

PHOENIX Double
Konnektör ile
bağlantı

1_PCB (Bu PCB yi ben çizeceğim)
5 ADET, MICRO DC MOTOR + 5 ADET SWITCH
BİPOLAR STEP MOTOR_1 + ENCODER LI +**POT**
BİPOLAR STEP MOTOR_1 için Limit SENSÖRÜ
BİPOLAR STEP MOTOR_1 için Limit SENSÖRÜ
BİPOLAR STEP MOTOR_2 + ENCODER LI +POT****
BİPOLAR STEP MOTOR_2 için Limit SENSÖRÜ
BİPOLAR STEP MOTOR_2 için Limit SENSÖRÜ
NPN SENSÖR
BALANCER 1
BALANCER 2
PERİSTALTİK POMPA
RFID1
RFID2

2_PCB (Bu PCB yi ben çizeceğim)
220VAC MOTOR_YUKARI_BUTONU + LED
220VAC MOTOR_AŞAĞI_BUTONU + LED
MOTOR-3 EL SENS_BUTONU + LED
MOTOR 4, 24VDC MOTOR_CW BUTONU + LED
LOW_LED
MEDIUM_LED
HIGH_LED

MAINBOARD

İÇERİK DETAY AŞAĞIDADIR

PHOENIX Double
Konnektör ile bağlantı

**3_PCB (Bu PCB yi ben çizeceğim. Zaten bu 3 PCB üzerinde sadece
konektörler olacak)**

MOTOR 1
MOTOR-1 SENS1
MOTOR-1 SENS2
MOTOR-1 SENS3
MOTOR 2
MOTOR2 SENS1
MOTOR2 SENS2
SWITCH 2
SENS1
SENS2

PHOENIX Double Konnektör
ile bağlantı

SENSÖRLÜ KART

İÇERİK DETAY AŞAĞIDADIR

220VAC KART

İÇERİK DETAY AŞAĞIDADIR

PC_RJ45

RJ45
SWITCH

GENEL AÇIKLAMALAR

1_PCB , 2_PCB ve 3_PCB ; Bu PCB ler üzerinde sadece DSUP konektör ve/veya 3,lü,4 lü, 5 li gibi vs. Şu anda ki mevcut PCB lerdeki yani sizin çizdiğiniz 3.5mm lik konektörler kullanmayı düşünüyorum. Siz , Çiziminizi bitirdikten sonra sizin bağlantı /konektör durumuna göre ben çizmeyi planlıyorum. Bu PCB lerin üzerinde sadece Konnektörler olacak. Bu sayede kablo karmaşası olmayacak. Ne güzel tek kablo bu minik PCB ler den çıkıp ilgili Kartına link yapmış olacağım.

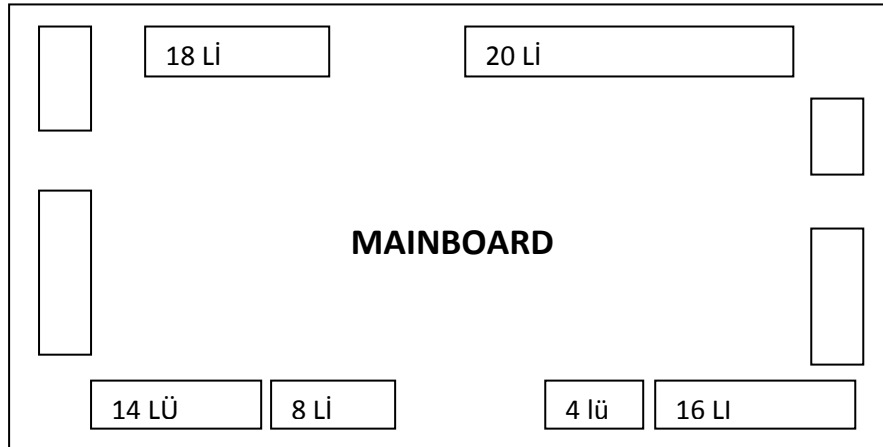
Haberleşme Ethernet ile olacak.

