

SIS module

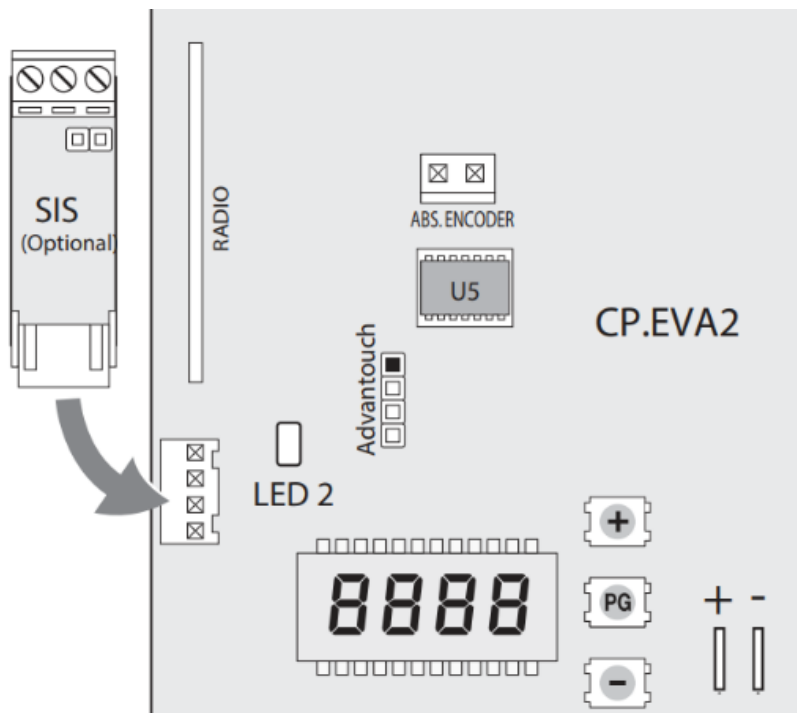
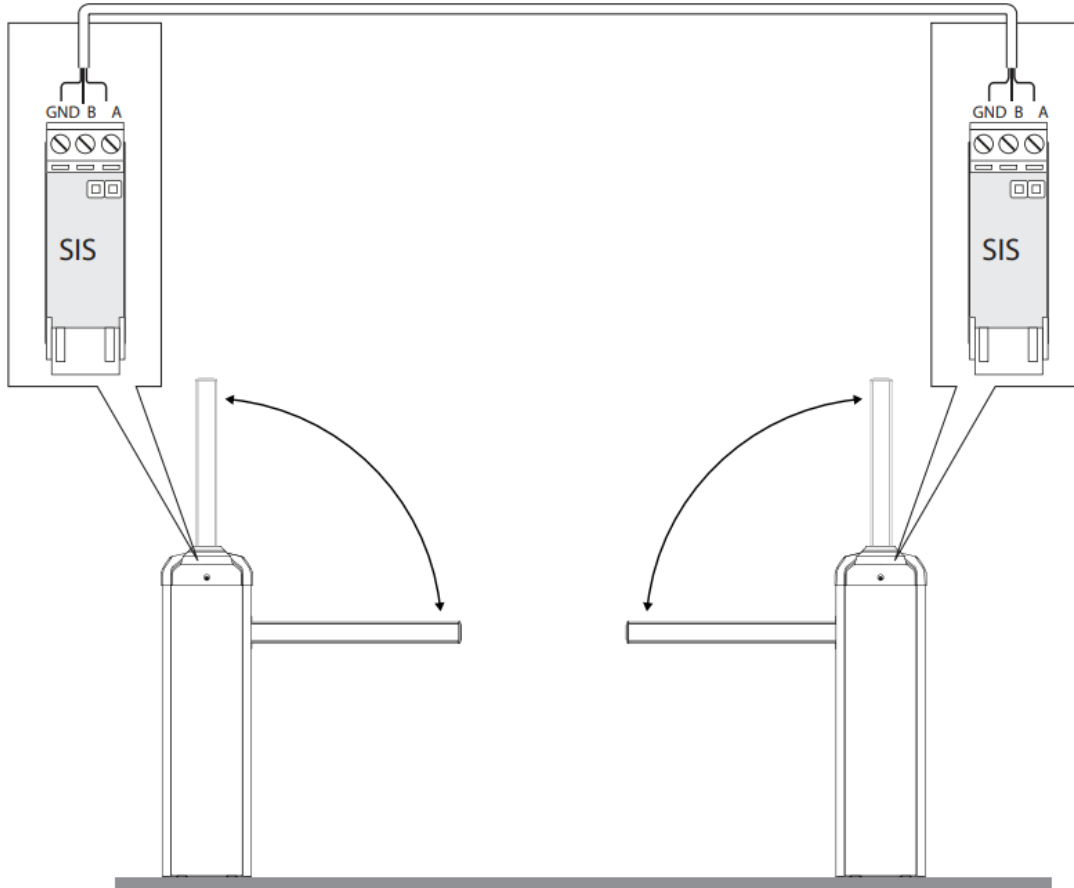
Menu BUS

ID=0

Menu BUS

ID=1

3x0,5mm



SYNCHRONISATIE VAN TWEE STURINGEN

Het is mogelijk om een systeem bestaande uit twee slagbomen te beheren door voor elke besturings print de specifieke optionele besturingseenheid SIS te gebruiken en die dan op de juiste connector moet worden aangesloten.(Afb. 1)

Elke SIS-eenheid moet met de andere worden verbonden door middel van 3 draden van elk 0,5 mm²(bij voorkeur afgeschermd) Afb.2.

Eén van de besturingseenheden moet worden ingesteld als MASTER (ID=0) en de andere als SLAVE (ID>1).

Alle commando's (commando's gegeven door zenders, pulsgevers en veiligheidsinrichtingen) die door de MASTER-slagboom worden ontvangen, worden naar de SLAVE-slagboom gestuurd, die onmiddellijk het gedrag van de MASTER zal repliceren.

De logische (LOC) kan op twee manieren worden ingesteld:

ON: de SLAVE-slagboom kan een lokaal commando accepteren en een openings-/sluitmanoeuvre uitvoeren zonder effect op de MASTER-slagboom.

OFF: de SLAVE-barrière accepteert geen enkel lokaal commando en zal daarom uitsluitend het gedrag van de MASTER-barrière.

Een SLAVE-slagboom met LOC ingesteld op ON kan nuttig zijn als het af en toe nodig is om een doorgang gedeeltelijk te openen, die doorgaans wordt beheerd door twee gesynchroniseerde slagbomen, aangezien een stapsgewijs commando (of OPEN/ CLOSE) aan de SLAVE heeft alleen effect op deze laatste terwijl alle andere commando's die aan de MASTER worden gegeven door de SLAVE worden gerepliceerd.

De aansluiting van de veiligheidsvoorzieningen (fotocellen, veiligheidslijsten, enz.) kan zowel op de MASTER-unit als op de SLAVE worden uitgevoerd.

De "jumper" alleen op de MASTER als afsluiting van de BUS, dit voorkomt storingen.