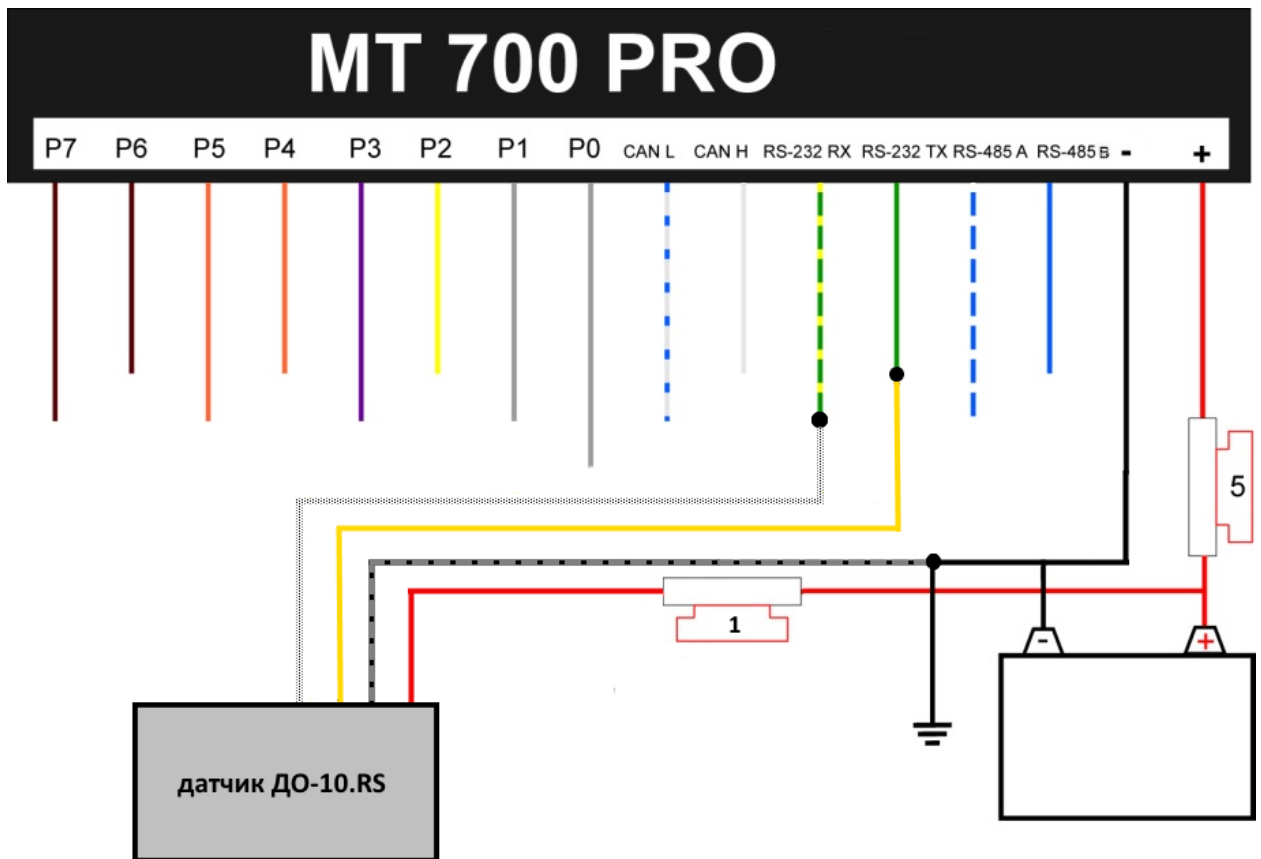
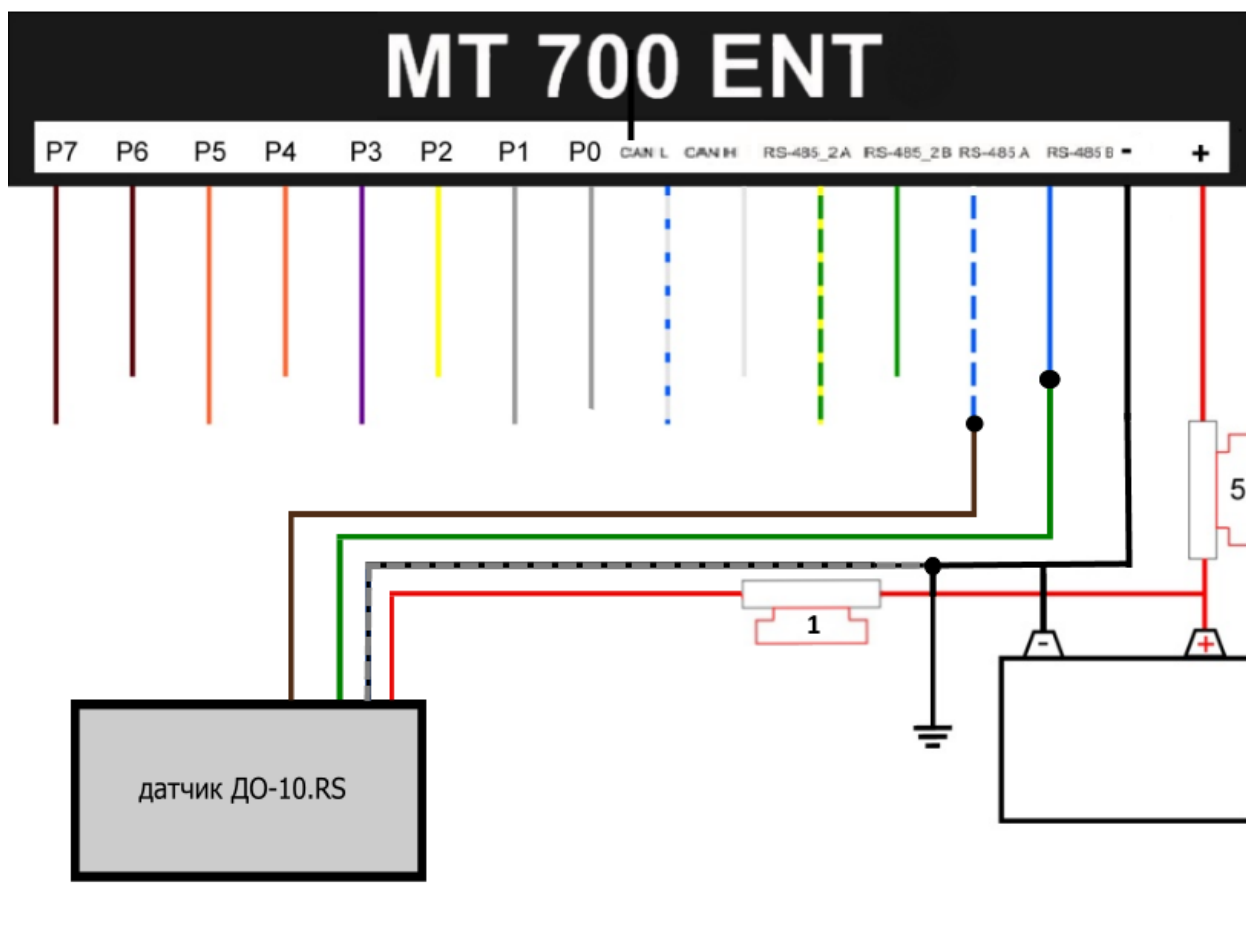



