



EAU-2200 全数字32bit-ARM双核动静控制器

专业

- 二十多年的技术和经验沉淀
- 潜心于试验机控制技术的突破

通用

- 涵盖行业内的常规试验机种类
- 动态、静态试验机皆可适用

省心

- 全面的状态和异常信息
- 易用、功能强大的调试软件



第6代全数字控制系统

100M网口通信

丰富的信号接口类型





32bit ARM双核 : STM32F407 + STM32F407

控制频率 : 5KHz

1路位移通道 (支持正交码和SSI接口磁致伸缩传感器)

2路大延伸正交码编码器

4路模拟传感器通道 (负荷传感器、电子引伸计、0-10V)

8路逻辑输入 / 8路逻辑输出

1路室内温、湿度传感器输入接口 , 实时监测温度、湿度



2路模拟量输出 (12bit DAC) , 可PC设置 , 可按通道比例输出

PCB板温度监测 (靠近板上ADC芯片的温度)

系统日历及时钟 (RTC) , 可设置日期限制加密

1路网口 (RJ45 , 100M) + 1路串口 (115.2K)

1路控制输出 (可接 : 交流伺服系统、伺服阀、比例伺服阀等)

1个控制端口 (启停控制、限位输入、急停输入、S-RDY输入等)

供电 : DC24V/功率<20W



板载基本配置

- 1路模拟量通道，连接应变桥式（Wheatstone bridge）传感器，比如力传感器
- 1路位移通道，数字量接口，连接伺服驱动器位移信号/SSI磁致伸缩位移传感器
- 2路大延伸通道，连接正交码输出旋转编码器
- 1路控制输出，0 ~ ±10V（连接V/A转换器，可驱动电流型伺服阀）
- 8输入/8输出DC24V逻辑接口
- 1路100M网口 + 1路115.2K串口



数字量插头（记忆式）

- 连接信号：RS422正交码（伺服驱动器输出、编码器输出等）增量式信号
- 最高计数频率：40MHz
- 可设置插头编号（插头位置检测，防止同类型插头位置插错）
- 连接检测，意外脱落后可设置保护



模拟量插头（记忆式）

- 连接信号：应变桥传感器（力传感器、电子引伸计等）
- 最高分辨率：50万码 / 最高采样速率：3.8KHz
- 可设置插头编号（插头位置检测，防止同类型插头位置插错）
- 连接检测，意外脱落后可设置保护
- 正向10步/负向10步，独立线性补偿
- 可设置64级数字滤波

适合大多数试验机的应用场景

电子万能试验机

动静压剪试验机

弹簧试验机

电动缸加载系统

电液伺服万能试验机

应力松弛试验机

扭转试验机

液压作动缸系统

全自动压力试验机

持久蠕变试验机

连续弯曲试验机

试验机升级改造

电液伺服疲劳试验机

电液伺服钢绞线试验机

紧固件试验机

加载驱动系统改造

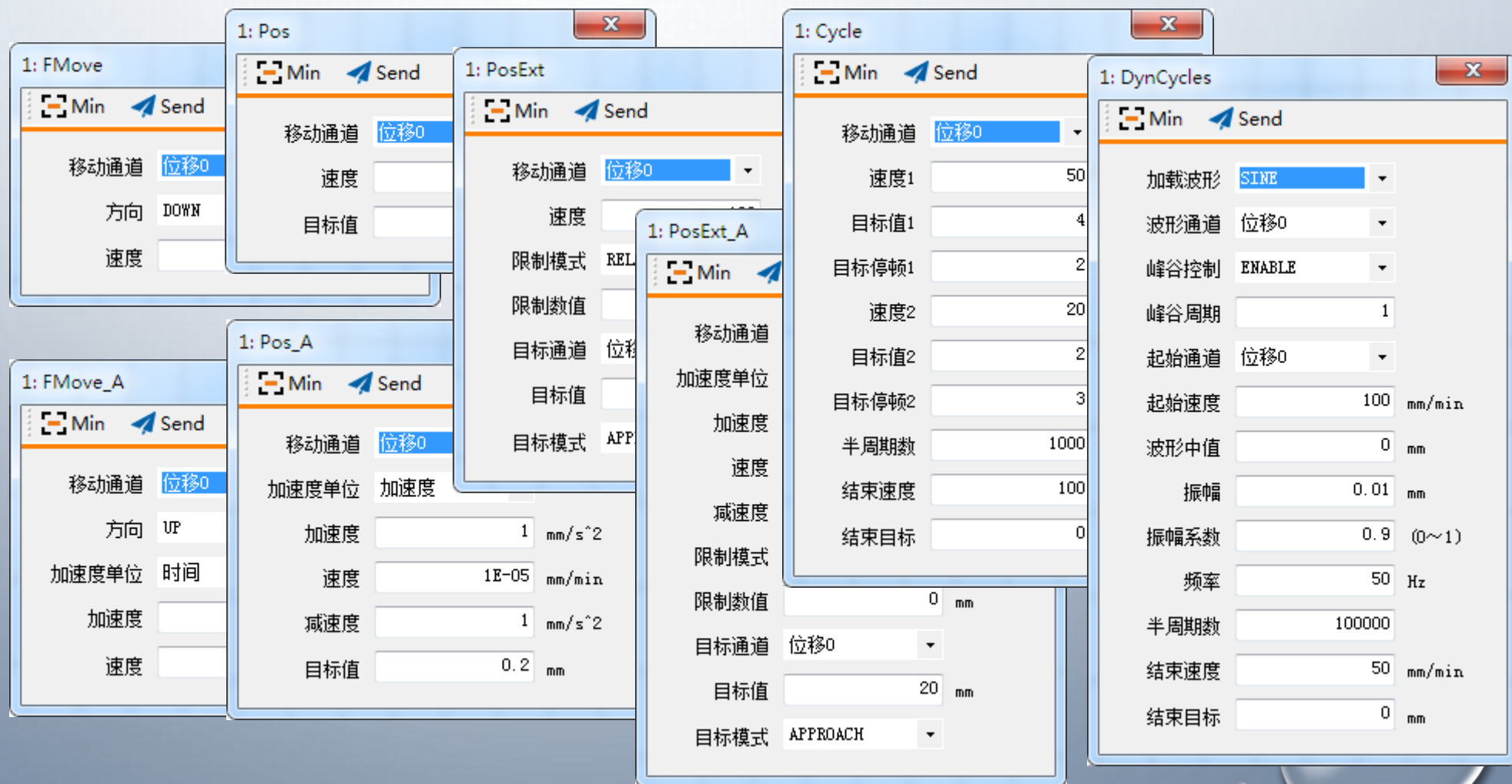
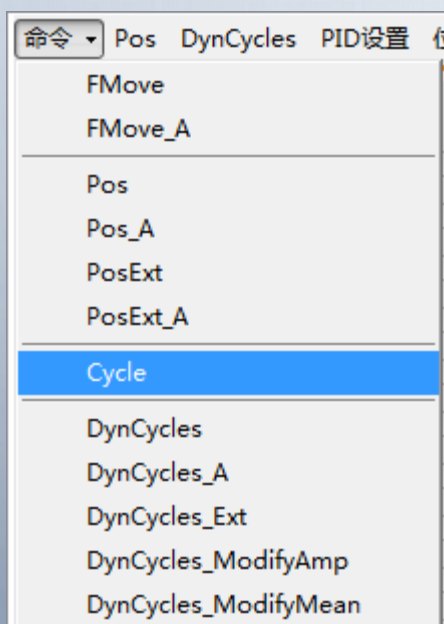
电气伺服疲劳试验机

电液伺服锚固试验机

卧式拉力试验机

其它 ...

丰富的指令，实现更多功能的加载测试



位移 (Displacement)、位置 (Position) 通道分离，方便编程应用及系统保护

T <input type="checkbox"/> Displacement0	T <input type="checkbox"/> Load0	T <input type="checkbox"/> Extension0	T <input type="checkbox"/> LongExt0	Position0
0.000000 mm	1010.40 N	0.0000 mm	0.0000 mm	12.853 mm

