

# Satellite Operation Manual

2021.07.19

작성자 : 이진권



\* 처음 RPM Check를 시작할 때

- 1 Test할 RPM를 설정한다.
- 2 Remote로 전환한다.
- 3 Start 시킨다.

\* 중간에 다른 RPM으로 전환할 때

- 4 Abort 시킨다.
- 1 Test할 RPM를 설정한다.
- 3 Start 시킨다.

Main

Test

Config

REMOTE

LOCAL

40.66

## Current Parameter Information

Parameter	Value	Parameter	Value
Panel		Filter Mode	
Tolerance			
Min.		Average	
Max.		Cutoff Frequency	
Offset		Trigger Mode	
Offset			
Able			
Mode		Analog Scaling	
Min.		Input Value1	
Max.		Output Value1	
Measure Mode			
Display Unit			
Analog Through			
Alarm			
Mun Alarm		Data Storage	
Alarm Level		Accumulation Point	
Reflection Mode		Target Out	
Calculation			
Mode		Storage Cycle	
Method		Sampling Cycle	
Target		Mutual Interference Prevention	
Scaling			
Input Value1		Timing Synchronization	
Output Value1		Cutoff Frequency	
Input Value2		Tolerance Comparator	
Output Value2		Strobe Time	

## Initial Parameter

Parameter	Value
Out No.	OUT1
Head No.	HEAD-B
Operation Mode	NORMAL
Sampling Cycle	100usec
Set Timing	OFF
Initial Control Mode	LOCAL
INIT	

## System Parameter

Parameter	Value
Alarm	High Limit (%)
	Low Limit (%)
Datalog Backup Max Day	30

## Ethernet Parameter

Parameter	Value
Event	Use
	Period

## RPM Parameter

Parameter	Value
Result Judgment	Ref. Count
	Sampling Offset
	Chart Max. Count
Sensor	Valid Min. Value
Sample Count Per 1 sec	
Total Hole Count	

## 공전 RPM - Offset Table

공전 RPM	Offset
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6
7	7
8	8
9	9
10	10
11	11
12	12
13	13
14	14
15	15
16	16
17	17
18	18
19	19
20	20
Offset Apply	DISABLE

Eqp ID

1

Version

VER-USB.01

License - Log Path

C:\Module\_Linker\License\_List.log

?

