
目 录

.....	1
.....	2
.....	2
.....	2
.....	2
.....	2
.....	2
.....	2
.....	2
.....	2
.....	3
.....	3
.....	6
.....	15
.....	16
.....	17
.....	17
.....	18
.....	18
.....	19
.....	20
.....	22
.....	24
.....	24
.....	26

	33
	33
	34
	34
	34
	35
	35
	35
	35
	36
1	36
2	36
3	36
4	36
5	37
6	37
7	38
8	38
9	39
	41
	43
	44
	45



Windows
Windows
Windows Object-Oriented

Windows
Direct Manipulation

-
-
-
-
-
-



*.dat

100-300ms

:

1

2

2hz

3





2

1

2

3

4

0

5

WINDOWS



1

12345678

hzbw

系统保护参数设置

通道1 | 通道2 | 通道3 | 通道4

设定试验力限位保护

试验力上限 允许 试验力上限值 500.00 kN 保护动作 关闭所有阀台

试验力下限 允许

设定位移限位保护

mm 保护动作 关闭所有阀台

位移上限 允许 位移上限值 300.00

位移下限 允许

确认

试验过程保护参数设定

通道1 | 通道2 | 通道3 | 通道4

过程保护允许

过程保护参数

试验力上限 试验力上限值 kN

试验力下限