位移
Displacement

位置
Position

1: 横梁位置

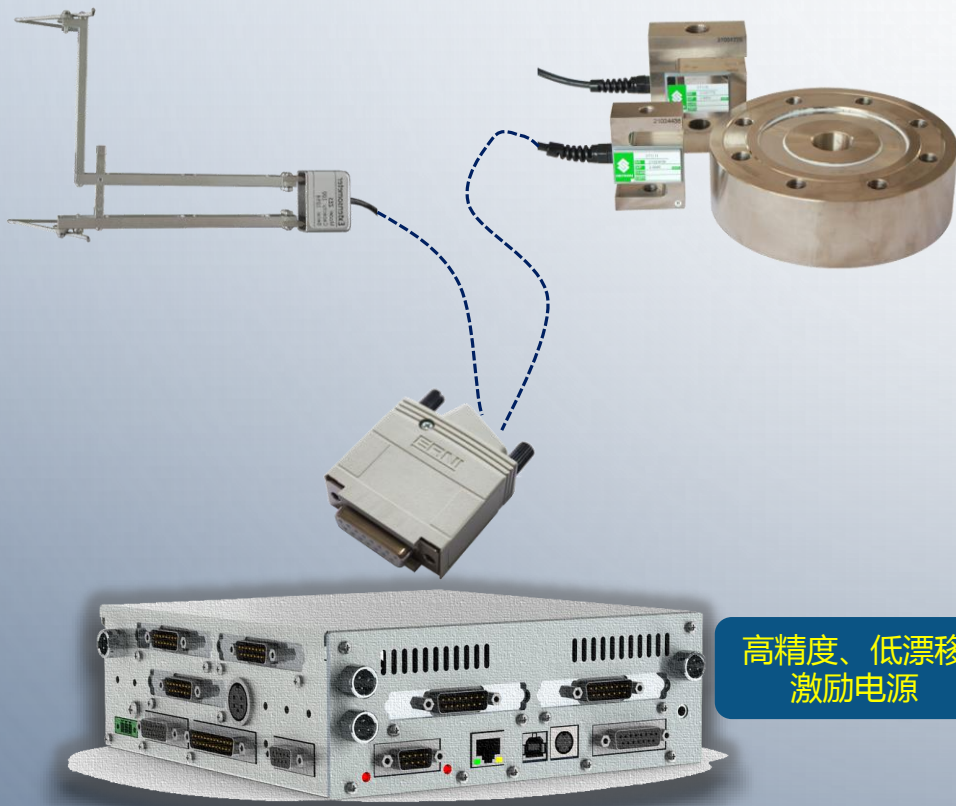
当前位置 12.853 mm

上软限位 500 mm
设置

位置设置 0 mm
设置

下软限位 -500 mm
设置

记忆式插头存储传感器数据，校准后可在不同控制器之间连接使用



高精度、低漂移
激励电源

使用引伸计标定仪、力标准器，进行厂内校准



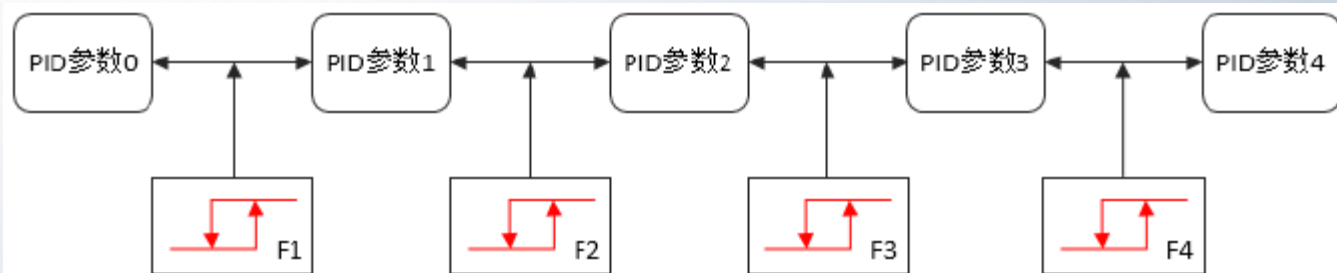
高精度、低漂移
激励电源



校准后的传感器连接到客户控制器直接使用

通道“负荷0”多至4个控制刚度，每个控制刚度5段分级PID参数。适配液压驱动特性、以及不同刚度特性试样

负荷0分段PID控制参数		
负荷PID控制刚度	FstiffSelStiff	Stiff 1
PID分段控制步数	FstiffSteps	4 Steps
负荷分段控制负荷切换值滞回区间	FstiffHystBand	15 %
正负向负荷分段控制选择	FstiffPosNeg	0-正向
负荷0分段号0对应的PID参数		
负荷PID分段控制分段号0	FstiffSeg0	0
分段号0对应的切换值(N)	FstiffSeg0SwForce	3000 N
分段号0对应的PosP	FstiffSeg0PosP	2600
分段号0对应的PosI	FstiffSeg0PosI	120
分段号0对应的PosD	FstiffSeg0PosD	2000
分段号0对应的SpeedP	FstiffSeg0SpP	1000
分段号0对应的SpeedI	FstiffSeg0SpI	0
分段号0对应的SpeedD	FstiffSeg0SpD	500
负荷0分段号1对应的PID参数		
负荷PID分段控制分段号1	FstiffSeg1	1
分段号1对应的切换值(N)	FstiffSeg1SwForce	10000 N
分段号1对应的PosP	FstiffSeg1PosP	1700
分段号1对应的PosI	FstiffSeg1PosI	200
分段号1对应的PosD	FstiffSeg1PosD	1600
分段号1对应的SpeedP	FstiffSeg1SpP	1000
分段号1对应的SpeedI	FstiffSeg1SpI	0
分段号1对应的SpeedD	FstiffSeg1SpD	500



适用场合：

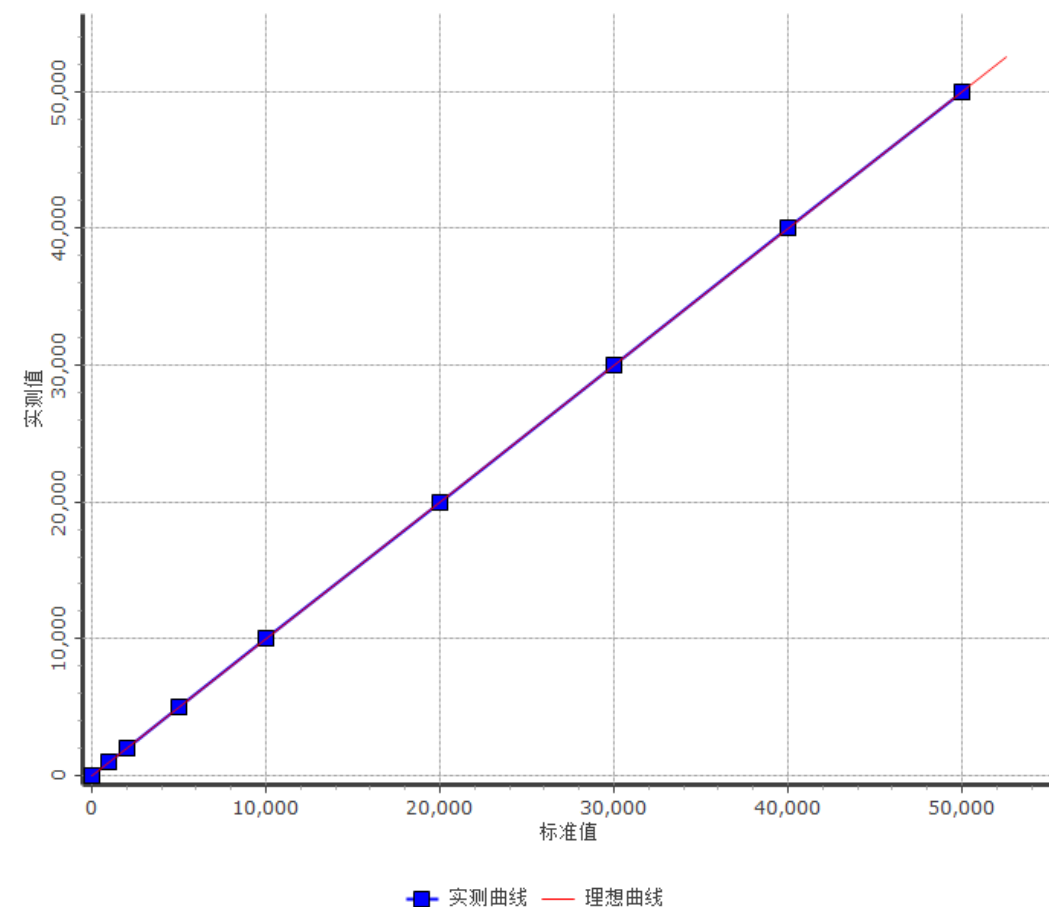
- 1.1 液压驱动试验机，随着载荷增大，其响应加快，也就是刚度增大。
- 1.2 从小载荷到满载加载时，负荷特性发生了改变，固定的PID参数不能适应全范围控制。
- 1.3 分段的负荷PID控制能够根据负荷大小自动切换PID参数，适配最佳控制特性。
- 2.1 同一台试验机，可能面对不同负荷特性的试样需要负荷控制加载。
- 2.2 不同负荷特性的试样就需要不同的适合的PID参数进行闭环控制。
- 2.3 4个负荷刚度参数，能够在一台试验机上满足4种负荷特性的试样加载。

模拟量通道，正/负10点线性补偿，任意设置，提升传感器测量准确度

模拟量传感器线性补偿

正补偿写入			负补偿写入		
正线性补偿步数	PosSteps	0	负线性补偿步数	NegSteps	0
正线性补偿标准值0	PosRef0	0	负线性补偿标准值0	NegRef0	0
正线性补偿实测值0	PosMeas0	0	负线性补偿实测值0	NegMeas0	0
正线性补偿标准值1	PosRef1	1000	负线性补偿标准值1	NegRef1	-995
正线性补偿实测值1	PosMeas1	995	负线性补偿实测值1	NegMeas1	-1000
正线性补偿标准值2	PosRef2	2000	负线性补偿标准值2	NegRef2	-1994
正线性补偿实测值2	PosMeas2	1994	负线性补偿实测值2	NegMeas2	-2000
正线性补偿标准值3	PosRef3	5000	负线性补偿标准值3	NegRef3	-4998
正线性补偿实测值3	PosMeas3	4998	负线性补偿实测值3	NegMeas3	-5000
正线性补偿标准值4	PosRef4	10000	负线性补偿标准值4	NegRef4	-10011
正线性补偿实测值4	PosMeas4	10011	负线性补偿实测值4	NegMeas4	-10000
正线性补偿标准值5	PosRef5	20000	负线性补偿标准值5	NegRef5	-20016
正线性补偿实测值5	PosMeas5	20016	负线性补偿实测值5	NegMeas5	-20000
正线性补偿标准值6	PosRef6	30000	负线性补偿标准值6	NegRef6	-30020
正线性补偿实测值6	PosMeas6	30020	负线性补偿实测值6	NegMeas6	-30000
正线性补偿标准值7	PosRef7	40000	负线性补偿标准值7	NegRef7	-40028
正线性补偿实测值7	PosMeas7	40028	负线性补偿实测值7	NegMeas7	-40000
正线性补偿标准值8	PosRef8	50000	负线性补偿标准值8	NegRef8	-50031
正线性补偿实测值8	PosMeas8	50031	负线性补偿实测值8	NegMeas8	-50000
正线性补偿标准值9	PosRef9	0	负线性补偿标准值9	NegRef9	0
正线性补偿实测值9	PosMeas9	0	负线性补偿实测值9	NegMeas9	0