Mekanik Rolelerin yerine SSR role olacak. Bu SSR role lerde bir şeye dikkatinizi çekmek istiyorum. Role 2VDC de bile hala tetiklenebiliyor. İlginç Role üzerinde 3-15VDC ile tetikleniyor demesine rağmen. Dolayısıyla tam sıfıra çekmemiz lazım ki SSR aktif olmasın.

Her bir Mainbaord, Sensörlü Kart, 220VAC li kart vs. MAC adresleri, IP adresleri vs. olacak değil mi? Hatta bir kart taktığımızda Otomatik olarak yeni donanım bulundu. Bu Kart sensörlü kart ve/veya Mainboard, 220VAC kart vs. diyecek değil mi? Yoksa hatta hangi kartlar bağlı nereden bilinecek. Neden bunları soruyorum?? Ör. Ethernet Hatta Mainbaord bağlı diyelim. İleride arızalandı. Eskisini çıkartıp Yeni bir Mainbaord bağladık diyelim. Durum ne olacak? PC Yazılımdan bu mainbaord u bulabilmeliyiz. Artık mac adresi mi IP adresimi çok iyi bilmiyorum.

Hadi diyelim aynı hatta 2 adet Mainbaord bağladık ki bağlanabilir de. Bu durumda PC Yazılım da “Bak 2.nci mainbaord seni buldum. Ağımıza dahil ediyorum” diyebilmeliyiz.

KONNEKTÖR; PHOENIX Double Konnektör kullanılacak. Ben kılıf yapılarını ayrı ayrı farklı pinlerde çezeceğim. Konnektörlerin yanlış yerlere takılmaması için Mesela Mainbaord için; 20 li, 18 li, 16 li, 14, 12, li, 10 lu, 8 li, 6 li, 4 lü şeklinde karışık şekiller de keyfinize göre kullanabilirsiniz.



MAINBOARD

1.GROUP CONNECTOR INPUT > 1_PCB YE BAĞLANTI İÇİN.

5 ADE, MICRO DC MOTOR, Bunlara Kodda bir isim vermek gerekir ise Mesela, **Micro_M1, Micro_M2, Micro_M3, Micro_M4, Micro_M5** diye isimlendirebiliriz. Neyse karışmayım. Siz isim verin.

Bu MOTOR' lar hem 6VDC ile hem de 12 VDC de çalışıyorlar.

Çalışma voltajı : 298:1 redüktör 6VDC

100RPM

Boşta çektiği akım : 20mA

Zorlanma akımı : 500mA

Ağırlık : 9 gr.

Bu Micro DC Motor ların Her birisini ayrı ayrı PC Yazılımdan Kontrol edebileceğiz. Bir DC Motoru nasıl kontrol ediliyor hiç tecrübem yok. Bu Motorlar CW/CCW yönlerinde hareket ettireceğim. Şu şekilde anlatayım isterseniz. 40mm kadar (atıyorum 40mm=40000 mili saniye) 100RPM ile dönmeye başla. 40000 mili saniye de DUR. Süre hassas olarak ayarlanmak da istenebileceğinden 40000ms. Olarak Değer girilebilir ise iyi olur. Siz Protokol de bütün harfleri tanımladığınız için baktım harf kalmamış bana :)) bende Ör. Micro M1 için S harfini yazdım.

1 Adet Micro DC Motor için Komut yapısı;

"\$00RFSCW0100---40000---****---****---****<EOM>" CW yönünde 100RPM ile 40 Saniye süresince dön. Sonra DUR.

"\$00RFSCCW-100---40000---****---****---****<EOM>" CCW yönünde 100RPM ile 40 Saniye süresince dön. Sonra DUR.

"\$00RFSCW0---****---****---****---****<EOM>" DUR. 30sn. öncesin de de durdurabilmek için. DUR komutu da olsa iyi olur herhalde Belki süreden önce durdurmak da gerekebilir.