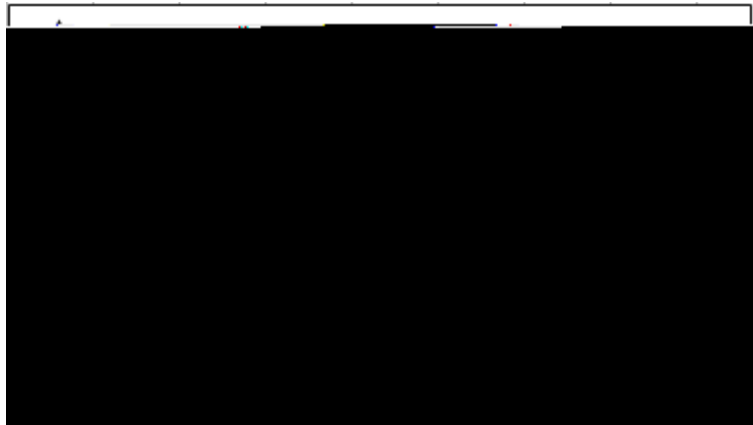
位移上限 位移上限值 mm

位移下限

改变设置后按应用按钮起作用

应用 关闭





1

2

3

4

5

0

6

7

4

Excel

200ms

500---1000Hz

高速数据保存设置

高速保存允许

每次记录时间长度 秒

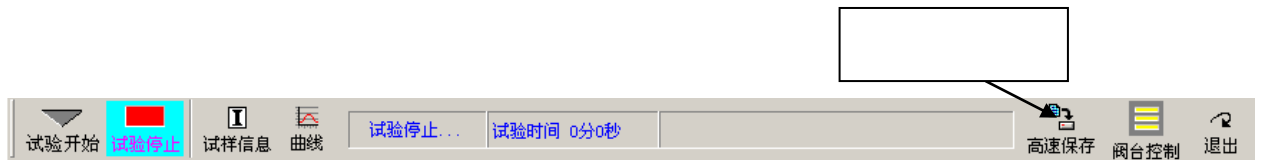
文件设置

文件名前缀 预览

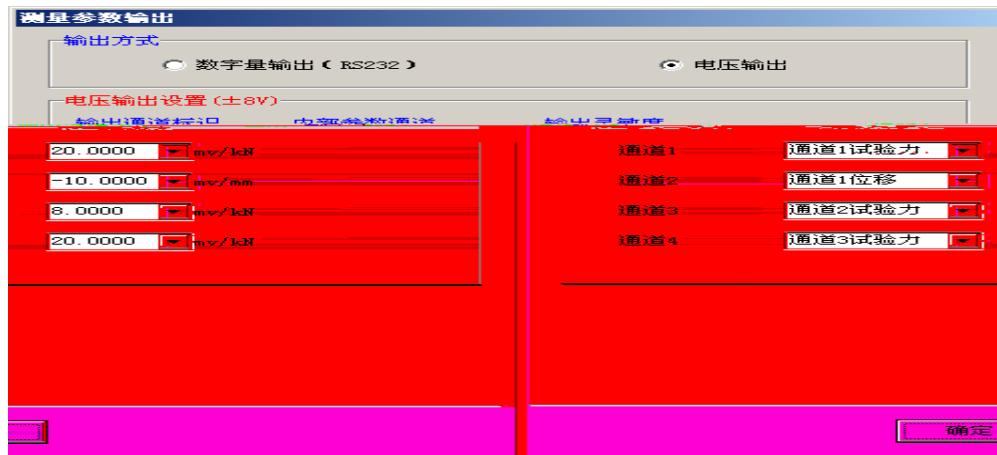
文件最终名为 文件前缀+年_月_日_分_时_秒.dat

仅适用于疲劳试验，保存频率为500-1000Hz

6



+ _ _ _ _ .dat



7

1 RS232 RS232

RS232

3-5

2
-10V-10V

-8V-8V

1---- n

$$V = *$$

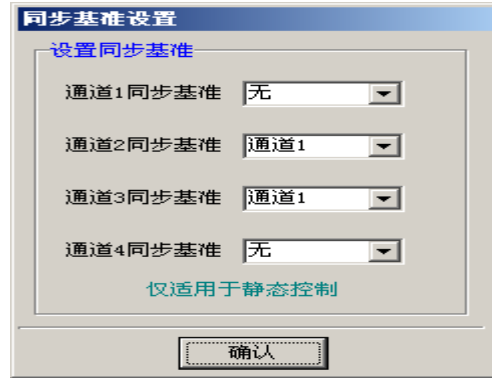
$$1 \quad 145\text{kN} \quad 67\text{mm}$$

$$1 \quad =145*20/1000=2.9\text{V}$$

$$2 \quad =-67*10/1000=-0.67\text{V}$$

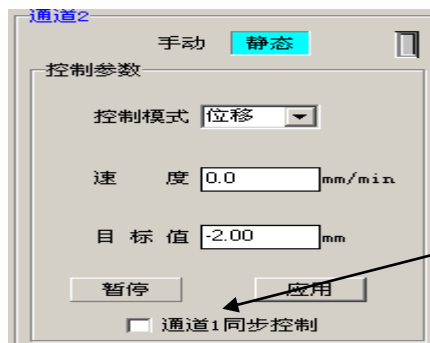
5

4



8

2 2 3 1 1 2 3
2 3 1



9

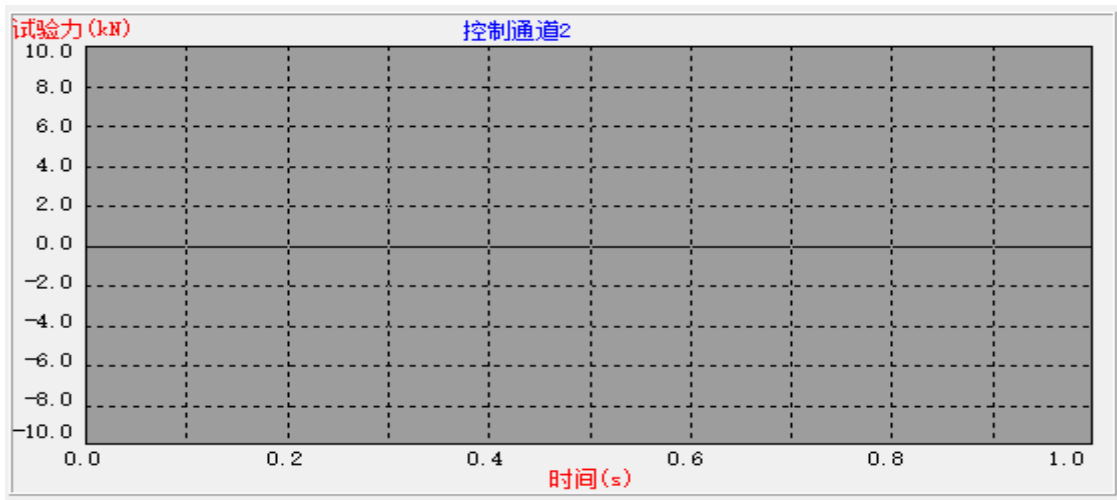
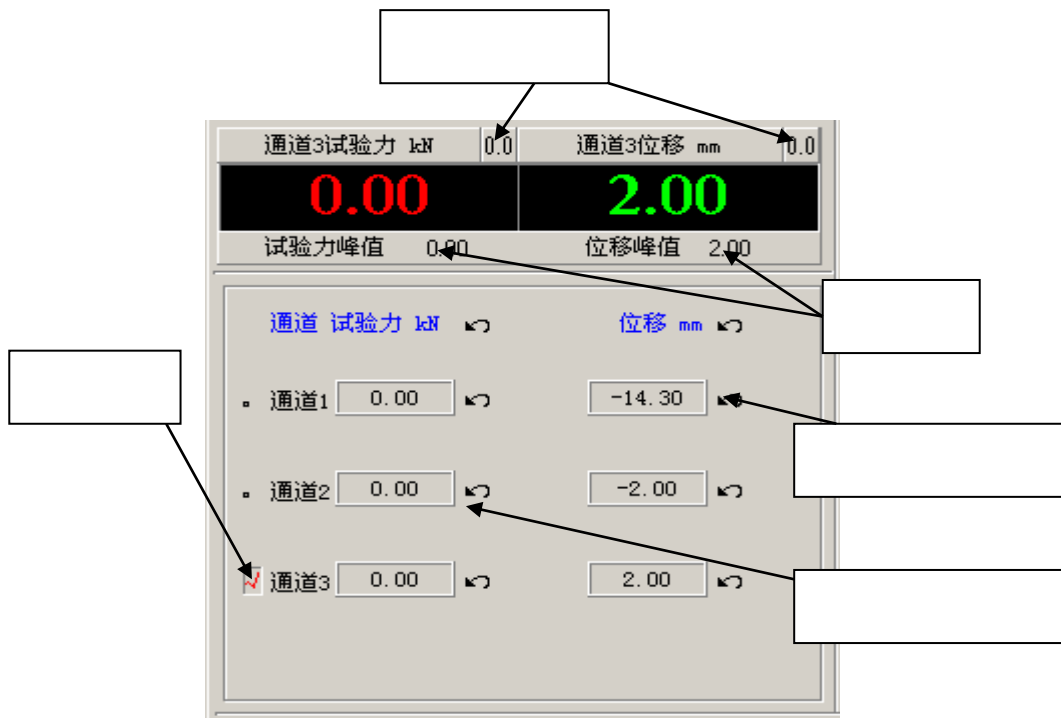
1 2
2 2
3

