



大车纠偏控制器 安装调试参考指南

本快速参考指南介绍基本安装接线和基本调试说明。

在使用本产品之前，请务必先仔细阅读本使用说明书。请务必保管好本书，以便日后能随时查阅（保留备用）。

请在充分理解内容的基础上，正确使用。

2020.03.16

安装附件了解



传感器支架，用于安装编码器



传感器支架，用于固定编码器在车轮闷盖上，长条孔用于调节传感器位置



弹簧联轴节，弹性联结传感器和车轮输出轴，输出轴可以用连接法兰实现，下面图片是联结法兰



联结法兰由一个圆片和一个直径12mm的轴合成，头上是长度10mm的连接头直径6mm有2mm的顶丝平面



新型纠偏控制器 室外安装
传感器防护等级IP65

编码器 将其一端用5号螺丝固定在支架上并与联轴节相连，另一端与电缆相连

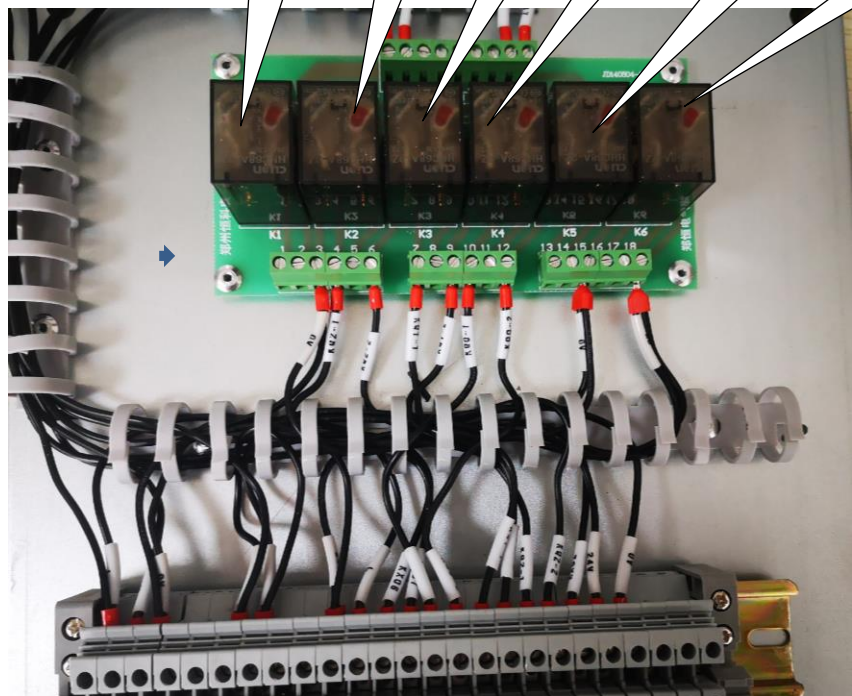


完整装配示意图



接线指南

KX02 KQ2 KQ1 KQ0 KX06 KX07



控制箱接线图片

序号	端子号	备注
1	L	接交流AC220V电源
2	N	
3	V-	编码器电源负
4	X00	信号
5	X01	信号
6	V+	编码器电源正
7	V-	编码器电源负
8	X03	信号
9	X04	信号
10	V+	编码器电源正
11	L	接左、右行方向信号
12	KX06	
13	KX07	
14	KQ0-1	接柔腿控制输出
15	KQ0-2	
16	KQ1-1	接刚腿控制输出
17	KQ1-2	
18	KQ2-1	接纠偏停车控制输出
19	KQ2-2	
20	KX02	手动纠偏

调试指南

1、控制箱介绍



1、显示屏安装在里面户外防雨设计



2、正常使用时通过玻璃观察窗看数据



控制箱壳体防护等级IP65，做了很多户外防雨设计，密封压条，防水槽等；
喷漆工艺是采用户外粉，喷塑工艺



2、界面说明

开机显示产品名称和制造单位信息，显示暂停3秒转入工作画面

起重机大车纠偏控制 ··· 郑恒电气
电话:0371-56092219 ··· 版本006
www.zzhkdz.com ···
郑州恒科电子科技有限公司 ···

