

Для проверки микроконтроллера IC6 проверьте:

- наличие ВЧ колебаний на контактах 19,18 микросхемы IC6;
- исправность цепи формирования сигнала «RESET» (R17, EC12);
- наличие напряжения питания (не менее +4,5В) на контакте 40 микросхемы IC6.

## 7 Порядок регулировки весов

7.1 Регулировка независимости показаний веса груза от положения на платформе.

Как правило, датчики отличаются друг от друга по чувствительности, т.е. при равном воздействии, уровни выходных электрических сигналов  $U_{\text{сиг}}$  имеют разное значение. Согласование датчиков по чувствительности необходимо для того, чтобы показания весов при перемещении груза по платформе не изменялись.

Согласование осуществляется при помощи переменных резисторов R1...R4 платы сумматора.

Обратите внимание на то, что регулировки имеют взаимное влияние. Поэтому регулировку необходимо повторить несколько раз.

7.1.1 Подключите датчики и сигнальный кабель терминала к плате сумматора согласно схеме представленной на рисунке 3.4.

7.1.2 Включите терминал.

7.1.3 Установите при помощи переменных резисторов R1...R4 платы сумматора максимально возможное напряжение питания датчиков.

Контроль напряжения производите вольтметром.

Напряжение питания каждого датчика должно быть не менее 4,0В.

7.1.4 Произведите калибровку весов калибровочным грузом ( $1/3 \div 1/2$ ) НПВ установив его по центру платформы.

7.1.5 Произведите замеры по углам платформы, визуальнo разделив её на четыре части (рис.7.1) поочередно нагружая каждый датчик калибровочным грузом не более ( $1/3 \div 1/2$ ) НПВ, устанавливая груз на соответствующие секторы платформы, соблюдая точность установки груза на каждый датчик.

7.1.6 При помощи переменных резисторов R1...R4 платы сумматора добейтесь равенства показаний веса груза во всех секторах платформы.

Разность показаний должна составлять -  $1d$ .

Рекомендуемая последовательность нагрузки углов показана на рисунке 7.1.

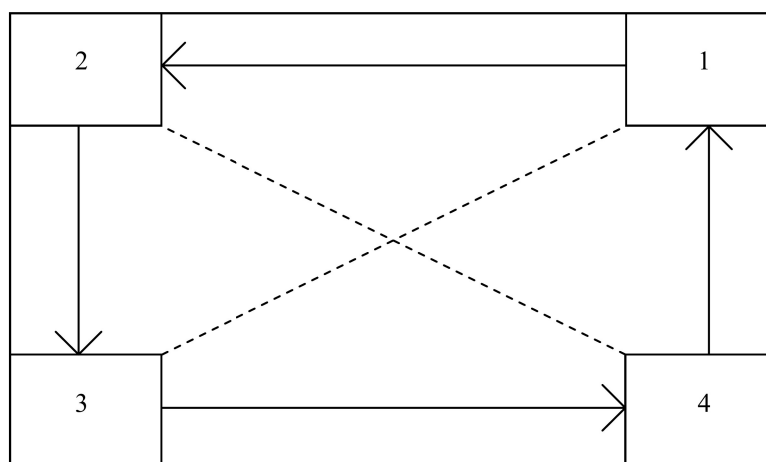


Рис.7.1. Рекомендуемая последовательность нагрузки углов.

7.1.7 После завершения регулировки независимости показаний веса груза от положения на платформе проведите калибровку весов эталонными гирями и ещё раз проверьте углы (см. п. 7.1.5).

7.1.8 Если после сведения углов (выравнивания выходных сигналов датчиков) и повторной калибровки разница показаний отличается от  $\pm 1d$ , это говорит о нелинейности характеристики одного из датчиков. Этот датчик подлежит замене.

7.1.9 Выключите терминал.