实测值-标准值 线性图



板上集成温、湿度信号采集接口，配置传感器读取试验环境数据

T <input type="checkbox"/> Displacement0	T <input type="checkbox"/> Load0	T <input type="checkbox"/> Extension0	T <input type="checkbox"/> LongExt0	Position0	Output	Room Temp. 19.90 °C
0.000000 mm	1013.60 N	0.0000 mm	0.0000 mm	12.853 mm	0.000 %	Room Hum. 59.60 %



高精度温、湿度传感器

温、湿度
Temperature
Humidity

可扩展2路DAC输出（模拟量），连接记录仪、光纤色散仪等



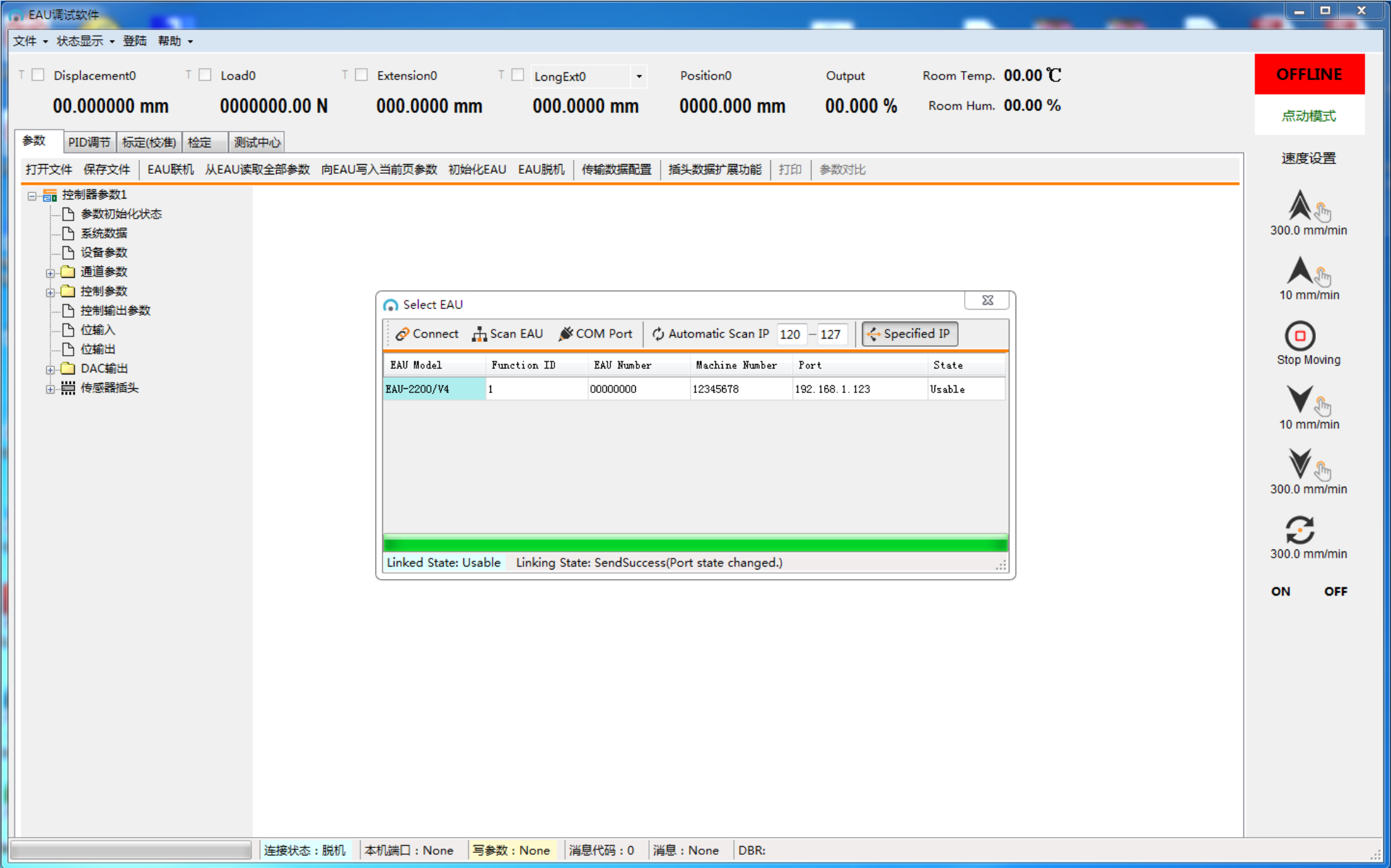
DAC通道			
通道号	ChNumber	DAC0	
DAC输出参数			
输出使能	OutEn	0-禁止	▼
输出方式	Wave	0-计算机	▼
输出极性	Polarity	0-不反相	▼
输出数值范围	Range	0-正/负数值	▼
输出比例极性	PropPolar	0-正比例	▼
比例自动输出对应的通道号	PropCh	0-位移0	▼
三角波输出振幅	TriAmp	0-10V(4095)	▼
波形输出频率	WaveFreq	1	Hz
输出偏置值	Offset	0	V
比例输出满度值	PropFS	1000	
设置输出量	PCVal	0	V

CFseeds-EAU

专业的系统调试软件



可选择串口、指定的IP地址扫描或连接，也可以设定IP地址范围扫描并选择一个连接



EAU-2200参数显示与设置

1: EAU调试软件 V1.0.0.0

文件 状态显示 登陆 帮助

T

Displacement0

-0.000385 mm

T

Load0

1011.20 N

T

Extension0

0.0000 mm

T

LongExt0

0.0000 mm

Position0

4.844 mm

Output

0.003 %

Room Temp.

0.00 °C

Room Hum.

0.00 %

ONLINE

点动模式

速度设置

300.0 mm/min

10 mm/min

Stop Moving

10 mm/min

300.0 mm/min

300.0 mm/min

ON OFF

参数

PID调节

标定(校准)

检定

测试中心

打开文件

保存文件

EAU联机

从EAU读取全部参数

向EAU写入当前页参数

初始化EAU

EAU脱机

传输数据配置

插头数据扩展功能

打印

参数对比

控制器参数1

参数初始化状态

系统数据

设备参数

通道参数

控制参数

控制输出参数

位输入

位输出

DAC输出

传感器插头

通用参数

控制器编号

FuncID

1

控制器工作模式

EAUFunction

1-控制与测量

手控盒配置

RMCconfig

0-无

控制器出厂编号

ControllerSN

00000000

控制器唯一ID

ControllerUID

34313830-33334716-2c0027

版本号

硬件版本号

EAUHW

2.1.1.0

BSP固件版本号

BSPFW

1.0.0.0

通信核固件版本号

TxFW

1.1.0.0

控制核固件版本号

KzFW

1.1.0.0

PID固件版本号

PIDFW

1.0.2.0

网口参数

IP地址

Net_IP

192.168.1.123

子网掩码

Net_SUB

255.255.255.0

默认网关

Net_GW

192.168.1.1

DNS服务器

Net_DNS

0.0.0.0

端口号

Port_Number

2200

全双工/半双工

Duplex

FULL

PHY连接速度

LinkSpeed

SPD_100M

连接状态: 联机

本机端口: 192.168.1.11

写参数: None

消息代码: 0

消息:

DBR: 615/0

全数字32bit-ARM双核动静控制器

CFseeds-EAU 调试软件

EAU-2200参数显示与设置

1: EAU调试软件 V1.0.0.0

文件 状态显示 登陆 帮助

T

Displacement0

-0.000385 mm

T

Load0

1011.80 N

T

Extension0

0.0000 mm

T

LongExt0

0.0000 mm

Position0

4.844 mm

Output

0.003 %

Room Temp.

0.00 °C

Room Hum.

0.00 %

ONLINE

点动模式

速度设置

300.0 mm/min

10 mm/min

Stop Moving

10 mm/min

300.0 mm/min

300.0 mm/min

ON OFF

参数PID调节 标定(校准) 检定 测试中心

打开文件 保存文件 EAU联机 从EAU读取全部参数 向EAU写入当前页参数 初始化EAU EAU脱机 传输数据配置 插头数据扩展功能 打印 参数对比

控制器参数1

参数初始化状态

系统数据

设备参数

通道参数

控制参数

控制输出参数

位输入

位输出

DAC输出

传感器插头

PID速度环时间间隔

SpdCtrlT

1

0.2ms

PID位置环时间间隔

PosCtrlT

1

0.2ms

PID控制模型

PIDStruc

0-机械传动

PID失控保护使能

LoseCtrlEn

0-禁止

机械限位检测允许

MechLmtEn

1-允许

刹车动作来源

BrakeSource

1-计算机

电机/横梁传动比

EncXhRatio

2.5

rev/mm

位置极性

XhDir

0-POS(正极性)

横梁位置

XhPos

4.844182

mm

横梁上限位置

PosULmt

500

mm

横梁下限位置

PosLLmt

-500

mm

横梁位置保护

XhPosLmtEn

1-允许

横梁位置上电初始值设置模式

XhInitMode

0-Auto(自动保存的值)

横梁位置上电后的初始值

XhManuVal

0

mm

伺服上电时的闭环控制状态

SrvOnLoopCtrl

1-闭环

上电开环状态时控制输出值

SrvOnOLoopVal

0

%

切换到闭环时首次控制输出值

SwCLoopInitVal

0

%

连接状态: 联机 本机端口: 192.168.1.11 写参数: None 消息代码: 0 消息: DBR: 634/0

EAU-2200参数显示与设置

1: EAU调试软件 V1.0.0.0

文件 状态显示 登陆 帮助

T

Displacement0

-0.000385 mm

T

Load0

1011.60 N

T

Extension0

0.0000 mm

T

LongExt0

0.0000 mm

Position0

4.844 mm

Output

0.003 %

Room Temp.