纠偏控制设定值，按跨度的1/100设定

工作界面

刚退、柔腿实际偏差

大车运行指示，左行时左行灯亮右行时右行灯亮

偏差状态，柔腿前柔快灯亮，反之刚快灯亮

运行实际位置

偏差 1234 cm ··· 纠偏设定 123 cm
○ 左 ○ 右 ○ 停车 ··· [左] [右] [菜单]
○ 柔快 ○ 刚快 ○ 报警 ··· [柔快] [刚快] [F4] [复位]
刚腿 -123.45 m 柔腿 -123.45 m

偏差
复位
清零

菜单界面

实现各功能键画面转换：F1切换到工作画面，F2切换到运行位置画面，其它类似按中文导航提示操作

功能选择 modbus地址\40600-40604
[左] [F1] 工作画面 ··· [左] [F2] 运行位置
[左] [F3] 数据设定 ··· [左] [F4] 调试画面
郑恒电气 ··· [左] [] 技术支持

2、界面说明

纠偏开始数据，依据
大车跨度输入

纠偏结束数据，比开
始小10
安装传感器的车轮直
径单位cm

传感器技术指标

数据界面

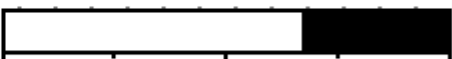
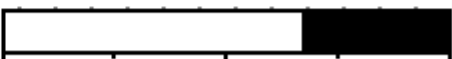
纠偏开始 123cm :  F8 纠偏报警
 纠偏结束 123cm :  F3 返回
 车轮直径 123cm 车轮补偿12
 传感器 1234 纠偏延迟 12 0.1s

调试界面

纠偏123 结束 123  F7 纠偏工作
 刚腿 -1234567 柔腿 -1234567
 偏差 1234 cm 运行状态  F3
 左行刚腿在前报警 返回

观察刚腿和柔腿传感器运行否
运行一致，向左数据变大，向
右数据变小；中文导航提示纠
偏状态

位置界面

偏差 -123.45 m :  F3 返回
 左行刚腿在前报警
 刚腿-123.45 m 
 柔腿-123.45 m 

观察刚腿和柔腿传感器运行实
际位置，以及中文导航提示纠
偏状态，单位m两位小数；此
功能符合起重机监控要求

2、界面说明

获得技术支持信息，通讯接口数据：波特率，口地址，通讯协议，奇偶校验方式等；公司联系电话

12

操作说明

通讯协议modbus

郑州恒科电子科技有限公司

口地址\4\19200bps\8\1\偶

[http//www.zzhkdz.com](http://www.zzhkdz.com) 返回

3、安装调试流程

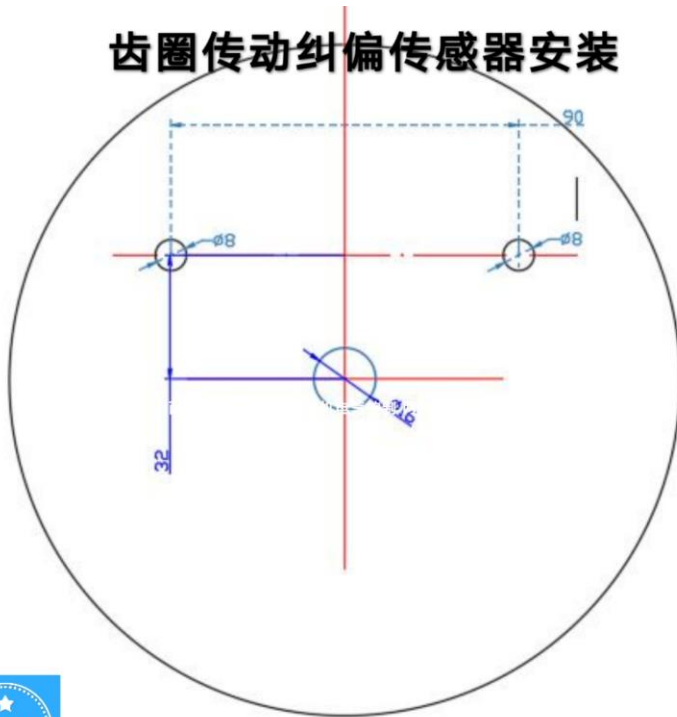
序号	步骤	具体内容
1	机械安装	刚退，揉腿车轮按要求安装两个编码器，保证编码器与车轮同步运行；不会出现耦合不紧现象。
2	电气接线	按图纸和传感器信号线颜色正确接线：红+，兰-，黄绿信号A,B
3	通电试车	在调试状态下通电试车，大车左行；传感器数据向正的方向变化，刚退、揉腿一样；同理：大车右行，传感器数据向负的方向变化，不符合要求则调整信号线：A,B改变传感器数据变化方向
4	数据设定	输入如下数据：车轮直径，纠偏开始，纠偏结束，纠偏停车等数据，单位cm，其他数据调试过程中再根据现场情况决定