Undo

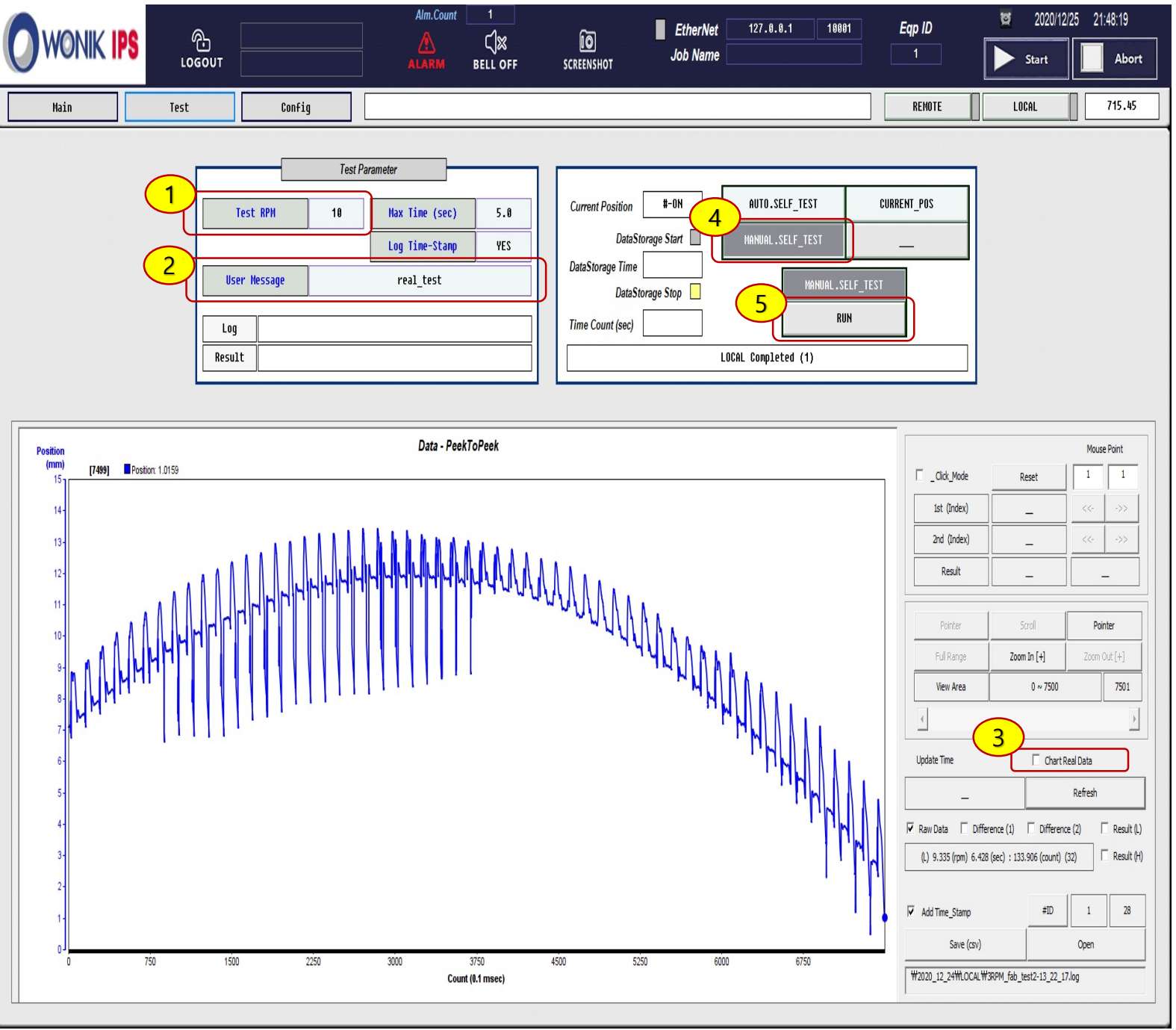
Save

\* Sensor 정보를 설정한다.

1 Out No.를 설정한다.

2 Head No.를 설정한다.

3 변경된 설정을 저장한다.



\* Manual Test를 진행할 때

- 1 Test할 RPM을 설정한다.
- 2 Log File 이름에 추가할 User Message를 추가한다.
- 3 측정 완료시 결과가 Graph로 그려지도록 Check 한다.
- 4 MANUAL.SELF\_TEST Mode를 설정한다.
- 5 실행한다.



Logout

1

ALARM

BELL OFF

1

SCREENSHOT

EtherNet

127.0.0.1

19001

Job Name

1

Eqp ID

Start

Abort

2021/07/17 23:13:12

Main

Test

Config

REMOTE

LOCAL

40.66

Current Parameter Information

Parameter	Value
Panel	
Tolerance	
Min.	
Max.	
Offset	
Able	
Mode	
Min.	
Max.	
Measure Mode	
Alarm	
Mun Alarm	
Alarm Level	
Reflection Mode	
Calculation	
Mode	
Method	
Target	
Scaling	
Input Value1	
Output Value1	
Input Value2	
Output Value2	

Parameter	Value
Filter Mode	
Average	
Cutoff Frequency	
Trigger Mode	
Offset	
Analog Scaling	
Input Value1	
Output Value1	
Input Value2	
Output Value2	
Display Unit	
Analog Through	
Data Storage	
Accumulation Point	
Target Out	
Storage Cycle	
Sampling Cycle	
Mutual Interference Prevention	
Timing Synchronization	
Cutoff Frequency	
Tolerance Comparator	
Strobe Time	

Initial Parameter

Parameter	Value
Out No.	OUT1
Head No.	HEAD-B
Operation Mode	NORMAL
Sampling Cycle	100usec
Set Timing	OFF
Initial Control Mode	LOCAL
INIT	

System Parameter

Parameter	Value	
Alarm	High Limit (%)	10.0
	Low Limit (%)	10.0
Datalog Backup Max Day	30	

Ethernet Parameter

Parameter	Value	
Event	Use	YES
	Period	CHANGE

RPM Parameter

Parameter	Value	
Result Judgment	Ref. Count	8
	Sampling Offset	0.160
	Chart Max Count	2000
Valid Min. Value	0.000	
Sample Count Per 1 sec	10000	
Total Hole Count	480	