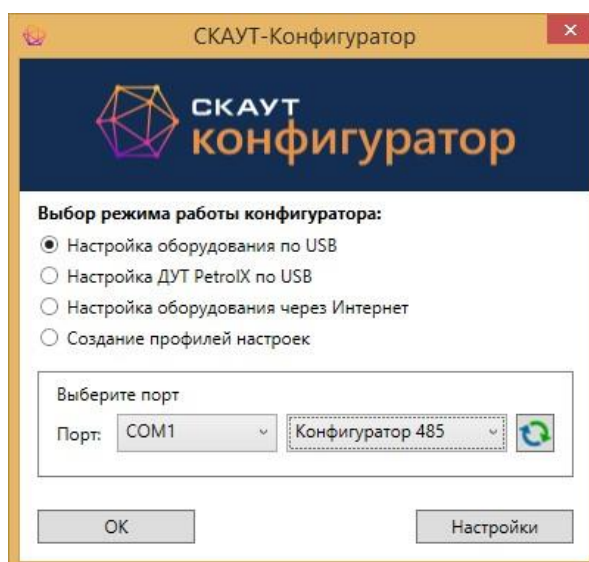
Схема подключения **датчика оборотов ДО-10.RS** к терминалам MT-700 ENT



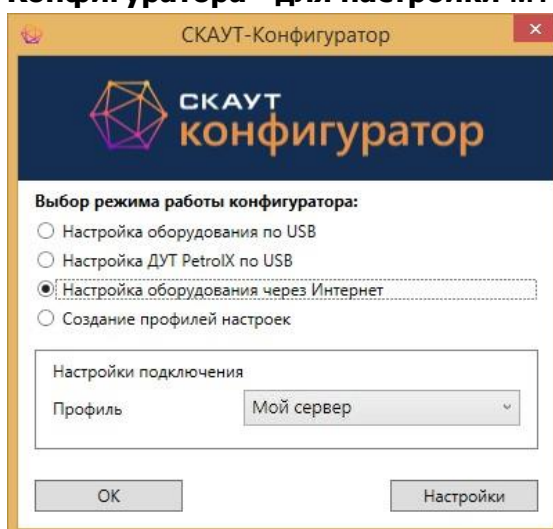
Настройка мобильного терминала МТ-700 (для получения данных с датчика оборотов ДО-10.RS производится с помощью СКАУТ-Конфигуратора локально по интерфейсу RS485, или удалённо через сервер СКАУТ.