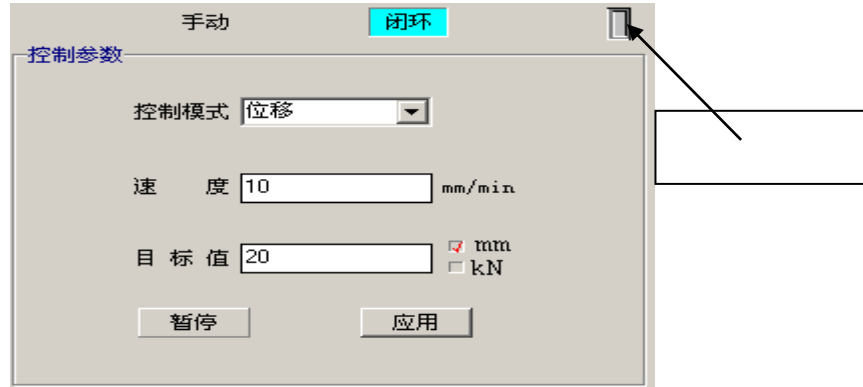
6



10

7





13



14

STOP

手动 闭环 **疲劳**

控制参数

控制模式	位移
波形	正弦波
频率	2.000 Hz
幅值	2 mm
中值	30 mm
循环次数	10000
循环计数	0

幅值补偿0.1 相位补偿30.0

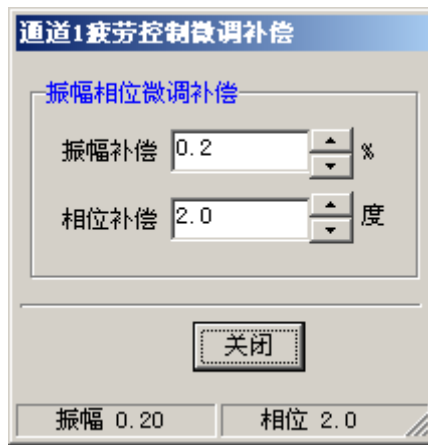
应用 中值 暂停 补偿

0

0

0

0



16

= +

10

10%
-80---800

-10

10%

0.1

-360 360

1

1hz

1

文件 程序名 循环2.acf

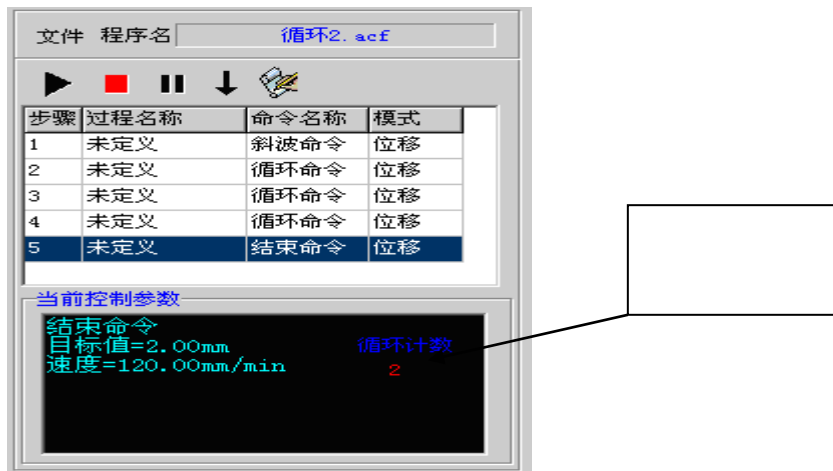
步骤	过程名称	命令名称	模式
1	未定义	斜坡命令	位移
2	未定义	循环命令	位移
3	未定义	循环命令	位移
4	未定义	循环命令	位移
5	未定义	结束命令	位移

当前控制参数

循环命令
加载波形 正弦波
周期=6.0 秒
幅值=30.00mm
中值=30.00mm
循环次数=5

The image shows a CNC control interface with a table of steps and a section for current control parameters. Arrows from empty boxes point to the play, stop, and refresh icons, the table, and the parameter display area.