0.00 °C

Room Hum.

0.00 %

ONLINE

点动模式

速度设置

300.0 mm/min

10 mm/min

Stop Moving

10 mm/min

300.0 mm/min

300.0 mm/min

ON

OFF

参数

PID调节

标定(校准)

检定

测试中心

打开文件

保存文件

EAU联机

从EAU读取全部参数

向EAU写入当前页参数

初始化EAU

EAU脱机

传输数据配置

插头数据扩展功能

打印

参数对比

控制器参数1

参数初始化状态

系统数据

设备参数

通道参数

控制参数

位移0

负荷0

负荷1

引伸计0

引伸计1

大延伸0

大延伸1

位移1

计算通道0(S)

计算通道1(F)

计算通道2(S)

控制输出参数

位输入

位输出

DAC输出

传感器插头

通道号

通道号

ChNumber

DISP0

基本参数

最大加速度

MaxAcc

100

mm/s²

最大速度

MaxSpd

600

mm/s

偏差

最大偏差

MaxDevia

200

mm

超差后动作

DeviaReact

0-State(无动作)

变积分控制门槛值

ViaIThreshold

1

变积分控制偏差范围

ViaIDeviaRange

0.2

位置环

比例

PosP

680

积分

PosI

52

微分

PosD

373

速度环

比例

SpdP

1000

积分

SpdI

0

微分

SpdD

500

前馈控制

位置环

FFPos

0

速度环

FFSpd

0

延时

FFDelay

0

连接状态: 联机

本机端口: 192.168.1.11

写参数: None

消息代码: 0

消息:

DBR: 615/0

全数字32bit-ARM双核动静控制器

CFseeds-EAU 调试软件

EAU-2200参数显示与设置

1: EAU调试软件 V1.0.0.0

文件 状态显示 登陆 帮助

T ☐ Displacement0

T ☐ Load0

T ☐ Extension0

T ☐ LongExt0

-0.000385 mm

1011.60 N

0.0000 mm

0.0000 mm

Position0

4.844 mm

Output

0.003 %

Room Temp. 0.00 °C

Room Hum. 0.00 %

参数

PID调节

标定(校准)

检定

测试中心

打开文件

保存文件

EAU联机

从EAU读取全部参数

向EAU写入当前页参数

初始化EAU

EAU脱机

传输数据配置

插头数据扩展功能

打印

参数对比

控制器参数1

参数初始化状态

系统数据

设备参数

通道参数

控制参数

位移0

负荷0

负荷1

引伸计0

引伸计1

大延伸0

大延伸1

位移1

计算通道0(S)

计算通道1(F)

计算通道2(S)

控制输出参数

位输入

位输出

DAC输出

传感器插头

预置伺服启动时的闭环控制通道

SrvOnCtrlCh

0-位移0

目标模式为Maintain时的调整速率

DestMtSpd

0.0025

mm/s

控制输出

控制量输出正数限幅

OutPosLmt

100

%

控制量输出负数限幅

OutNegLmt

100

%

改变控制输出极性

OutPolarity

0-不反相

颤震

颤震输出使能

DitherEn

0-禁止

颤震幅度

DitherAmp

10

%

颤震频率

DitherFreq

3-625Hz

Hz

死区控制

死区控制使能

DeadZoneEn

0-禁止

死区控制输出门限值

DeadThreshold

5

%

通道限幅控制

控制通道调节输出限幅使能

OutRestrict

0-禁止

控制通道调节输出限幅百分比

OutRestrictPer

0

%

控制通道调节输出限幅时长

OutRestrictDur

0

ms

ONLINE

点动模式

速度设置

300.0 mm/min

10 mm/min

Stop Moving

10 mm/min

300.0 mm/min

300.0 mm/min

ON OFF

连接状态: 联机

本机端口: 192.168.1.11

写参数: None

消息代码: 0

消息:

DBR: 625/0

EAU-2200参数显示与设置

1: EAU调试软件 V1.0.0.0

文件 状态显示 登陆 帮助

T ☐ Displacement0

T ☐ Load0

T ☐ Extension0

T ☐ LongExt0

Position0

Output

Room Temp. 0.00 °C

Room Hum. 0.00 %

-0.000385 mm

1011.80 N

0.0000 mm

0.0000 mm

4.844 mm

0.003 %

参数 PID调节 标定(校准) 检定 测试中心

打开文件 保存文件 EAU联机 从EAU读取全部参数 向EAU写入当前页参数 初始化EAU EAU脱机 传输数据配置 插头数据扩展功能 打印 参数对比

控制器参数1

参数初始化状态

系统数据

设备参数

通道参数

控制参数

位移0

负荷0

负荷1

引伸计0

引伸计1

大延伸0

大延伸1

位移1

计算通道0(S)

计算通道1(F)

计算通道2(S)

控制输出参数

位输入

位输出

DAC输出

传感器插头

输出位设置

	BitOut0	BitOut1	BitOut2	BitOut3	BitOut4	BitOut5	BitOut6	BitOut7	BitOutAll
OFF	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
ON	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

输出位上电状态设置

	BitOut0	BitOut1	BitOut2	BitOut3	BitOut4	BitOut5	BitOut6	BitOut7	BitOutAll
OFF	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
ON	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

输出位定义

输出位6	BitOut6	2-Waveform Peak
输出位7	BitOut7	0-PC Command

ONLINE

点动模式

速度设置

300.0 mm/min

10 mm/min

Stop Moving

10 mm/min

300.0 mm/min

300.0 mm/min

ON OFF

连接状态: 联机

本机端口: 192.168.1.11

写参数: None

消息代码: 0

消息:

DBR: 624/0

全数字32bit-ARM双核动静控制器

CFseeds-EAU 调试软件

EAU-2200参数显示与设置

1: EAU调试软件 V1.0.0.0

文件 状态显示 登陆 帮助

T ☐ Displacement0

T ☐ Load0

T ☐ Extension0

T ☐ LongExt0

-0.000385 mm

1011.60 N

0.0000 mm

0.0000 mm

Position0

4.844 mm

Output

0.003 %

Room Temp. 0.00 °C

Room Hum. 0.00 %

ONLINE

点动模式

速度设置

300.0 mm/min

10 mm/min

Stop Moving

10 mm/min

300.0 mm/min

300.0 mm/min

ON OFF

参数 PID调节 标定(校准) 检定 测试中心

打开文件 保存文件 EAU联机 从EAU读取全部参数 向EAU写入当前页参数 初始化EAU EAU脱机 传输数据配置 插头数据扩展功能 打印 参数对比

控制器参数1

参数初始化状态

系统数据

设备参数

通道参数

控制参数

位移0

负荷0

负荷1

引伸计0

引伸计1

大延伸0

大延伸1

位移1

计算通道0(S)

计算通道1(F)

计算通道2(S)

控制输出参数

位输入

位输出

DAC输出

输出通道0

输出通道1

传感器插头

DAC通道

通道号	ChNumber	
	DAC0	

DAC输出参数

输出使能	OutEn	0-禁止
输出方式	Wave	0-计算机
输出极性	Polarity	0-不反相
输出数值范围	Range	0-正/负数值
输出比例极性	PropPolar	0-正比例
比例自动输出对应的通道号	PropCh	0-位移0
三角波输出振幅	TriAmp	0-10V(4095)
波形输出频率	WaveFreq	1 Hz
输出偏置值	Offset	0 V
比例输出满度值	PropFS	1000
设置输出量	PCVal	0 V

连接状态: 联机 本机端口: 192.168.1.11 写参数: None 消息代码: 0 消息: DBR: 624/0

EAU-2200参数显示与设置

1: EAU调试软件 V1.0.0.0

文件 状态显示 登陆 帮助

T ☐ Displacement0

T ☐ Load0

T ☐ Extension0

T ☐ LongExt0

Position0

Output

Room Temp. 0.00 °C

Room Hum. 0.00 %

-0.000385 mm

1011.60 N

0.0000 mm

0.0000 mm

4.844 mm

0.003 %

参数 PID调节 标定(校准) 检定 测试中心

打开文件 保存文件 EAU联机 从EAU读取全部参数 向EAU写入当前页参数 初始化EAU EAU脱机 传输数据配置 插头数据扩展功能 打印 参数对比

控制器参数1

参数初始化状态

系统数据

设备参数

通道参数

控制参数

位移0

负荷0

负荷1

引伸计0

引伸计1

大延伸0

大延伸1

位移1

计算通道0(S)

计算通道1(F)

计算通道2(S)