Bu DC Motorların hangi konumlarda olduklarını anlayabilmek için her bi Motor için ayrı ayrı 1'rer adet micro Switch giriş ilave edilecek. Dolayısıyla, Bu Switch aktif ise CW dir. Değil ise CCW konumundadır. Ben bunu atlamışım. Adam ben nereden bileceğim CW mi CCW mi komutu yollayacağımı dedi. :))

BİPOLAR STEP MOTOR_1, ENCODER LI , Hadi buna da bir isim verelim **Step_M1** diyelim mi? Veya isimlendirmeye ben karışmayım. Bunda değişiklik yok. Yeni/Eski Step Kart ile çalışan Motor bu.

BİPOLAR STEP MOTOR_1 için Limit NPN SENS9, Bu BİPOLAR STEP MOTOR_A, ENCODER LI motorun limit Sensörü.Bunda değişiklik yok. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenli yapalım.

BİPOLAR STEP MOTOR_1 için Limit NPN SENS10, Bu BİPOLAR STEP MOTOR_A, ENCODER LI motorun limit Sensörü Bunda değişiklik yok. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenli yapalım.

Sizin eski Protokolünüz de Bu motorun PC Yazılım Komutu "**\$00RFL0500*1200--****-----****<EOM>**" bu idi. Yeni step de komut değişimi hatırlamıyorum. Bu Motor biliyorsunuz CW/CCW yönlerinde çalışıyor ve PC Yazılım ile kontrol ediliyordu. Bu Step Motor dan sizde var..PKP246 Bu Motorun da biliyorsunuz SENS9 CW ve SEN10 CCW olarak da limit sensörleri var. Olayı ise, Kendi Limit sensör aktif olduğunda duruyor. Adım bilgisini kayda almadan.

Şimdi Bu Motorun üzerinde bir de Encoder da var. Oku deyince okuyordu. Bu şu şekilde olması isteniyor. PC Yazılım da Real Time olarak ENCODER bilgisini görmek istiyorlar. Oku komutu olmadan. **Encoder kablosu Yeni Step Çiziminizdeki gibi 8 pin Kablololu ama 5+3 şeklinde olacak.Bu Son konuşmamıza istinaden de SONSUZ Dönebilen POT ilave edilecek.Enerji kesildiğinde konum bilgisinin bundan alınabilmesi için. Yani bu kullanılacak ;**
<http://www.emosgroup.com/wal305-contelec-potansiyometre-urun-470.html>

BİPOLAR STEP MOTOR_2, ENCODER LI, Hadi buna da bir isim verelim **Step_M2** diyelim Bu Motor yeni ilave oldu. **2 adet Limit NPN SENSÖR. Aynen yukarıdaki Bipolar Step 1 deki gibi.** Üzerinde Encoder var zaten. Aynı BİPOLAR STEP MOTOR_2, ENCODER LI motor gibi PC yazılımdan komut ile kontrol edilecek. CW/CCW yönlerinde. Ör. "**\$00RFSTM20500*1200--****-----****<EOM>**"
Şimdi yeni ilave olan Bu Step Motorun üzerinde bir de Encoder var. PC Yazılım da Real Time olarak ENCODER bilgisini görmek istiyorlar. Oku komutu olmadan. **Encoder kablosu Yeni Step Çiziminizdeki gibi 8 pin Kablololu ama 5+3 şeklinde olacak.Bu Son konuşmamıza istinaden de SONSUZ Dönebilen POT ilave edilecek.Enerji kesildiğinde konum bilgisinin bundan alınabilmesi için. Yani bu kullanılacak ;**
<http://www.emosgroup.com/wal305-contelec-potansiyometre-urun-470.html>

SENSÖR NPN, Bu sensör Ejektörün varlığını algılamada kullanılacak. Aktif olduğunda PC Yazılıma aktif oldum bilgisi gönderecek. Bu da vardı zaten. Mainbaord üzerindeki Sens2 idi. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenkle yapalım. Buna 805 kılıf SMD LED de ilave edelim mi? Sensörün aktif olduğu görülsün diye

BALANCER 1 , Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

BALANCER 2 , Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

PERİSTALTİK POMPA, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

BUBBLE SENSÖR, Bu sanırım SENS1 idi. Şu ana kadar hiç kullanılmadı ama artık kullanılacak. Aktif olduğunda yazılıma aktif oldum bilgisi gönderecek. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenkle yapalım. 805 kılıf SMD LED de ilave edelim mi? Sensörün aktif olduğu görülsün diye

RFID 1, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

RFID 2, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

Bu 1.Group buraya kadar bu yukarıdakilerin hepsi tek kablo ile Sensörlü kart>1_PCB ye bağlantı yapılacak.