 **Обратитесь к Руководству по эксплуатации «Конфигуратор» оборудования системы СКАУТ для получения подробной информации об установке и о работе с программой.**

Стартовое окно ПО «Конфигуратора» для настройки МТ-700 локально.





Стартовое окно ПО «Конфигуратора» для настройки МТ-700 удаленно.




Настройки подключения к терминалу МТ-700

«Порт **RS485**» используется для передачи на внешний **терминал данных с датчика ДО-10.RS**.

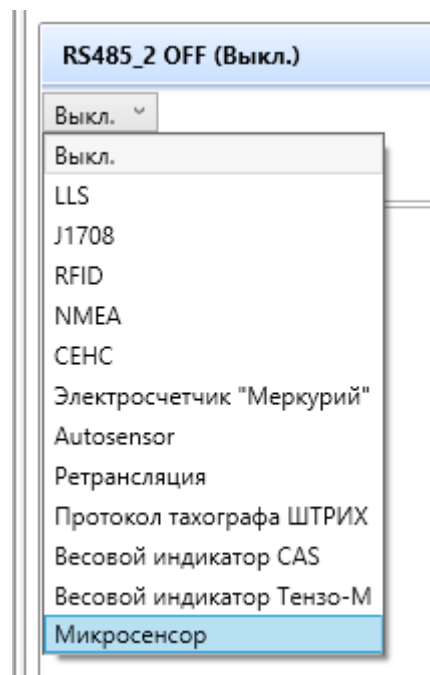
Поскольку шина **RS485** поддерживает подключение нескольких устройств, для корректной работы датчика ДО-10.RS совместно с терминалом необходимо задать уникальный сетевой **датчика ДО-10.RS**, а также этот же номер должен быть прописан в настройках терминала. По умолчанию (в заводских настройках) устанавливается сетевой номер **1**. В случае если к одному терминалу подключается несколько **датчиков ДО-10.RS** - каждый из них должен иметь свой уникальный сетевой номер.

RS485_2 Microsensor (Микросенсор)	
Микросенсор	Размещение
Параметр	Значение
Скорость обмена	9600 б/с
Датчики:   0 1	
Количество импульсов	Сохранить
Параметр	Значение
Сетевой адрес датчика	1
Направление вращения	Против часовой стрелки
Порог создания записи (шт.)	10
Таймаут создания записи (с.)	30

Для настройки сетевого номера и скорости обмена датчика ДО-10.RS необходимо подключиться к нему программой «Конфигуратор MicroSensor». (По умолчанию сетевой номер «1», скорость обмена «9600 б/с»)

 **Обратитесь к Руководству по эксплуатации ПО «Конфигуратор MicroSensor» для получения подробной информации об установке и о работе с программой.**

На порту RS485 (или RS232) к которому подключен датчик, необходимо выбрать «Микросенсор» в выпадающем меню.





Далее задать необходимую скорость обмена и настроить датчики. Для каждого подключенного ДО-10.RS необходимо настроить на подключенном порту логический датчик с необходимым направлением вращения. Если необходимы оба

направления вращения, то настраивать следует два датчика с одним сетевым адресом, указав разное направление вращения (см рис.1, рис.2)
Настроить порог и таймаут создания записи.

RS485_2 OFF (Выкл.)

Микросенсор ▾

Параметр	Значение
Скорость обмена	9600 б/с

Датчики:   **0** **1**

Количество импульсов ▾



Параметр	Значение
Сетевой адрес датчика	1
Направление вращения	По часовой стрелке
Порог создания записи (шт.)	50
Таймаут создания записи (с.)	600

(рис.1)

RS485_2 OFF (Выкл.)

Микросенсор ▾

Параметр	Значение
Скорость обмена	9600 б/с

Датчики:   **0** **1**

Количество импульсов ▾

Параметр	Значение
Сетевой адрес датчика	1
Направление вращения	Против часовой стрелки
Порог создания записи (шт.)	50
Таймаут создания записи (с.)	600

(рис.2)