

CMGZ600 数字式张力控制器

单通道或双通道可选

提供多至两个独立张力闭环控制

可选择“收卷”、“放卷”、“中间段”控制模式

1个控制器可处理多种应用

可选配总线通讯接口

方便远程连接和系统集成

内置其它特殊张力控制功能

功能强大、操作简单



● CMGZ600系列

CMGZ600系列张力控制器将众多的功能集成在一个紧凑的外壳内，支持三种张力控制模式——“收卷控制”、“放卷控制”、“中间段控制”。单台张力控制器可提供多至两个独立的PID控制回路以控制两个独立的张力测力点。

CMGZ600用户界面友好，张力给定值、仪表的参数均可通过菜单方式进行设置，也可通过计算机通讯口和总线来设置。控制器内置“数字信号滤波”，“自动计算零点”“锥度张力控制”，“斜坡启动”等功能，加之其他张力控制功能，使得CMGZ600张力控制器功能强大，使用简单。

CMGZ600张力控制器的信号处理速度达到2毫秒，非常适合对动态响应性要求较高的张力控制应用。如果采用“速度叠加”功能则可进一步提高控制器的动态响应速度。

此外，CMGZ600控制器还内置“导航控制”功能，控制器可以根据材料实际卷径大小而动态调整内部PID控制参数，优化张力控制性能。

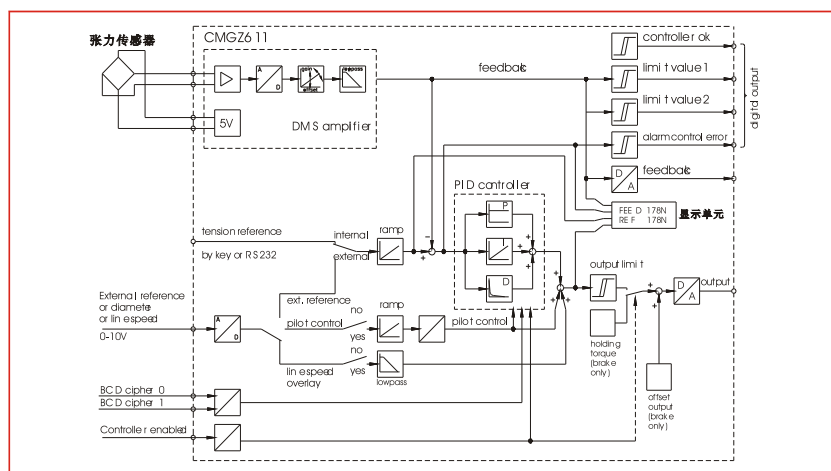
● 功能描述

CMGZ611/612单通道或双通道张力控制器，分别对应1或2个独立的张力控制闭环。每个通道允许1个修正值输入信号，信号源为：卷径大小、带材速度或张力给定值。

CMGZ630单通道张力控制器，允许两个修正值信号输入，第一信号输入为卷径大小或带材速度；第二信号输入源为电位器张力给定值。

CMGZ622/642单通道或双通道张力控制器，需与双量程张力传感器配套使用。允许1个修正值输入信号。信号源为：卷径大小、带材速度或电位器张力给定值。

● 电气结构图



● 放卷 — 刹车控制模式

针对任何气动或电动型刹车装置，材料卷径值可反馈给张力控制器，使得控制器中的PID控制参数随卷径大小的变化而动态调整，从而保证张力恒定。

● 收卷 — 电机传动控制模式

针对力矩和速度控制的电机传动装置，将卷径信号反馈给张力控制器，控制器可根据卷径的变化而动态调整内部PID参数。

● 放卷 — 电机传动控制模式

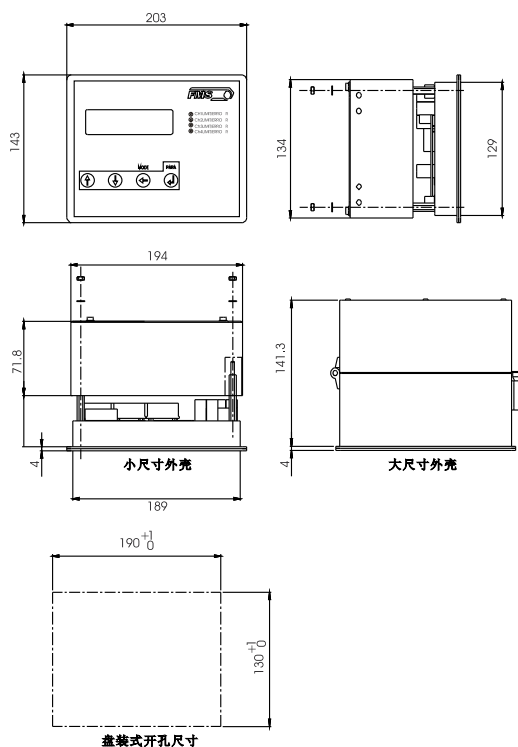
针对力矩和速度控制的电机传动装置，将卷径信号反馈给张力控制器，控制器可根据卷径的变化而动态调整内部PID参数。

● 中间段张力控制模式

材料速度信号反馈至控制器，控制器根据此动态调整内部的PID控制参数。

CMGZ600 数字式张力控制器