控制输出参数

位输入

位输出

DAC输出

传感器插头

数字传感器0-位移0

数字传感器1-位移1

数字传感器2-大延伸0

数字传感器3-大延伸1

模拟传感器0-负荷0

模拟传感器1-负荷1

模拟传感器2-引伸计0

模拟传感器3-引伸计1

通道号

模拟量插头通道号 Plug 4-负荷0

插头数据备份与恢复

数据备份状态: 有备份数据 备份 恢复

模拟量传感器插头参数

类型	Type	1-模拟量
信号类型	Signal	0-StrainGauge
数值单位	Unit	7-N
数值极性	Polarity	0-N-INV(不反相)
数值修正系数	Correct	1
量程额定值	Rated	50000
下限测量范围	LRange	-20000
上限测量范围	URange	20000
自定义字符串	DefStr	0000000000000000
插头编号	Number	1
过载保护使能	Overload	0-禁止
过载保护量	OLPercent	105 %
ADC转换速率	Sps	8-1920Hz
通道分辨率	Res	1-250000码
灵敏度	Sensi	3
偏置数值	Offset	0
工作电压	ExecVol	5 V
插头电阻	Ohm	5400 Ω

ONLINE

点动模式

速度设置

300.0 mm/min

10 mm/min

Stop Moving

10 mm/min

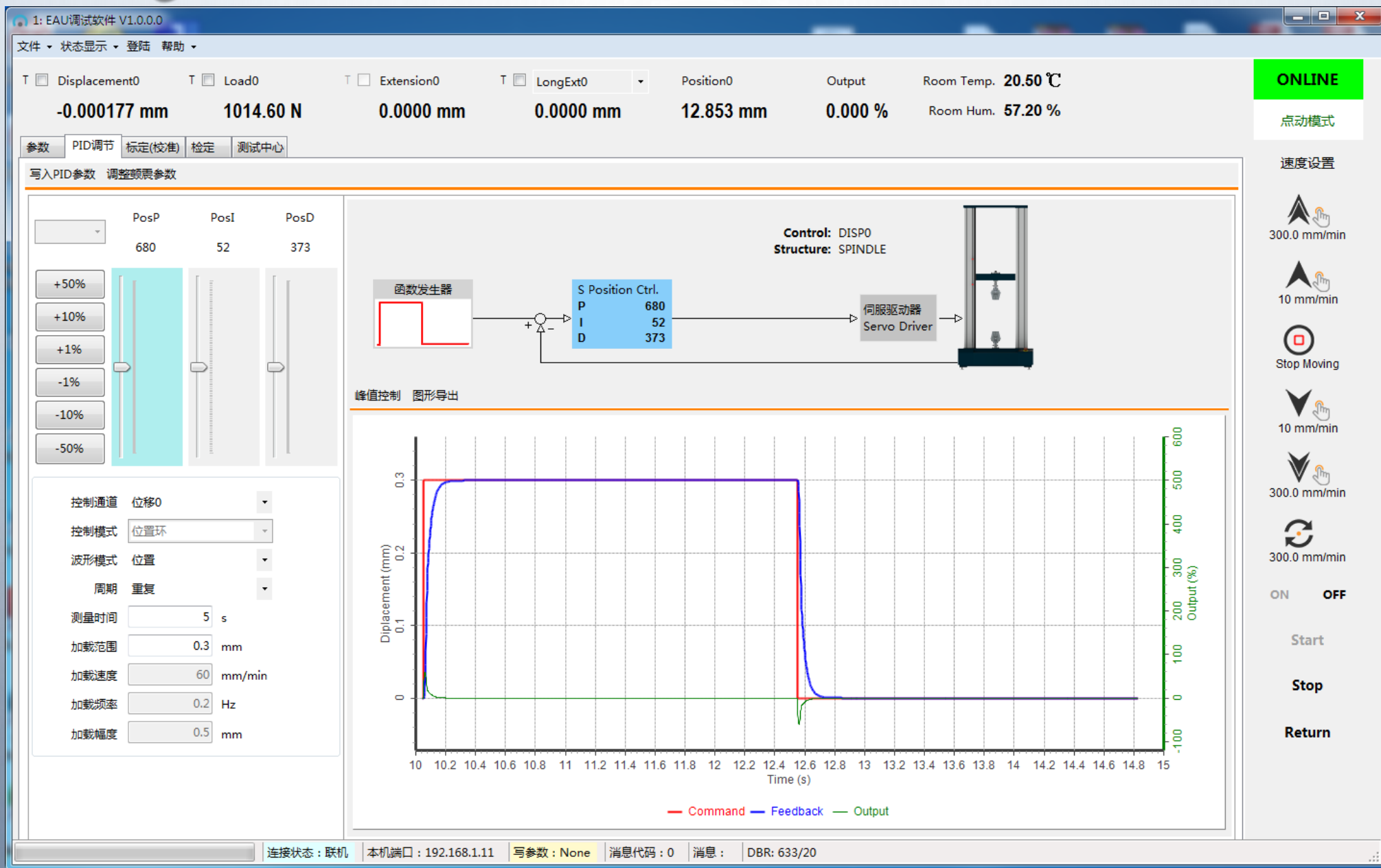
300.0 mm/min

300.0 mm/min

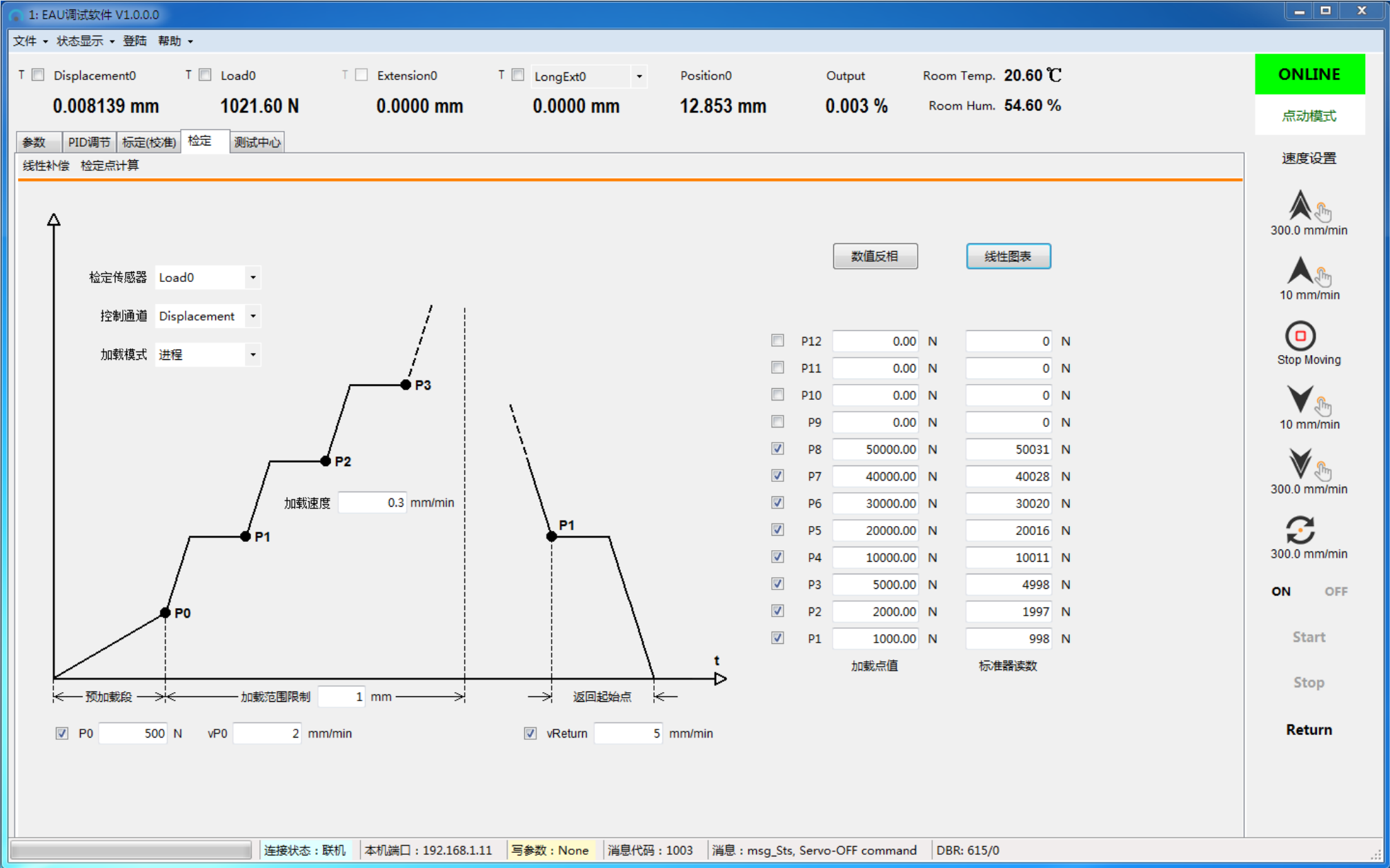
ON OFF

连接状态: 联机 本机端口: 192.168.1.11 写参数: None 消息代码: 0 消息: DBR: 634/0

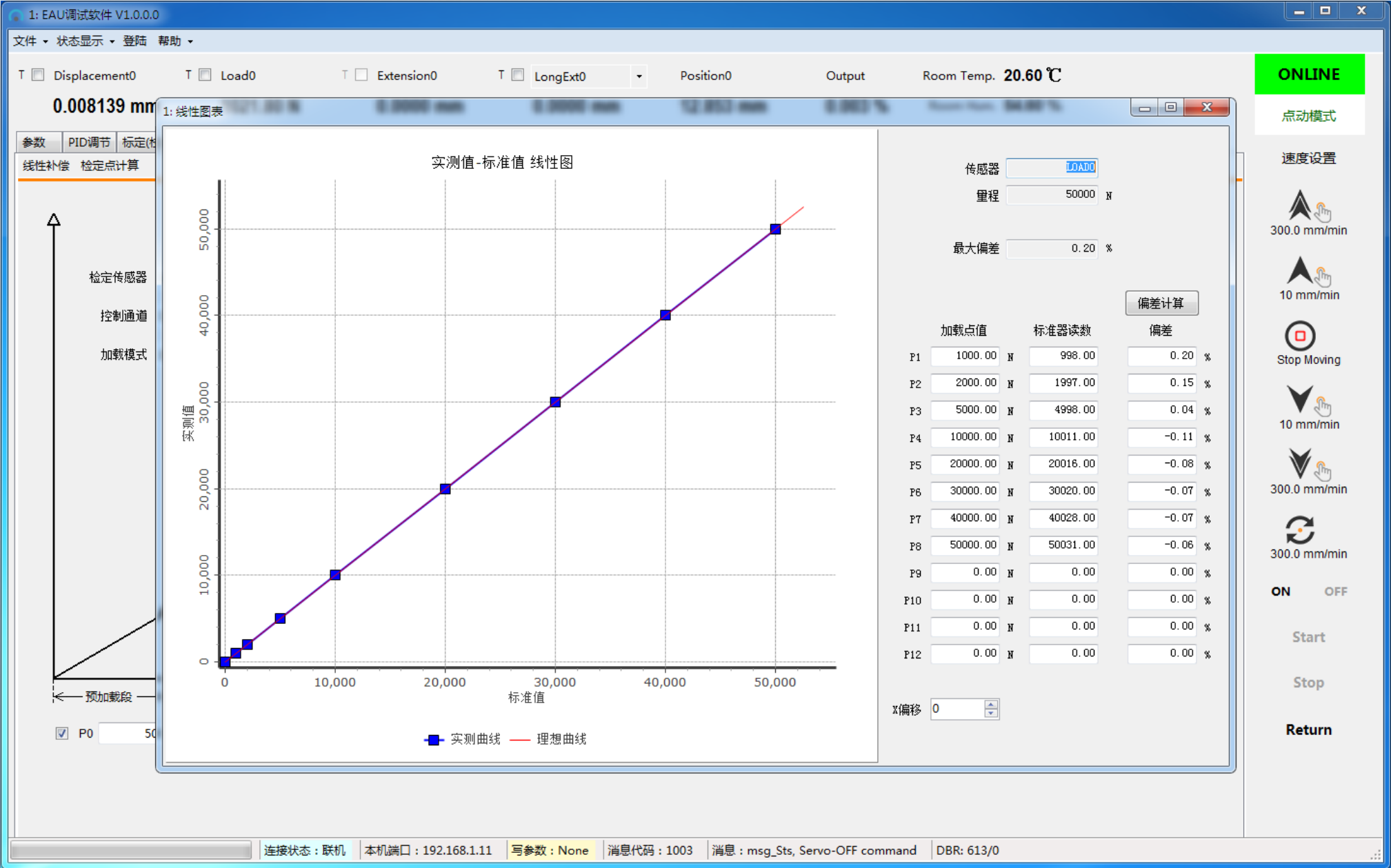
EAU-2200闭环控制参数调节



EAU-2200检定步骤加载控制



EAU-2200标准值与加载值线性图表



EAU-2200模拟量传感器线性补偿设置，依据检定点数值生成

全数字32bit-ARM双核动静控制器

CFseeds-EAU 调试软件

1: EAU调试软件 V1.0.0.0

文件 状态显示 登陆 帮助

T ☐ Displacement0

T ☐ Load0

T ☐ Extension0

T ☐ LongExt0

Position0

Output

Room Temp. 20.60 °C

Room Hum. 54.60 %

0.008139 mm

1021.60 N

0.0000 mm

0.0000 mm

12.853 mm

0.003 %

参数

PID调节

标定(校准)

检定

测试中心

线性补偿 检定点计算

检定传感器 Load0

控制通道 Displacement

加载模式 进程

1: 传感器线性补偿

传感器 Load0

量程 50000 N

数值反相

写入正补偿

补偿步数 8

写入负补偿

原值	正补偿步数	负补偿步数	加载点值	标准器读数
正标准值	正实测值	负标准值	负实测值	
P0 0	0	0	0	998.00
P1 1000	995	-995	1000	1997.00
P2 2000	1994	-1994	2000	4998.00
P3 5000	4998	-4998	5000	10011.00
P4 10000	10011	-10011	10000	20016.00
P5 20000	20016	-20016	20000	30020.00
P6 30000	30020	-30020	30000	40028.00
P7 40000	40028	-40028	40000	50031.00
P8 50000	50031	-50031	50000	0.00
P9 0	0	0	0	0.00
			0	0.00
			0	0.00
			0	0.00