18



- 1
- 2
- 3
- 4
- 5

编程器

程控程序

步骤	过程名称	命令名称	模式
1	未定义	梯级命令	位移
2	未定义	梯级命令	位移
3	未定义	梯级命令	位移
4	未定义	梯级命令	位移
5	未定义	梯级命令	位移
6	未定义	结束命令	位移

编程说明
最后步骤控制命令必须是“结束命令”

命令参数

```

梯级命令
目标值=5.00mm
速度=30.00mm/min
保持时间=20.0 秒
  
```

程控过程编辑

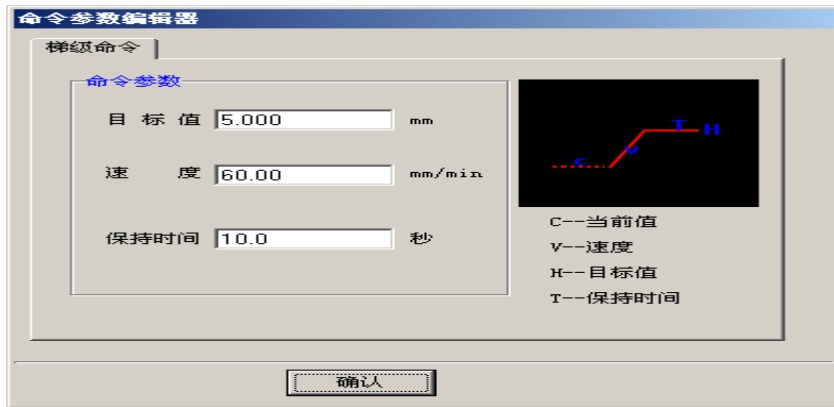
步骤

过程名称

控制方式

命令选择

程序名 F:\通用版备份结构\单通道\新版\单通道谱文件静态通用版2012_10_26\单通道谱文件\有SSI\安装程序\ACF\梯级加载

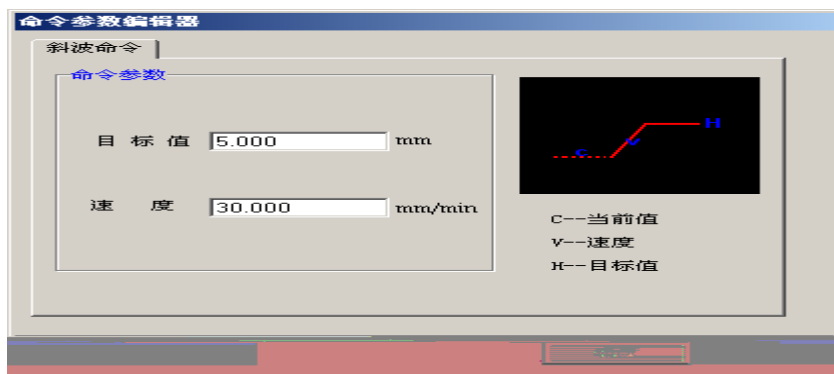


20

1

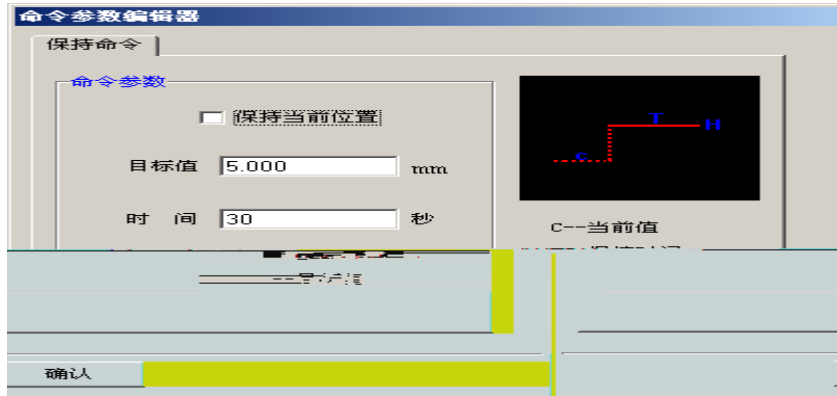
mm

kN



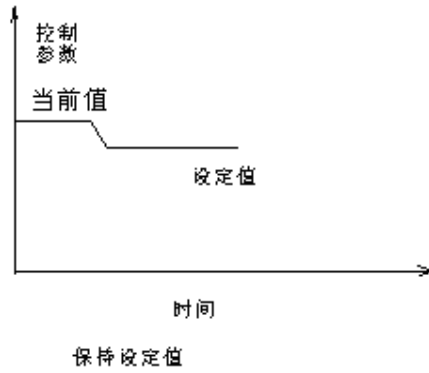
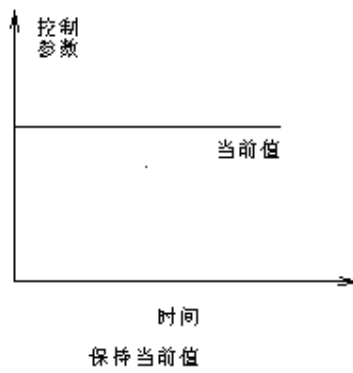
21

2



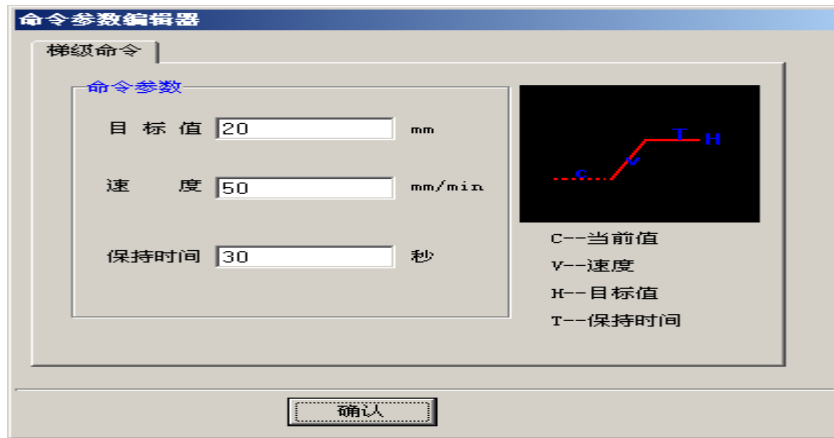
22

60mm(kN)