● 尺寸规格 mm (面板安装)



● 技术参数

张力控制器类型	CMGZ611	CMGZ612	CMGZ630	CMGZ622	CMGZ642
张力控制闭环	1	2	1	1	2
外壳类型	小尺寸外壳	大尺寸外壳	小尺寸外壳	小尺寸外壳	大尺寸外壳
其他功能	—		2个修正信号输入	与双量程张力传感器配套使用	
张力传感器数量	1...2×350欧姆/信号通道			1—2...2×350欧姆/信号通道	
传感器桥路供电	5VDC ¹⁾ (缺省)或10VDC ¹⁾				
传感器信号范围	0...9mV(最大12.5mV)或0...18mV(最大25mV) ²⁾ ，修正值信号为0—10VDC				
A/D转换分辨率	±8192digit(14位精度)				
测量精度	<0.05%				
输出信号类型	0...10V/±10V/0...20mA/4...20mA(12位精度)；张力反馈值信号:01—0VDC和0/4...20mA				
采样周期	2ms				
人机界面	4只操作键，4个状态LED指示灯，2行16字符LCD显示单元，字高8mm				
通讯接口	RS232、Profibus DP(EN 50170) ³⁾ CANopen ³⁾ 、DeviceNet ³⁾				
工作电源	24VDC(18...36VDC)/10W(最大1A)、110VAC ^{3/4)} 、230VAC ^{3/4)} 、电气隔离功能				
工作温度	—10...+50℃				
防护等级	IP 54				
重量	1.5kg				

1) 也适合6线张力传感器 2) 取决于张力传感器激励电压 3) 选项配置 4) 大尺寸外壳

● 基本技术参数 (模拟量输入输出)

张力控制器类型	CMGZ611	CMGZ612	CMGZ630	CMGZ622	CMGZ642
模拟量输入信号1	张力测量点1	张力测量点1	张力测量点1	张力测量点1/量程1	张力测量点1/量程1
模拟量输入信号2	修正值信号源1	修正值信号源1	修正值信号源1	张力测量点1/量程2	张力测量点1/量程2
模拟量输入信号3	-	张力测量点2	张力给定值	修正值信号源1	张力测量点1/量程1
模拟量输入信号4	-	修正值信号源2	-	-	张力测量点1/量程2
模拟量输出信号1	输出控制信号1	输出控制信号1	输出控制信号1	输出控制信号1	输出控制信号1
模拟量输出信号2	张力反馈值1	张力反馈值1	张力反馈值1	张力反馈值1	张力反馈值1
模拟量输出信号3	-	输出控制信号2	-	-	输出控制信号2
模拟量输出信号4	-	张力反馈值2	-	-	张力反馈值2

● 尺寸规格 mm (挂式安装)

