



# 校准设备的存放和 预热使用









HENAN POLYTECHNIC





存放校准设备(主要为校准摆锤组件)时,需要将摆锤传感器存放在 水平放置的便携包中,或存放在安装有水平放置的校准盘上的便携包中, 存放位置及姿态见图1。







校准设备的布局和连接关系如下图所示。主计算机的扩展板有RS232 串行通道,又名COM1,可用于与生产设备通信,也可用于与自动校准过 程中水平仪与工业机器人的通信连接。







### 具体相关的连接说明见下表。

#### 表1 校准设备连接说明

标识	连接说明
Α	连接传感器(Sensor)A
В	连接传感器(Sensor)B
С	连接工业机器人扩展板的COM1端口
D	选择指针
Ε	计量单位





## (1) 启动水平仪(Levelmeter 2000)

表2 启动水平仪

序号	操作步骤
1	使用标准工具包中所附的电缆连接水平仪和传感器。
2	开启水平仪的电源。 电池模式:按住ON/MODE , 直到显示屏开始闪烁 , 从而开启水平仪 ; 外部模式:将电源线 ( 红/黑 ) 连接到12-48V直流电源即可。

\*需要注意:在启动水平仪5分钟之后才能进行校准,并且传感器A和 传感器B必须有不同的通信地址。



## (2)连接水平仪



#### 表3 连接水平仪

序号	操作步骤
1	完成传感器A与传感器B的硬件连接,注意传感器上的连接位置标记有A和B。
2	通过USB/RS232适配器将水平仪的OUT(connection SIO1)接口与控制柜内的COM1端口相连。



# (3)初始化水平仪

THUM POLYTECHNE

序号	操作步骤
1	按ON/MODE,以启动水平仪。
2	反复按ON/MODE按钮,直到文本SENSOR被选中。
3	按下ENTER键,然后按ZERO/SELECT箭头,直到水平仪上AB两指示灯分别开 始闪烁。
4	按ENTER键,等到A开始闪烁;再按ENTER键,等到B开始闪烁。
5	将角度计量单位(DEG)设置为精确到小数点后三位,如0.330。

至此,水平仪已经连接并初始化完毕。