23

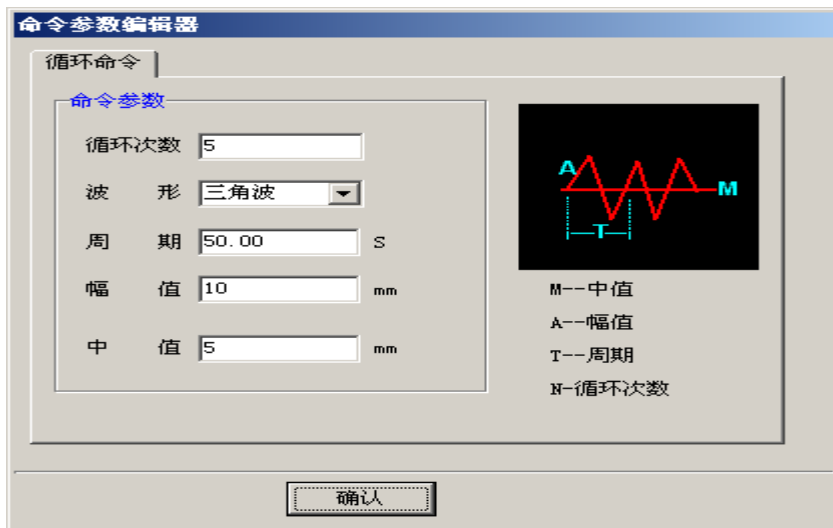
3



24

4

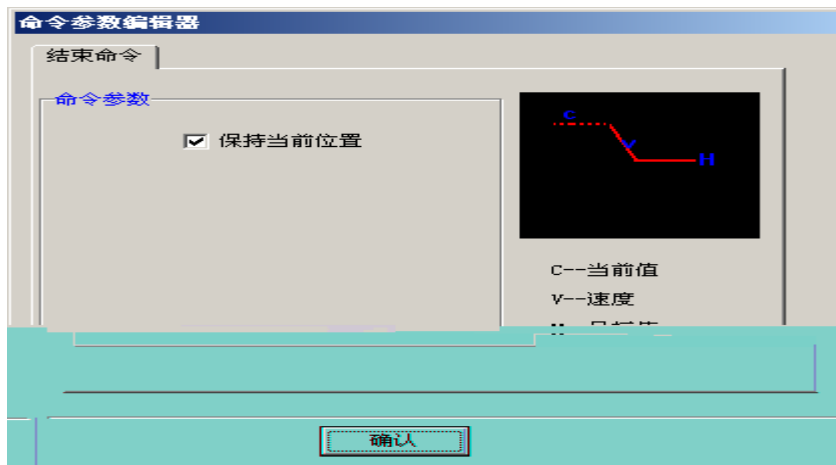
1hz



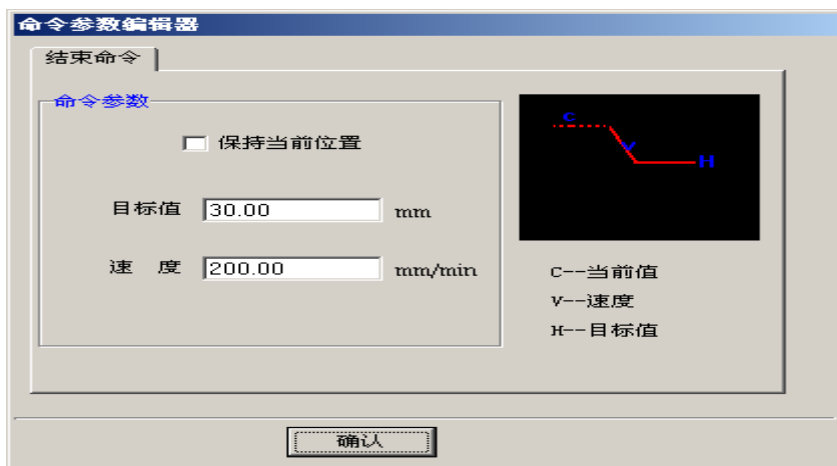
25

A---

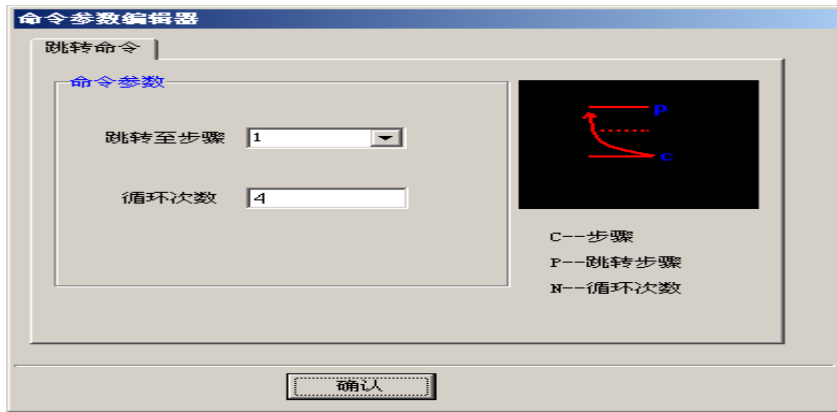
5



26