预加载段

加载范围限制

1 mm

返回起始点

☒ P0 500 N

☐ vP0 2 mm/min

☒ vReturn 5 mm/min

ONLINE

点动模式

速度设置

300.0 mm/min

10 mm/min

Stop Moving

10 mm/min

300.0 mm/min

300.0 mm/min

ON OFF

Start

Stop

Return

连接状态: 联机

本机端口: 192.168.1.11

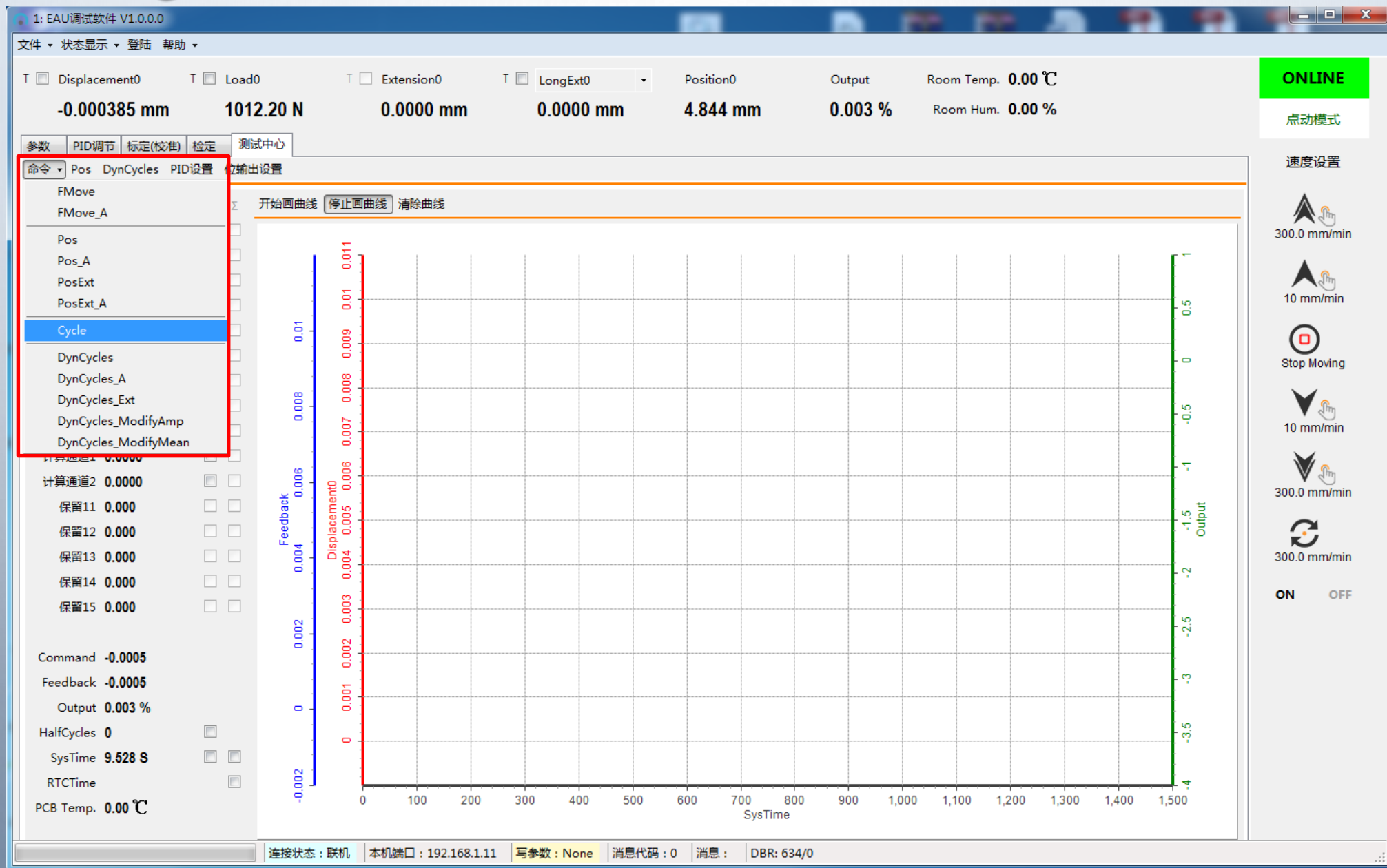
写参数: None

消息代码: 1003

