

Фильтр дискретного сигнала с заданием начального состояния (DI_Filt_v1.00)

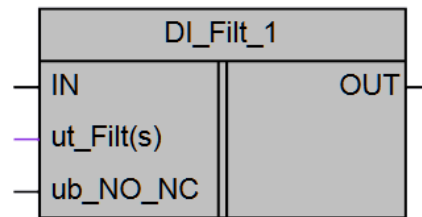


Рисунок 1 – Условное обозначение

Применение на контроллерах		ПР114-xxx, ПР114-xxx-Ч, ПР200-xxx;	
Входы	Тип данных	Пояснения	Диапазон
IN	Bool	Вход DI.	0 – разомкнут 1 – замкнут
ut_Filt(s)	Int	Время фильтра входа.	≥ 0
ub_NO_NC	Bool	Тип дискретного сигнала (НЗ / НО)	0 – нормально открытый (НО) 1 – нормально закрытый (НЗ)
Выходы	Тип данных	Пояснения	Диапазон
OUT	Bool	Фильтрованный DI.	0 – разомкнут 1 – замкнут

Описание работы макроса

Макрос предназначен для фильтрации входных сигналов по времени фильтра ($ut_Filt(s)$), чтобы избежать ложных срабатываний в процессе работы контроллера.

Если входной сигнал является нормально открытым ($ub_NO_NC=0$), то после запуска алгоритма выход будет равен 0 ($OUT=0$).

Если входной сигнал является нормально закрытым ($ub_NO_NC=1$), то после запуска алгоритма выход будет равен 1 ($OUT=1$).

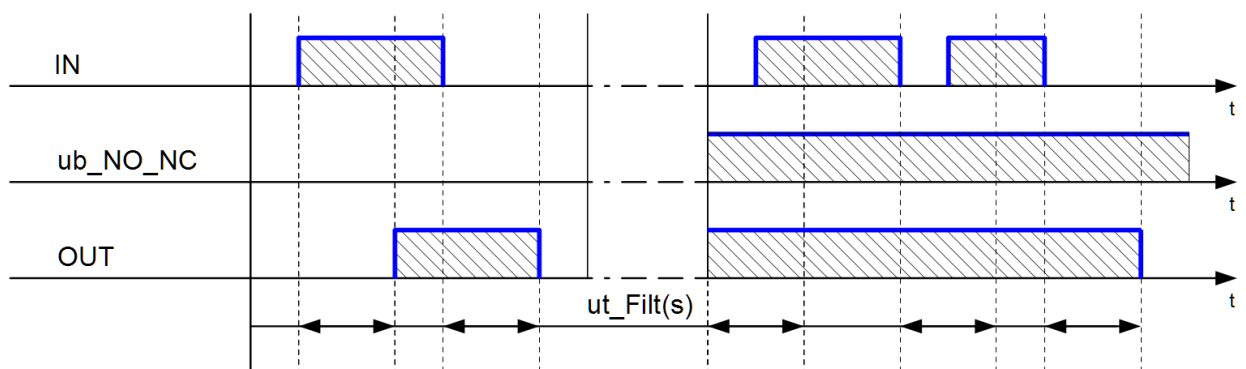


Рисунок 2 – временная диаграмма макроса

Разработчик	Версия	Дата изменения
ОВЕН	1.0	27.06.2018