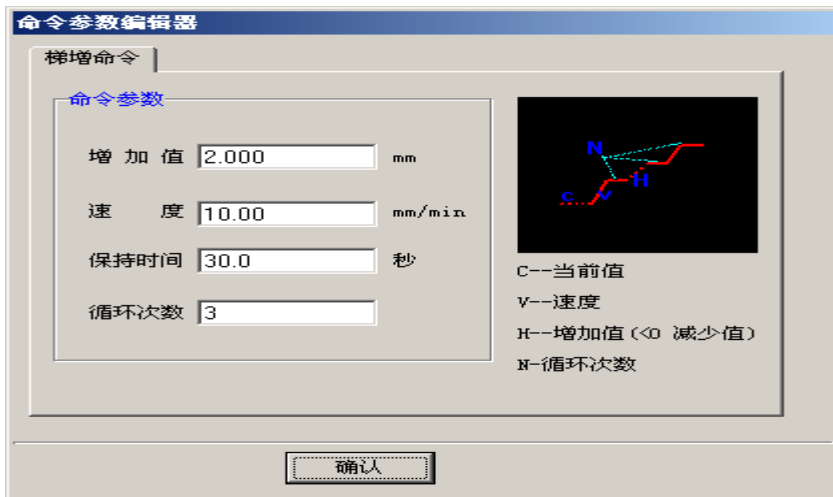
6



1

4

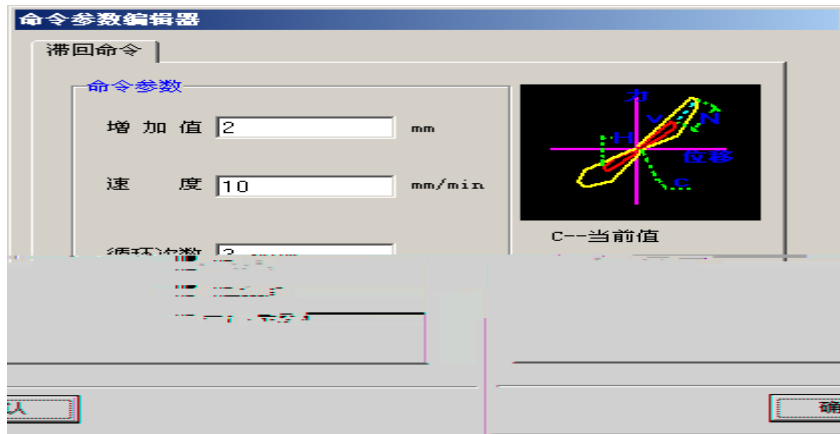
7



	$n(\text{mm})$				
10mm/min	$n+2(\text{mm})$	30	10mm/min		$n+4(\text{mm})$
30	10mm/min	$n+6(\text{mm})$	30		