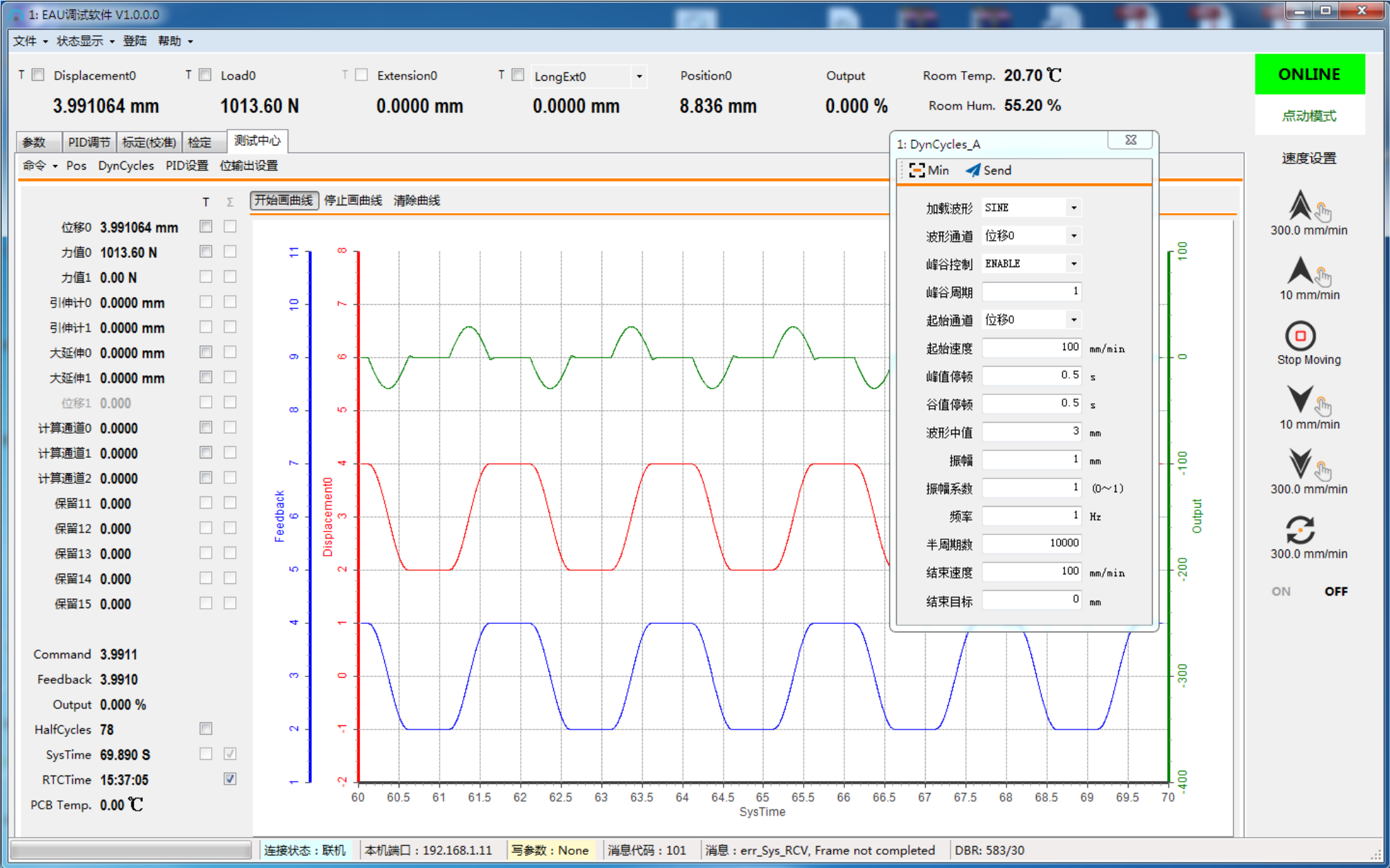
消息: msg_Sts, Servo-OFF command

DBR: 604/0

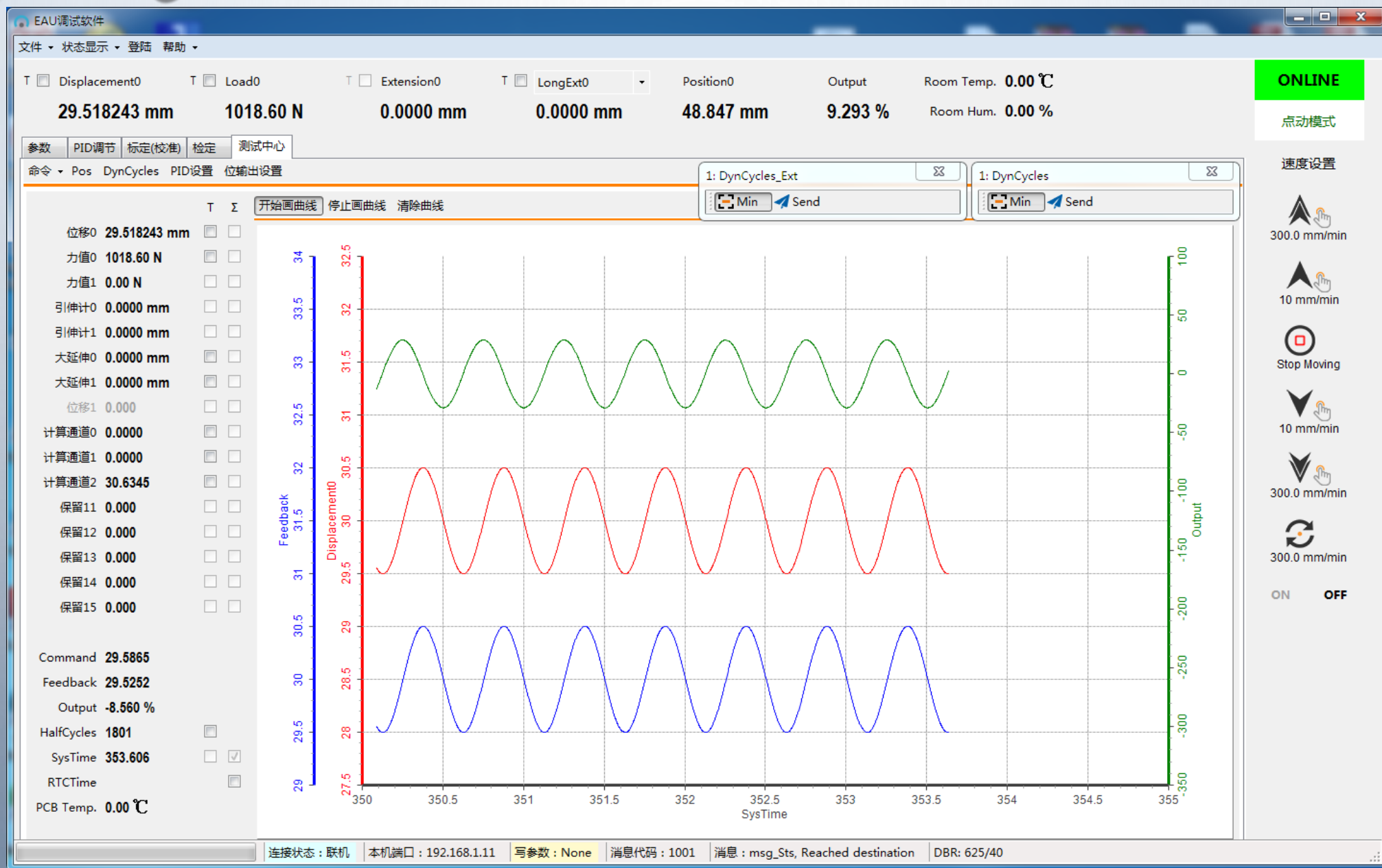
EAU-2200已具备的加载指令



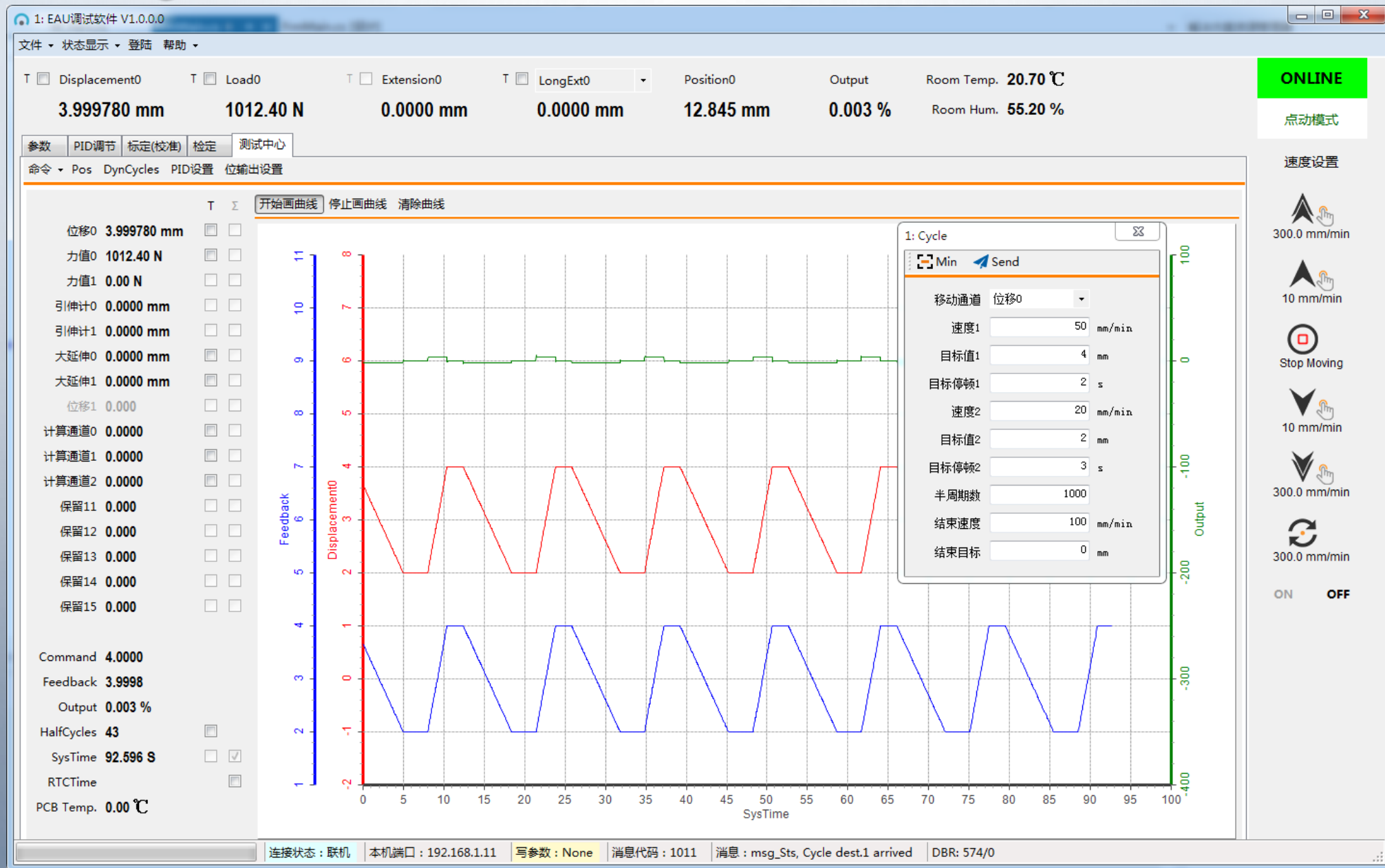
EAU-2200加载指令：动态指令，可设置峰谷点停顿时间



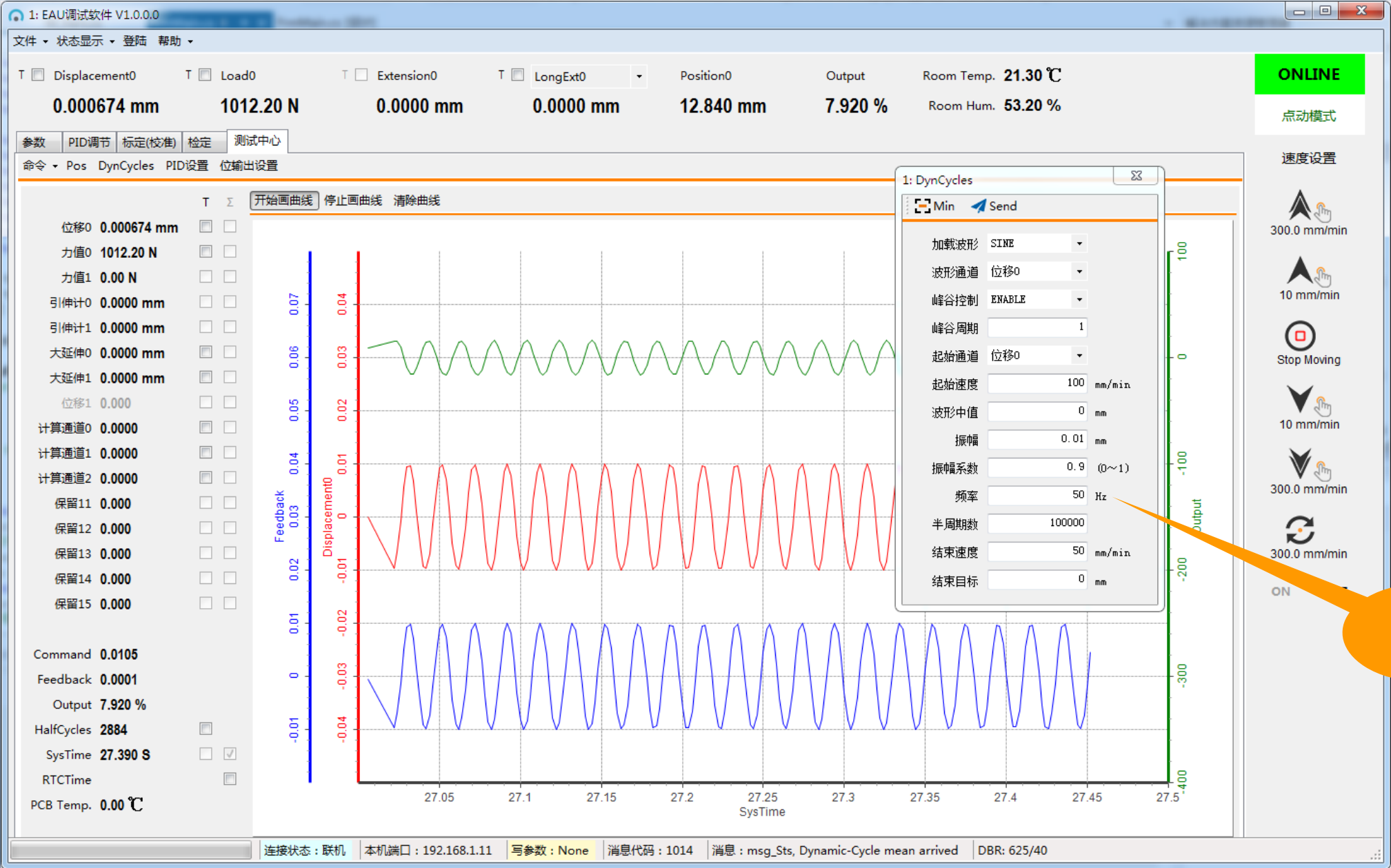
EAU-2200加载指令：动态指令，正弦波加载



