

## 6 . 速度電子パルス信号の使用方法

直接接続できるものは本機オプションのロータリーセンサー(NVP-01)ですが、これ以外の場合は次の条件を厳守願います。

コネクタピン番号	信号名称	条 件	
1 (緑)	A相 (方向)	High: 2.7V以上	
2 (黄)	B相 (パルス)	又はオープン Low: 1.5V以下	
3 (赤)	+ 5 V	本機から供給(最大100mA)	
4 (黒)	GND		

- ・ 2相パルス方式  
B相が立ち上がる時 A相が High なら前進(FOR)、Low なら後退(REV)とします。
- ・ 極性の変更  
B相が立ち上がる時 A相が High なら後退(REV)、Low なら前進(FOR)とする場合は次のセンサースタイル設定で変更します。

### 6 - 1 速度電子パルス信号の設定(センサースタイル)

速度電子パルス信号を接続する場合は回転速度、回転方向、パルス数の設定を次の方法で行います。

- (1) 本機の電源をOFFします
- (2) 下側ファンクションスイッチの「K・(SEN)」スイッチを押しながら電源をONします
- (3) 約2秒後「K・(SEN)」スイッチを放すと設定画面になります

S L =	6 3 7 .	回転速度= 637rpm
n n =	0 4	回転極性= (Hi)
		パルス数 = 04

表示器上側に回転速度、方向を表示します。

表示機下側にパルス数を表示します。

設定値を変更するには、右上のUPスイッチ、DNスイッチで行います。

UPスイッチを押す	回転速度、進行方向が次のように変化します 637. : 637rpm A相Hi で前進 637. : 637rpm A相Lowで前進 1400. :1400rpm A相Hi で前進 1400. :1400rpm A相Lowで前進
DNスイッチの押す	パルス数が +1します (01~25)

回転速度は60km/h走行時の車速センサ駆動回転数を示します。

回転極性は前進時の本機入力信号(A相)の極性を示します。

パルス数は駆動軸1回転当たりの車速センサ発生パルス数を示します。

1秒間のパルス数は

速度(km/h) × 回転速度値(rpm) × パルス数値(nn) ÷ 3600 になります。

計算例

速度120km/hで走行中、回転速度=637rpm、パルス数=04の場合の本機入力パルス数(周波数)は  $120 \times 637 \times 4 \div 3600 = 84.93 \text{ Hz}$  になります。

1パルス入力時の移動距離は

$1000 \div (\text{回転速度値(rpm)} \times \text{パルス数値(nn)}) \text{ m}$  になります。

設定例

本機オプションのロータリーセンサー(NVP-01)を使用し、国産通常車のスピードメーターワイヤーに接続する場合は

SL = 637

nn = 03 と設定します。

自動車制御コンピュータからの速度電子パルスを接続する場合は

SL = 637

nn = 04 が一般的です。(異なる場合もあります)

進行方向信号(A相入力)は後退ランプなどに接続します。

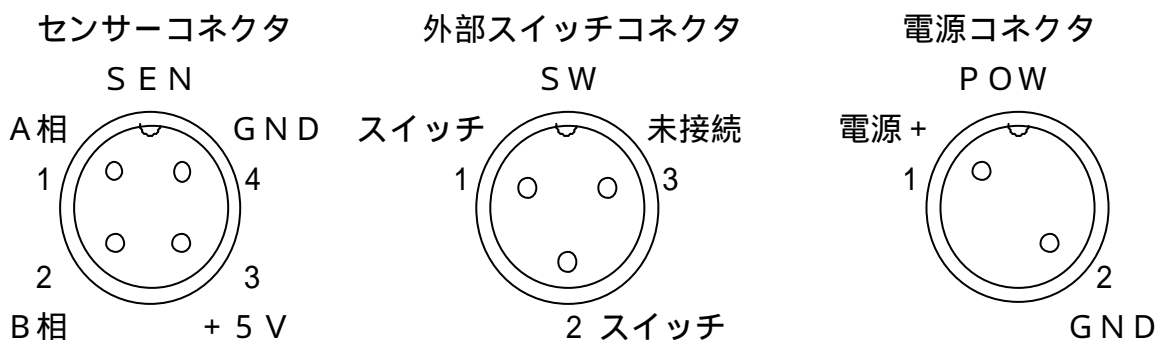
2輪車の場合は1400rpmが一般的です。

実際の距離表示は、1パルスの移動距離、補正係数(0.01~9.99)の乗算(掛け算)値が表示、カウントされます。(「4-4(4)Kスイッチ」、「4-4(5)TRIPスイッチ」参照)

変更した値を有効にするには、下側のファンクションスイッチの「K」スイッチ以外のスイッチを押します。

変更した値をキャンセルするには、「K」スイッチを押します。

## 7. コネクタピン配列



本体裏側から見た配置図です。