3、安装调试流程



序号	步骤	具体内容
5	左行纠偏	大车左行，偏差数据大于纠偏开始，纠偏报警，蜂鸣器闪烁；延时3s，如果报刚退快；KQ1刚腿继电器输出，常闭触点断开，反之，如果报揉腿快；KQ0揉腿继电器输出，常闭触点断开；纠偏失败，偏差数据大于停车数据，报停车警报，KQ2停车继电器输出，常闭触点断开；大车停止运行
6	右行纠偏	大车右行，偏差数据大于纠偏开始，纠偏报警，蜂鸣器闪烁；延时3s，如果报刚退快；KQ1刚腿继电器输出，常闭触点断开，反之，如果报揉腿快；KQ0揉腿继电器输出，常闭触点断开；纠偏失败，偏差数据大于停车数据，报停车警报，KQ2停车继电器输出，常闭触点断开；大车停止运行
7	手动纠偏	在调试状态下通电试车，KX02继电器吸合，操作联动控制台KQ0断开，实现偏差数据变小，简易手动纠偏
8	自动运行纠偏	在自动运行状态下实现自动纠偏，大车停止运行，纠偏停止。

齿圈传动纠偏传感器安装



加工开孔示意图

车轮闷盖上开孔尺寸



现场传感器安装效果





支架安装前效果图

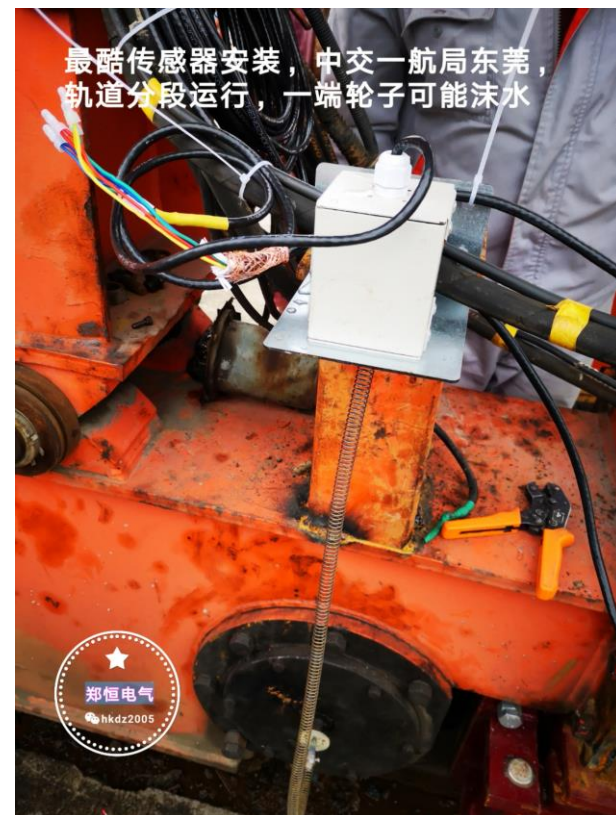


传感器安装好效果图



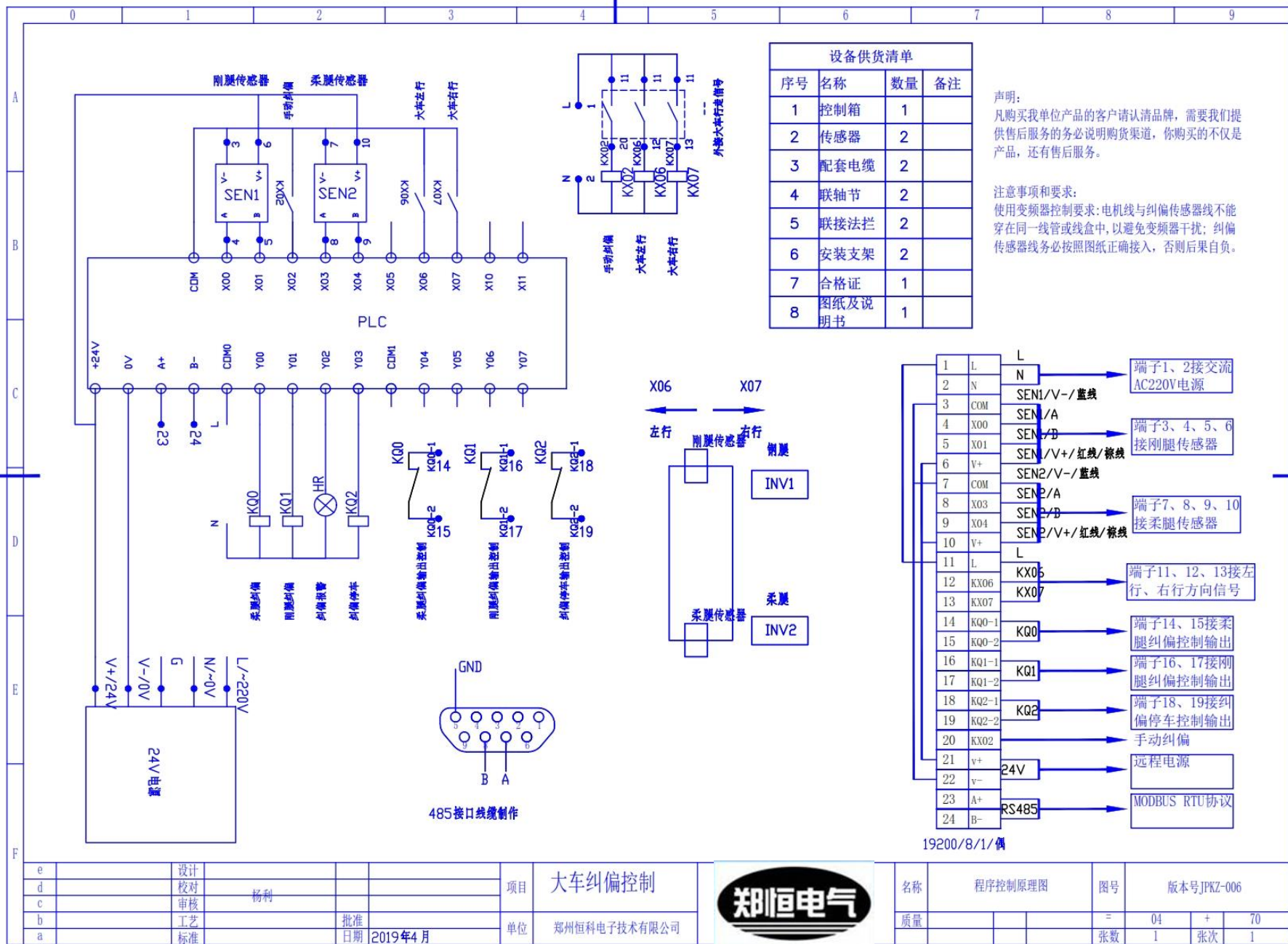