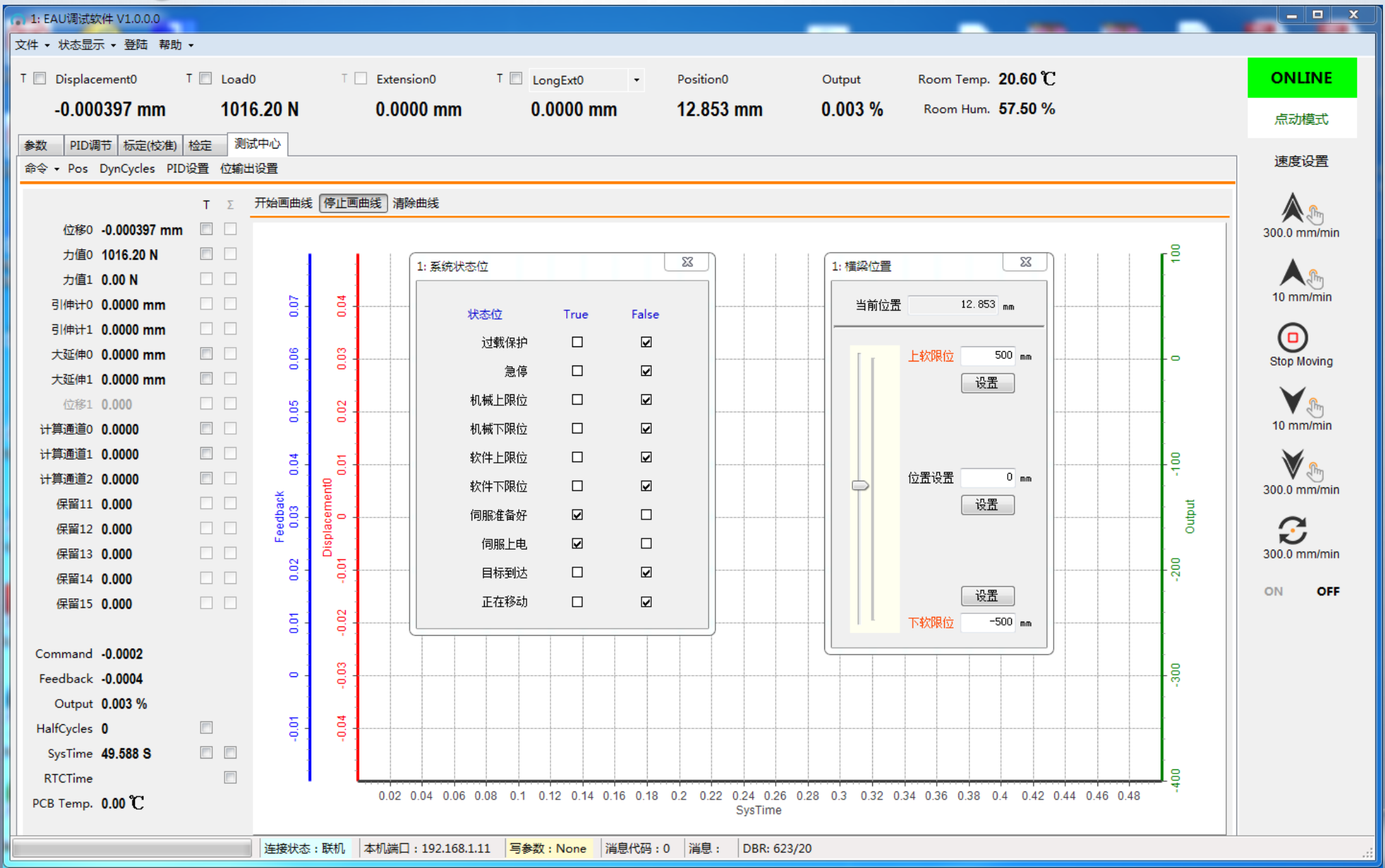
EAU-2200加载指令：周期波指令，可设置目标值、移动速度、停顿时间



EAU-2200加载指令：动态指令，可设置中值、振幅、频率、半波周期数、峰谷控制



EAU-2200系统状态位显示、横梁（试台）位置显示及设置



ONLINE

点动模式

速度设置

300.0 mm/min

10 mm/min

Stop Moving

10 mm/min

300.0 mm/min

300.0 mm/min

ON OFF

全数字32bit-ARM双核动静控制器

CFseeds-EAU 调试软件

www.cor-force.com