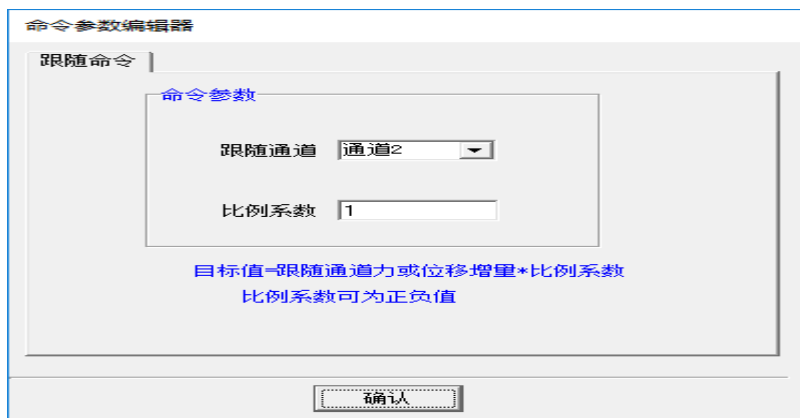
8

	V	n	0	$-n$	0
V	$2n$	0	$-2n,$	0	



0--- 2mm--- 0--- -2mm--- 0--- 4mm--- 0--- -4mm
 --- 0--- 6mm--- 0--- -6mm--- 0 10mm/min