2.GROUP CONNECTOR INPUT > 2_PCB YE BAĞLANTI İÇİN.

220VAC MOTOR_YUKARI_BUTONU + LED, Bu bir Membran üzerindeki Butondur.. Butonun hemen yanında da 3mm çapında bir LED var. Bu Butona basıldığında ve/veya Basılı tutulduğunda 220VAC Li Roleli Kart üzerindeki **Kendi Motorunu CW yönünde hareket ettirsin**. Bu Butonu izah etmeme gerek var mı bilmiyorum. Butona basıldığında ON oluyor. Butondan elimizi çektiğimizde OFF oluyor. Sanırım buna Push Buton diyoruz.

220VAC MOTOR_AŞAĞI_BUTONU + LED, Bu bir Membran üzerindeki Butondur.. Butonun hemen yanında da 3mm çapında bir LED var. Bu Butona basıldığında ve/veya Basılı tutulduğunda 220VAC Li Kart üzerindeki **Kendi Motorunu CCW yönünde hareket ettirsin**. Bu Butonu izah etmeme gerek var mı bilmiyorum. Butona basıldığında ON oluyor. Butondan elimizi çektiğimizde OFF oluyor. Sanırım buna Push Buton diyoruz.

MOTOR-3 EL SENS_BUTONU + LED, Bu bir Membran üzerindeki Butondur.. Butonun hemen yanında da 3mm çapında bir LED var. Bu Butona bir kez basıldığında aşağıda izah ettiğim gibi MOTOR 3 CW yönünde dönecek. 3 Saniye. Bekleyecek. Sonra CCW yönünde dönecek ve Kapanacak. Bunun Detayları var. Bunun Motoru da Mainboard üzerindedir. Aşağıda olaylarını açıkladım. Biliyorsunuz daha öncesinde PNP Sensör ile kontrol ediliyordu. (Yani çöp kapağını açmayı). Şimdi butona döndü. Bu Butonu izah etmeme gerek var mı bilmiyorum. Butona basıldığında ON oluyor. Butondan elimizi çektiğimizde OFF oluyor. Sanırım buna Push Buton diyoruz.

MOTOR -4, 24VDC MOTOR_CW BUTONU + LED, Bu bir Membran üzerindeki Butondur. Butonun hemen yanında da 3mm çapında bir LED var. Bu Butona bir kez basıldığında MOTOR-4 ü **CW yönünde hareket ettirecek**. Bu Butonu izah etmeme gerek var mı bilmiyorum. Butona basıldığında ON oluyor. Butondan elimizi çektiğimizde OFF oluyor. Sanırım buna Push Buton diyoruz.

LOW_LED , Bu LED Membran üzerinde ve 3mm çapındadır. PC Yazılımdan Komut ile ON veya OFF yapılabilecek. Bu LED e harf de kalmadı ama ben bir Örnek de vereyim. "**\$00RFLOW_LED1****-----****-----****-----****<EOM>** LED Aktif oldu.

"**\$00RFLOW_LED0****-----****-----****-----****<EOM>** LED Pasif oldu.

MEDIUM_LED , Bu LED Membran üzerinde ve 3mm çapındadır. Bu LED Membran üzerinde ve 3mm çapındadır. PC Yazılımdan Komut ile ON veya OFF yapılabilecek. Bu LED e harf de kalmadı ama ben bir Örnek de vereyim. "**\$00RFMEDIUM_LED1****-----****-----****-----****<EOM>** LED Aktif oldu.

"**\$00RFMEDIUM_LED0****-----****-----****-----****<EOM>** LED Pasif oldu.