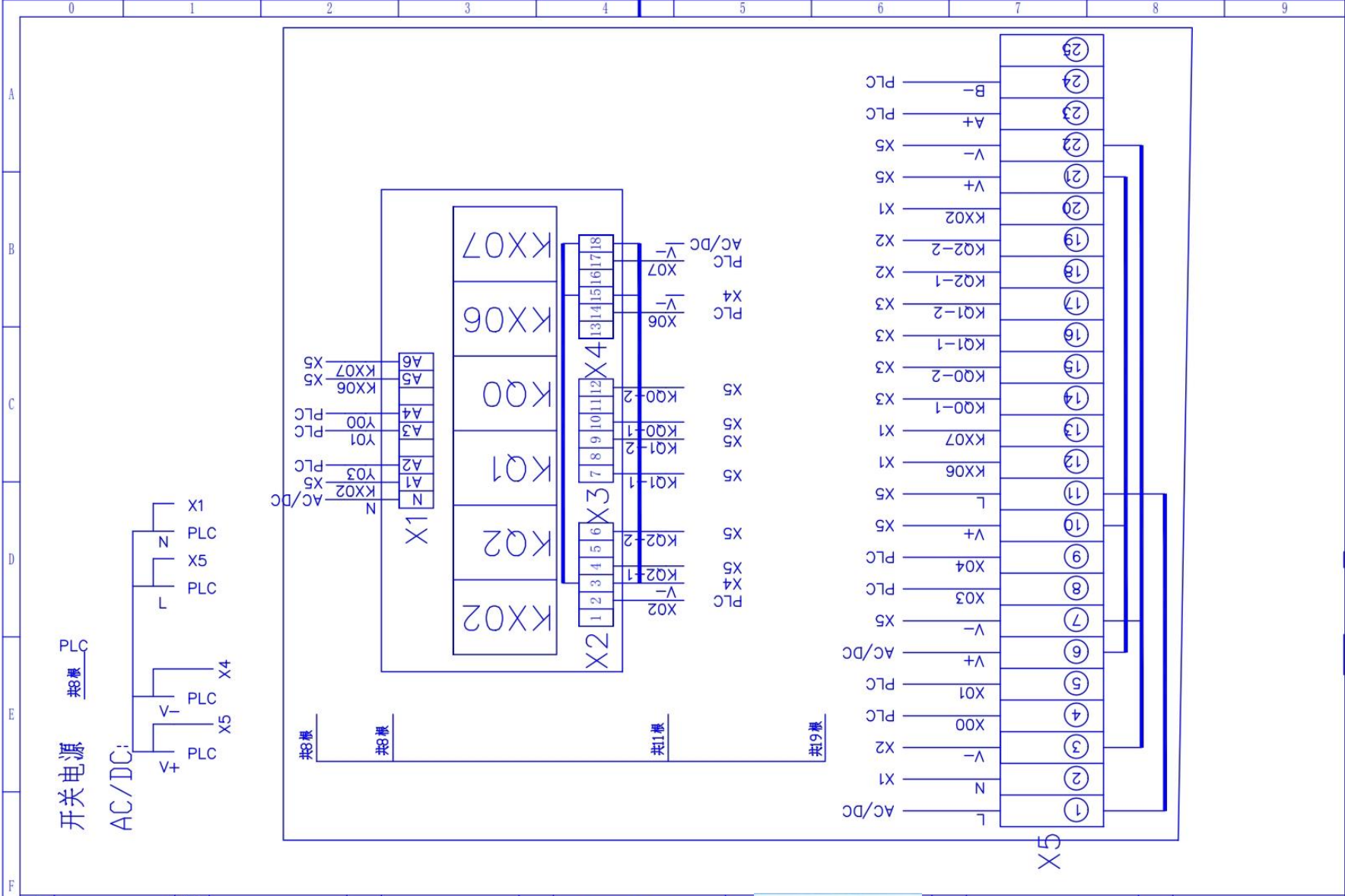
经典案例



车轮没水安装要求







e	设计	项目	单位	日期	2019年11月	标准
d	校对	项目	单位	日期	2019年11月	标准
c	审核	项目	单位	日期	2019年11月	标准
b	工艺	项目	单位	日期	2019年11月	标准
a	标准	项目	单位	日期	2019年11月	标准

名称	实物接线图	图号	张数	04	+	70
质量				2	张次	2

郑恒电气

名称	实物接线图	图号	张数	04	+	70
质量				2	张次	2