BZSP9-42A 型线速度表使用说明书

一. 简述

BZSP9-42A 型线速度表是专为电气系统在需要精确显示线速度的场合而设计。本线速度表有 2 路线速度高速、低度报警输出，抗干扰能力强、显示精度高、可靠性高、使用方便、读数清晰。

当配接电磁流量计、超声波流量计等时可精确显示当前的流速。现已广泛应用与造纸、印刷、纺织、橡胶、塑料等行业长度、数量、流量等的显示和控制。

二. 技术指标：

1. 电气指标：

- 电源电压：AC85V～265V，50HZ/60HZ
- 消耗功率：＜5VA
- 绝缘阻抗：≥50MΩ

2. 显示指标：

- 显示字型：4 位显示 LED 0.56″ （红）
- 线速度显示范围：0.000～999.9

3. 控制输出： 2 路继电器输出

触点容量：1A 240VAC；1A 28VDC

4. 输出给传感器电源：DC12V、≤50mA

5. 输入信号：

- 信号类型：NPN 信号输入
- 信号频率：CP1 端≤1000 次/秒 CP2 端≤50 次/秒

6. 数据保存：掉电数据保存十年

三. 使用环境

1.环境温度 0℃～50℃ 相对湿度≤90%

2.无水滴、蒸汽、灰尘及油性灰尘的场所。

3.无腐蚀、易燃性气体的场所

4.无漂浮性的尘埃及金属微粒。

5.坚固无强振动的场所。

四. 安装方式(嵌入式安装)：

体积：48（高）×96（宽）×115（深）

开孔：45×92

五. 面板说明：

1. 线速度测量值显示 SP：

显示当前所测量到的线速度值。

2. SET 设置键：

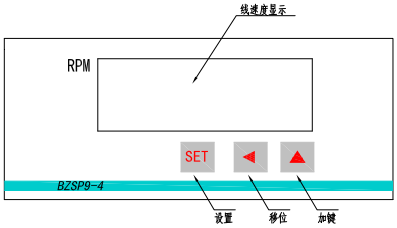
按住该键一段时间可进入设置菜单查阅并修改参数。每项参数设定完毕按下该键，确认修改并进入下一项设置。

3. ◀移位键：

进入设置菜单后，按该键可移动到所需修改的参数位置。

4. ▲加键：

进入设置菜单后，按该键可修改需要修改的位置上数值。



六. BZSP9-42A 型线速度表参数设置详解

1. 常用参数设置：

按住 SET 键 3 秒，进入第一层设置菜单，设置常用参数。

项目号	设置内容	设置范围	出厂设置
Pst1	矢速设定值	0.0～Pst2	0.0
Pst2	超速设定值	0.1～999.9	999.9

（1） 矢速设定值

当线速度低于矢速设定值时矢速报警输出，输出指示灯 OUT2 亮。

（2） 超速设定值

当线速度高于超速设定值时，超速报警输出，输出指示灯 OUT3 亮。

设置完毕，**按 SET 键**退出第一层设置菜单，进入工作状态。

2. 第二层参数设置：

按住 SET 键并且不理会进入第一层设置菜单的提示，6 秒后进入第二层设置菜单。首先设置比例小数点位置。

项目号	设置内容	设置范围	出厂设置
Po2	比例小数点	000.0～0.000	000.0
PSt	比例值	0.001～999.9	1.0

（1） 比例小数点位置设置：

该小数点决定输入脉冲信号的精度，设在十位，则脉冲信号的最低有效位为分米，若将小数点设为 0.000，则输入脉冲信号的精度为毫米。设置完毕，**按 SET 键**设置比例值。

（2） 脉冲信号比例设置：

比例值表示每个脉冲信号表示的长度。若外部传感器发出的信号为 0.254 米/个，则将计米比率设为：0.254。设置完毕，**按 SET 键**退出设置菜单，进入工作状态。

3. 接线端子说明：

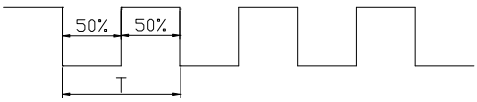
（1） 信号输入：

高频输入（CP1）：由端子 2 送入。

低频输入（CP2）：由端子 4 送入。当作业现场有很强干扰，而真正的信号频率小于 50HZ 时由本端子送入；当信号源为干簧管，继电器触点，行程开关等触点信号时，最好接入本输入端。

信号要求：如下图所示，信号占空比为：50%。

高频输入（IN）： T≥1mS **低频输入（LIN）：** T≥20ms



（2） 继电器输出：

线速度矢速输出：端子 11、12、13 为线速度矢速输出继电器。线速度低于矢速设定值时矢速报警输出立即动作，11、12 之间闭合，当高于矢速设定值时立即清除矢速输出，11、12 之间断开，13、14 之间闭合。

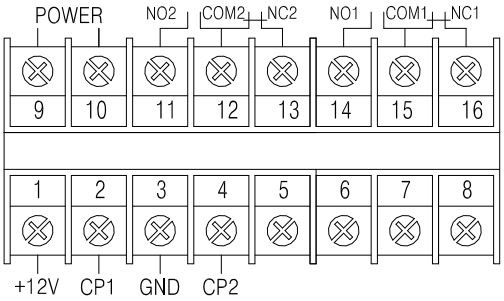
线速度超速输出：端子 14、15、16 为线速度超速输出继电器。线速度高于超速设定值时超速报警输出立即动作，14、15 之间闭合，当低于超速设定值时立即清除超速输出，14、15 之间断开，14、15 之间闭合。

（3） 输出电源：

端子 8、10 为+12V 电源输出，为外部传感器提供电源。

（4） 输入电源：

端子 6、7 为计米器工作电源输入。电压范围为 AC85V～265V。



4. 接线要求：

浮空端子不可接线，否则会损坏计米器，信号线必须采用金属屏蔽线，其屏蔽层可靠接外部标准地，绝不允许将屏蔽层接计米器的信号地，屏蔽线若有接头，接头处的屏蔽层必须连接；也不允许将信号线和强电电线捆扎在一起，以免引起干扰产生误动作。