HIGH_LED , Bu LED Membran üzerinde ve 3mm çapındadır. Bu LED Membran üzerinde ve 3mm çapındadır. PC Yazılımdan Komut ile ON veya OFF yapılabilecek. Bu LED e harf de kalmadı ama ben bir Örnek de vereyim. "**\$00RFHIGH_LED1****-----****-----****-----****<EOM>** LED Aktif oldu.

"**\$00RFHIGH_LED0****-----****-----****-----****<EOM>** LED Pasif oldu.

Bu 2.Group buraya kadar bu yukarıdakilerin hepsi tek kablo ile Sensörlü kart>2_PCB ye bağlantı yapılacak. Aşağıdakiler de bu Mainbaord üzerinde fakat ayrı ayrı giriş yapılacak.

MOTOR 3 için INPUT,

24VDC ile Çalışan Lİner Actuator bir MOTOR dur. Zorlanma akımı 1A. Dir. CW/CCW yönlerinde çalışacak., Bu Çöp Kapak Motorudur. Komutu **2_PCB den gelecektir**. (**MOTOR-3 EL SENS_BUTONU**) , Membran üzerindeki bunun butonuna bir kez basıldığında MOTOR CW yönünde dönecek. 3 Saniye Bekleyecek. Sonra CCW yönünde dönecek ve Kapanacak. Bu 3sn.yi koddan gerektiğinde 4-5sn. vs. yapabilmeliyiz. Belki süre yetersiz gelir çöp kapağı tam kapanamaz.

AYRICA, Bu Çöp Kapağını PC Yazılımdan da komut ile kontrol edebilmeliyiz. (Bu iş de yeni ilave oldu) Ör.

"**\$00RFYCW1---****-----****-----****-----****<EOM>**" Saat yönünde dön.

"**\$00RFYCCW1---****-----****-----****-----****<EOM>**" Saat yönü tersine dön.

Ayrıca DUR komutu göndermeye gerek yok. Tek komut “ Dön Süren bittiğinde işlemci koddaki belirtilen sürede DUR. “ Ayrıca biliyorsunuz bu Motorun Limit Sensörleri de var. Aşağıda izah ettim. Girişi mainboard da ve ayrı. MOTOR-3 kapak motorunun CW yönündeki Limit sensörü. Bu Aktif olduğunda Motor Duracak.

MOTOR-3 LIMIT_SENSÖRÜ için INPUT, Sensör tipi PNP dir. CW yönü Limit Sensörü. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenli yapalım. 805 kılıf SMD LED de ilave edelim mi? Sensörün aktif olduğu görülsün diye

MOTOR-3 LIMIT_SENSÖRÜ için INPUT, Sensör tipi PNP dir. CCW yönü Limit Sensörü. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenli yapalım. 805 kılıf SMD LED de ilave edelim mi? Sensörün aktif olduğu görülsün diye

MOTOR 4 için INPUT, Bu 24VDC ile çalışan bir motordur. SADECE CW yönünde hareket ile çalışacak. Bu motor yeni ilave oldu. Yine L6205 mi kullanılacak Transistör ile mi süreceğiz siz karar verin. Siz deki O Redüktörlü motorun aynısı kullanılacak. Boşta 100mA mi ne çekiyor. Zorlanır ise herhalde 600mA), Bunun sürücüsü bu kart da ama Butonu 2_PCB üzerinden Mainboard a bağlanıyor. Kontrolü de Yine 2_PCB üzerindeki Buton ile yapılacak. Bu Butona bir kez basıldığında 5 sn. süresince CW yönünde dönecek ve duracak. (Bu 5sn. değişken.İşlemci kodda değiştirebilmeliyiz) Ayrıca, Bu Motoru PC Yazılım ile de kontrol edebilmeliyiz. Ör.

"\$00RFQ1--****-----****-----****-----****<EOM>" SÜRESİZ DÖN

"\$00RFQ0--****-----****-----****-----****<EOM>" DUR

SENSÖRLÜ KART

3.GROUP KONNEKTÖR INPUT > 3_PCB YE BAĞLANTI İÇİN

MOTOR-1 SENS1, Bu PNP Sensör dür. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenekli yapalım. Aslında en ıedal voltajı 12VDC ama bizim PCB de 12VDC yok. LED Olacak.LED in Beslemesi ayrı olsun.