공전 RPM - Offset Table

공전 RPM	Offset
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6
7	7
8	8
9	9
10	10
11	11
12	12
13	13
14	14
15	15
16	16
17	17
18	18
19	19
20	20
Offset Apply	
DISABLE	

Eqp ID

1

Version

VER-USB.01

License - Log Path

C:\Module\_Link\License\_List.log

5

EtherNet IP

127.0.0.1

127.0.0.1

EtherNet Port

19001

2

Valid Min. Value

0.000

0.000

3

Sample Count Per 1 sec

10000

10000

4

Total Hole Count

480

480

?

Undo

Save

- 1 "Job Name"을 User가 설정 할 수 있도록 추가
- 2 "valid Min. Value" 값의 Range를 -100 ~ 100로 변경.
- 3 "Sample Count Per 1 sec"는 sensor가 초당 몇 번 Sampling 가능한지 설정합니다. (Default : 10000)
- 4 "Total Hole Count"는 Satellite 주위에 있는 Hole 개수를 의미합니다. (Default : 480)
- 5 "Ethernet IP"는 Main PC와 통신할 때 사용되는 IP 주소는 의미하며, Sensor PC의 IP를 설정합니다.

Page (4)

WONIK IPS

LOGOUT

Alm.Count 1

ALARM

BELL OFF

SCREENSHOT

1

EtherNet

127.0.0.1

19001

Eqp ID

1

Start

Abort

2021/07/17 23:16:36

Main

Test

Config

POPUP\_ETHNET\_INFO

REMOTE

LOCAL

244.61

Current Parameter Information

Parameter	Value
Panel	
Tolerance	
Min.	
Max.	
Offset	
Able	
Mode	
Min.	
Max.	
Measure Mode	
Alarm	
Num Alarm	
Alarm Level	
Reflection Mode	
Calculation	
Mode	
Method	
Target	
Scaling	
Input Value1	
Output Value1	
Input Value2	
Output Value2	

Parameter

Filter Mode	
Average	
Cutoff Frequency	
Trigger Mode	
Offset	
Am	
Input Value1	
Output Value1	
Input Value2	
Output Value2	
Display Unit	
Analog Through	
Accumulation Pos	
Target Out	
Storage Cycle	
Sampling Cycle	
Mutual Interference Prevention	
Timing Synchronization	
Cutoff Frequency	
Tolerance Comparator	
Strobe Time	

Main PC - Info

No.	Item	Data
1	Revolution RPM	1
2	Revolution Angle	
	Measured Angular RPM	
3	Job Name	
4	Satellite Ref. RPM	
5	Check Start	ABORTED

Satellite - Angle Range

ID	Start (deg)	Stop (deg)
1	0.0	60.0
2	60.0	120.0
3	120.0	180.0
4	180.0	240.0
5	240.0	300.0
6	300.0	360.0

Report Info

#GET.STATE=

#GET.ALL\_RPM=

Revolution Angle - Apply

Control Mode

DISABLE

Close

공전 RPM - Offset Table

공전 RPM	Offset
1	1
2	2
3	3
4	4
5	5
6	6
7	7
8	8
9	9
10	10
11	11
12	12
13	13
14	14
15	15
16	16
17	17
18	18
19	19
20	20

Offset Apply

DISABLE

RPM Parameter

Parameter	Value
Result Judgment	Ref. Count 8 8
	Sampling Offset 0.160 0.160
	Chart Max. Count 2000 2000
Sensor	Valid Min. Value 0.000 0.000
Sample Count Per 1 sec	10000 10000
Total Hole Count	480 480

EtherNet IP

127.0.0.1

127.0.0.1

EtherNet Port

19001

?

Undo

Save

- 1 "Ethernet" 버튼을 누르면,
- 2 번 Popup 화면이 나타납니다.
- 3 "Control Mode"는 Main PC로부터 수신된 공전 Angle 값을 기준으로 Satellite의 자전 측정 시간을 계산할지 결정하는 Parameter 입니다.
- 4 "Satellite - Angle Range"는 위의 3 항목이 "ENABLE" 일때 적용되며 공전 각도에 따른 Pocket ID를 설정합니다.