

LU-70 智能测速、测长仪操作说明

一、参数说明

1. 在正常状态时，按 PAR 键并保持三秒即进入设定/显示窗显示 LOC，下显示窗显示 OFF。LOC 参数锁定开关（按“▲”或“▼”可实现开启或关闭），ON 允许参数修改，OFF 则禁止参数修改，但允许参数显示。
2. 进入参数设定状态后（LOC=ON），连续按 PAR 键可实现各参数循环显示，对应每一个参数，可通过按“▲”或“▼”和“◀”键实现修改。“▼”键为循环左移键，“▲”为增加键“▼”为减少键。
3. 参数设定完成后，按 PAR 键并保持三秒则转到正常状态。
4. 参数定义如下表：

显示符号	参数定义	设定范围	注释
Loc	参数修改允许	ON/OFF	允许修改参数/禁止修改参数
HAo	上限报警允许	ON/OFF	允许上限报警/禁止上限报警
LAo	下限报警允许	ON/OFF	允许下限报警/禁止下限报警
rESt	测长值清零	0-9999	5555 为侧长值清零，其它值无效
tiME	当前时间	0-9999	高两位为小时，低两位为分钟
DATE	当前日期	0-9999	高两位为月份，低两位为日期
HiAL	速度上限报警值	0-9999	
	长度控制高四位	0-9999	与 LOAL 组成八位长度控制值
LoAL	速度下限报警值	0-9999	
	长度控制低四位	0-9999	与 HIAL 组成八位长度控制值
PALM	速度报警/长度控制	0	速度上、下限报警
		1	自动清零，长度控制
		2	人工清零，长度控制
K	速度常数	0-9999	单位为：脉冲/单位
KP	速度常数系数及上、下限报警变送输出小数点	个位：0-2 十位：0-3 百位：0-3	个位为速度常数系数 十位为变送输出小数点位数 百位为速度上、下限报警小数点位数
OPL	速度变送输出下限	0-9999	小数点位数由 KP 的十位确定
OPH	速度变送输出上限	0-9999	小数点位数由 KP 的十位确定
tdiS	显示刷新周期	0-9999	单位为秒
Addr	本机地址	0-255	
bAUd	通讯波特率	0-3	0: 1200; 1: 2400; 2: 4800; 3: 9600

5. 在仪表在正常状态时有两种显示状态，一种为上显示窗和下显示窗组合成八位的长度显示，另一种为上显示窗显示速度，下显示窗显示长度的低四位。

6. 显示单位

仪表显示的速度单位为千米/分钟，分辨力为米，长度单位为千米，显示数值带三位小数点，当速度值为五位数时（即小数点前有两位数）时，仪表会自动化去掉一位小数点；当速度值为六位数（即小数点前有三位数）时，仪表会自动去掉两位小数点，当速度值为七位数（即小数点前有四位数）时，仪表自动去掉三位小数点。

仪表显示的速度单位也可以为米/分钟，分辨力为 1 毫米，长度单位为米，只须

在设定 K 及 KP 速度常数时，以脉冲/毫米的单位设定。

二、速度常数设定

速度常数由 K, KP 参数设定，速度常数= $K \times 10^{KP}$ (个位)

例：速度传感器的输出频率为 100HZ (或传感器在 1 秒钟内输出的脉冲数为 100 个) 时，对应的转速为 500 米/分钟，可计算：

速度常数= $100 \times (60/500) = 12$

则设定 K=12, KP=×××0

三、报警

LU-70 测速，测长仪具有两路报警功能，分别为上限报警、下限报警。

与上限报警有关的参数为 HAO、HIAL、KP，当 HAO 设为 ON 时，上限报警有效，则当速度值大于 HIAL 时，上限报警输出闭合，对应的指示灯亮，HIAL 的小数点位数由 KP 的百位确定。

与下限报警有关的参数为 LAO、LOAL、KP，当 LAO 设为 ON 时，下限报警有效，则当速度值小于 LOAL 时，下限报警输出闭合，对应的指示灯亮，LOAL 的小数点的位数由 KP 的百位确定。

例：1，设定 HAO=ON, HIAL=5000, KP=×2××，则当速度值大于 50.00 时，下限报警有效，即 3、4 端吸合。

2. 设定 LAO=ON, LOAL=4000, KP=×2××，则当速度值小于 40.00 时，下限报警有效，即 5、6 端吸合。

四、变送输出

仪表的变送输出范围可由 OPL, OPH 及 KP 参数的十位确定，OPL 为变送输出量程下限，OPH 为变送输出量程上限，OPL 及 OPH 的小数点位置由 KP 的十位确定。

例：要把速度为 50.0 r/min -120.0r/min 变送为 4-20mA，则设定 OPL=500, OPH=1200, KP=××1×

五、接线图