MOTOR-1 SENS2, Bu PNP Sensör dür. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenekli yapalım. Aslında en ıedal voltajı 12VDC ama bizim PCB de 12VDC yok. LED Olacak.LED in Beslemesi ayrı olsun.

MOTOR-1 SENS3, Bu PNP Sensör dür. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenekli yapalım. Aslında en ıedal voltajı 12VDC ama bizim PCB de 12VDC yok. LED Olacak.LED in Beslemesi ayrı olsun.

MOTOR2 SENS1, Bu PNP Sensör dür. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenekli yapalım. Aslında en ıedal voltajı 12VDC ama bizim PCB de 12VDC yok. LED Olacak.LED in Beslemesi ayrı olsun.

MOTOR2 SENS2, Bu PNP Sensör dür. Ne olur ne olmaz yine 5VDC – 24VDC seçenekli yapalım. Aslında en ıedal voltajı 12VDC ama bizim PCB de 12VDC yok. LED Olacak.LED in Beslemesi ayrı olsun.

*MOTOR 1, CW/CCW yönlerinde hareket edecek. L6205 kullanmıştık. Son Çizim de. Bu 24VDC MOTOR dur. Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.
MOTOR 2, CW/CCW yönlerinde hareket edecek. L6205 kullanmıştık. Son Çizim de. Bu 24VDC MOTOR dur. Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.*

*SENS1, Bu SENS1 ve SENS2 birbiri ile ilişkili. Her ikisi de Aktif Olduğunda PC Yazılıma Aktif Olduk Bilgisi Gidecek. 805 kılıf SMD LED de ilave edelim mi?
Sensörün aktif olduğu görülsün diye*

SENS2 , Bu SENS1 ve SENS2 birbiri ile ilişkili. Her ikisi de Aktif Olduğunda PC Yazılıma Aktif Olduk Bilgisi Gidecek. 805 kılıf SMD LED de ilave edelim mi? Sensörün aktif olduğu görülsün diye

SWITCH 2, Aktif Olduğunda PC Yazılıma Aktif Oldum Bilgisi Gönderecek. Bu SWICH2 aktif olmadan da) MOTOR 1-2-3 ler hiç dönmeyecek.Yazılım dan komutlar gelse bile. EL SENS aktif edilse bile. Bu da emniyet için. Zaten eskisinin aynısı. Bu özellik vardı zaten. 805 kılıf SMD LED de ilave edelim mi? Sensörün aktif olduğu görülsün diye

Bu 3.Group da buraya kadar. Bu yukarıdakilerin hepsi tek kablo ile Sensörlü kart>3_PCB ye bağlantı yapılacak. Aşağıdaki Motor da bu sensörlü kart üzerinde fakat ayrı girişi olacak.

MOTOR 5 için INPUT , Bu yeni ilave oldu. Motor 24VDC ile çalışıyor. CW/ CCW yönlerinde hareket ettireceğiz. Bunu Hem bir Buton -Push Buton ile hem de PC yazılım ile CW ve CCW şeklinde kontrol edeceğiz. Butona bastığımız da ve/veya Basılı Tuttuğumuz da Motor hareket edecek. Butonu bıraktığımızda da Motor durcak. Yazılım ile de Ör.

"\$00RFCW---*****-----*****-----*****<EOM>" Saat yönünde dön.

"\$00RFCCW---*****-----*****-----*****<EOM>" Saat yönünün tersine dön.

CW ve CCW yönlerinde Dahili limit Swich leri var. Bu switch lere gelince motor otomatik duruyor. Dolayısıyla harici limit Swich vs. olmayacak. Fakat Time Limit de kurmamız lazım. Yoksa Role hep açık durumda kalır. Motorun çalışması CW yönünde olacak. Çalışma süresi ise 1dk. yı geçmez. CCW yönünde de 1dk. olur.