9



=

*

1

2

10

0 >

>0-->

>0



1 0 >

2 -->0

3) 0-->

4 >0

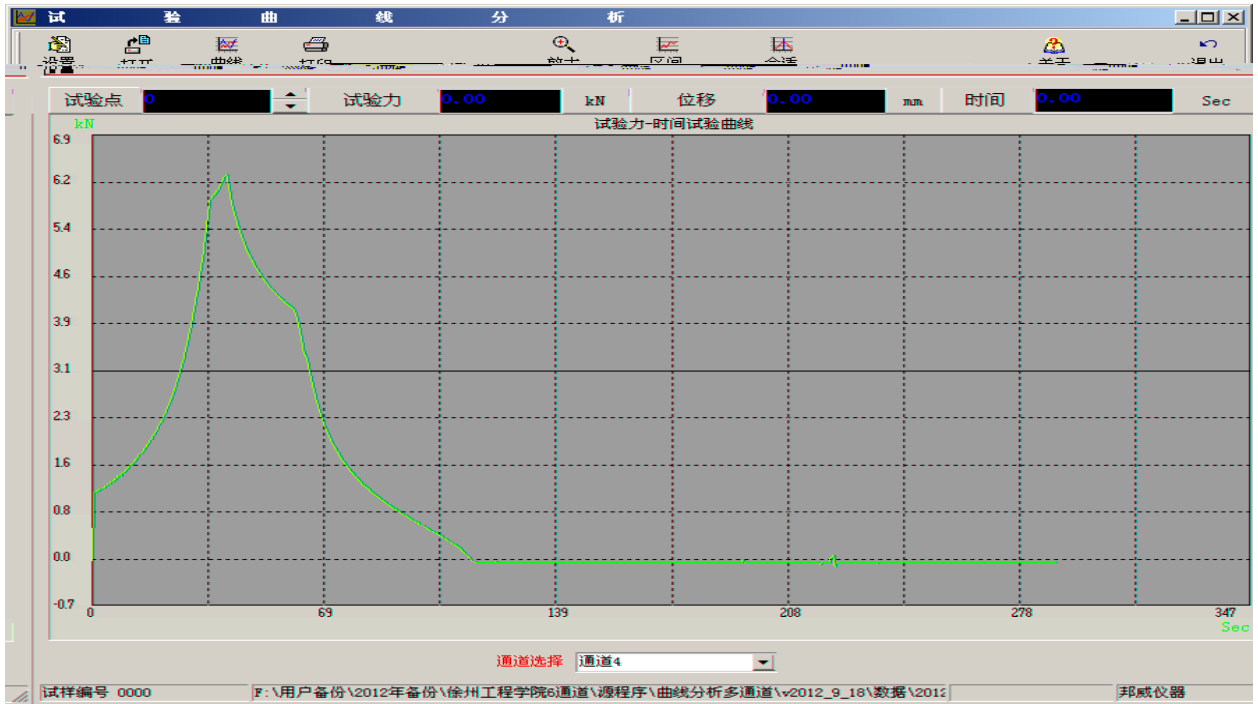
mm/min

kN/min

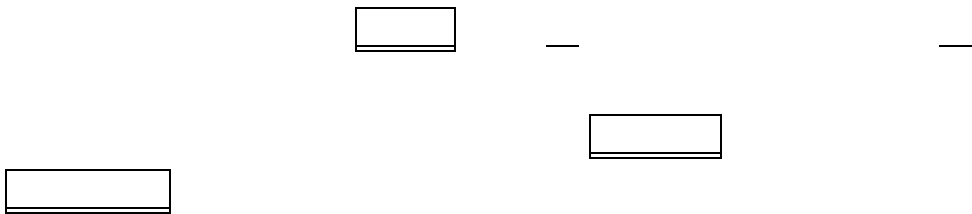
>

-->

Excel Matlab





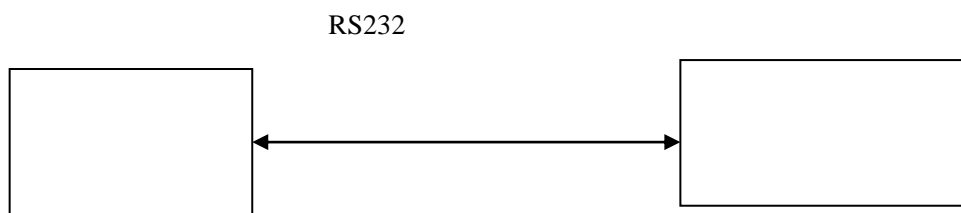








—

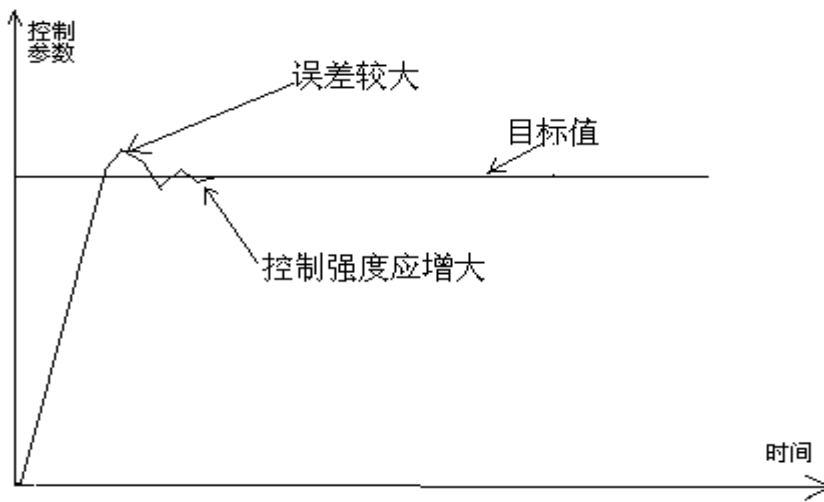
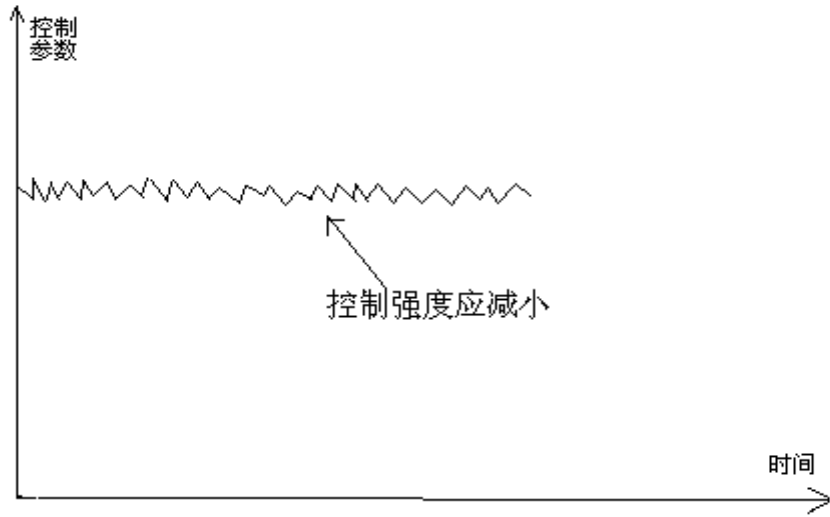




$$\mathbf{V} = \mathbf{*}$$

			1	1
	20mv/kN	2	1	
50mv/mm	1	100kN	10mm	
1		=100*20/1000=2.0V		
2		=10*50/1000=0.5V		







1
2

参数标定

请选择标定的作动器通道

标定通道 **通道1试验力**

传感器编号: **H_M00001**

标定参数输入

	标准值	显示值
测点1	<input type="text" value="100"/>	<input type="text" value="100"/>
测点2	<input type="text" value="200"/>	<input type="text" value="200"/>

35