220VAC SSR li KART

220VAC_ SSR, HP.MOTOR 1, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, HP.MOTOR 2, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, FAN1, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, LAMP1, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, LAMP2, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, CONT0, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, CONT1, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, CONT2, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, CONT3, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, CONT4, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, CONT5, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

220VAC_ SSR, LED LAMP1, *Bu zaten mainbaord da vardı. 12VDC idi. Onlara adaptör ile kullanın dedim ve 220VAC çevirdim. Kart da 220VAC ve 24VDC var.*

220VAC_ SSR, LED LAMP2, *Bu zaten mainbaord da vardı. 12VDC idi. Onlara adaptör ile kullanın dedim ve 220VAC çevirdim. Kart da 220VAC ve 24VDC var.*

220VAC_ SSR, LED LAMP3, *Bu zaten mainbaord da vardı. 12VDC idi. Onlara adaptör ile kullanın dedim ve 220VAC çevirdim. Kart da 220VAC ve 24VDC var.*

220VAC_ SSR, LED LAMP4, *Bu zaten mainbaord da vardı. 12VDC idi. Onlara adaptör ile kullanın dedim ve 220VAC çevirdim. Kart da 220VAC ve 24VDC var.*

220VAC_ SSR, MOTOR, Bu Motor 220VAC ile çalışıyor. CW/CCW Yönlerinde kontrol edeceğiz. İŞDE BU 220VAC ile Çalışan Motor İşleri Karıştırıyor. Kontrol Butonu Mainboard da Motorun Rolesi Bu kart da. 220VAC olması sebebi ile Mainboard a alamadım. Çok uğraştım. 220VAC Motor olmaz dedim. Fakat mecburen bu 220VAC olmalı imiş.

Mainboard da **2.GRUP KONNEKTÖR** e Bağlı olan 220VAC MOTOR_YUKARI_AŞAĞI BUTON lar ile BAS ÇEK şeklinde kontrol edeceğiz.Yani Butona basılır ise SSR aktif. Buton bırakıldığında SSR Pasif olacak. İLAVE olarak, Bu MOTOR u PC Yazılım ile de kontrol edeceğiz. Dolayısıyla SSR aktif süreli durumu sadece PC yazılım ile olabilecek. Süre Saniye cinsindendir. Ör.120 sn. dön denilebilir.

"\$00RFXCW1---20000----****-----****<EOM>" CW yönünde 20 Saniye dön. Sonra SSR yi Kapat.

"\$00RFXCCW1---20000----****-----****<EOM>" CCW yönünde 20 Saniye dön. Sonra SSR yi Kapat.

"\$00RFXCW0---***-----***-----***-----***<EOM>" SSR yi Kapat.

SENSÖR için INPUT , Ayrıca bu 220VAC ile çalışan motorun Başlangıç noktasını Yazılımın anlayabilmesi için bu motor için bir PNP_SENSÖR de var. Bu sensör Aktif Olduğunda PC Yazılıma bilgi gidecek. PC Yazılım da bu aktif olduğunda; Haaa şu anda Motor CW yönünde sondaymış diyecek/anlayacak. Kullanıcı Mecburen ters yön olan CCW komutunu göndermek zorunda kalacak. CW gönderse bile bir anlamı olmayacak.

24VDC_ SSR, MAG1, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

24VDC_ SSR, MAG2, Bunu zaten biliyorsunuz. Değişiklik yok.

AN0 için INPUT , PC Yazılıma sürekli veriyi gönderecek. Real time PC yazılımda pencere içinde gelen veri gözükecek

AN1 için INPUT , PC Yazılıma sürekli veriyi gönderecek. Real time PC yazılımda pencere içinde gelen veri gözükecek

AN2 için INPUT , Yeni ilave oldu. PC Yazılıma sürekli veriyi gönderecek. Real time PC yazılımda pencere içinde gelen veri gözükecek

NOT: Hangi SSR ler aktif Hangi SSR ler pasif/aktif durumları PC Yazılım dan da görülebilecek. Biz sanırım bunu yapmıştık.