

ТРМ148

ЕАЭС

Измеритель-регулятор микропроцессорный



[страница прибора на сайте](#)

руководство
по эксплуатации

Содержание

Введение	2
Термины, используемые в руководстве	5
Аббревиатуры, используемые в руководстве	7
1 Назначение прибора	8
2 Технические характеристики и условия эксплуатации	10
3 Модификации прибора	16
4 Конструкция прибора	23
5 Меры безопасности	30
6 Монтаж и подключение прибора	31
7 Программирование прибора	35
8 Эксплуатация прибора	43
9 Техническое обслуживание	49
10 Маркировка	49
11 Транспортирование и хранение	50
12 Комплектность	50
13 Гарантийные обязательства	50
Приложение А. Габаритные чертежи	51
Приложение Б. Схемы подключения	53
14 Приложение В. Перечни конфигурационных параметров	62
Приложение Г. Подключение термометров сопротивления по двухпроводной схеме	86
Приложение Д. Юстировка датчика положения задвижки	88
Лист регистрации изменений	90

Введение

Настоящее руководство по эксплуатации предназначено для ознакомления обслуживающего персонала с устройством, техническими характеристиками, конструкцией, работой, эксплуатацией и техническим обслуживанием измерителя-регулятора микропроцессорного ТРМ148 (в дальнейшем по тексту также именуемого **прибор**).

Руководство по эксплуатации распространяется на прибор, изготовленный по **ТУ 4217-015-46526536-2008**.

Для прибора разработаны шесть типовых программ, предназначенных для конфигурирования прибора под определенную задачу. Типовые программы записаны в постоянную память прибора. Предусмотрена возможность создания индивидуальной конфигурации.

Прибор изготавливается в нескольких вариантах исполнения, отличающихся друг от друга конструктивным исполнением и типом встроенных выходных элементов, служащих для управления исполнительными механизмами. Варианту исполнения соответствует следующее условное обозначение:

ТРМ 138-Х – прибор в корпусе щитового крепления Щ4 с размерами 96 X 96 X 145 мм и степенью защиты со стороны лицевой панели IP54,

ТРМ 138-Х.Щ7 – прибор в корпусе щитового крепления Щ7 с размерами 144 X 169 X 50,5 мм и степенью защиты со стороны лицевой панели IP54,

где **Х** – тип встроенного выходного элемента.

Типы выходных элементов **Х**:

Р – реле электромагнитное;

К – оптопара транзисторная *n-p-n*-типа;

С – оптопара симисторная;

И – цифроаналоговый преобразователь «параметр-ток 4...20 мА»;

У – цифроаналоговый преобразователь «параметр-напряжение 0...10 В».

Т – выход для управления внешним твердотельным реле.

Пример обозначения прибора при заказе: **TPM148-CCCCPPPP**.

Приведенное условное обозначение указывает, что изготовлению и поставке подлежит измеритель-регулятор микропроцессорный TPM148, оснащенный восемью выходными элементами: четырьмя симисторными оптопарами и четырьмя электромагнитными реле.

Примечание – При необходимости прибор может комплектоваться выходными устройствами различного типа. В этом случае требуемые устройства должны быть перечислены при заказе прибора с указанием конкретных типа и места монтажа выходного элемента.

При заказе многоканального прибора выходные элементы должны располагаться в определенном порядке: **И -> Т -> С -> К -> Р -> У**.

Таким образом, если в приборе присутствуют аналоговые выходы (например И) и дискретные (например Р), то на первые позиции устанавливаются выходные элементы типа И, на последующие – типа Р.

Например, **TPM148-ИИИРPPPP** – допустимая комплектация,
 TPM148-PPPPРИИИ – недопустимая комплектация.

Выходные элементы типа У могут быть установлены только на последние 4 позиции.

Примечание – В случае если все выходные элементы прибора одного типа, допускается указывать один знак типа выхода при заказе прибора. Например, вместо TPM148-PPPPPPPP допускается обозначение TPM148-Р.

Реализация прибора обеспечивает (предусматривает) возможность смены модификации (конфигурации, обеспечиваемой типовой программой), осуществляемой с помощью программы «**Конфигуратор TPM148**» путем записи в прибор соответствующего файла, поставляемого на компакт-диске «Диск_TPM148_XX» (XX – версия компакт-диска) с программным обеспечением и документацией (РП, МП, РЭ) вместе с прибором, в электронном формате. Смена модификации прибора может быть осуществлена и вручную, с помощью специального пункта меню прибора. Записанные в постоянную память прибора типовые модификации упрощают

конфигурирование прибора, т.к. основная часть необходимых параметров уже правильно задана в этих модификациях.

Пользователь также может осуществить смену модификации при помощи программы **EasyGo**, что является наиболее употребляемым в практике методом.

Кроме того, пользователь может создать индивидуальную конфигурацию прибора, сочетающую в себе элементы разных модификаций. Пользователь, при наличии профильной квалификации, может сделать это самостоятельно или воспользоваться услугами компании-производителя.

Внимание!

1 Функционирование прибора в соответствии с паспортными данными возможно только в том случае, если прибор был правильно и в полном объеме сконфигурирован.

2 После конфигурирования прибора рекомендуется выполнить перезагрузку перед началом работы.

3 В прибор, поставляемый пользователю, записана первая модификация.

Примечание – Подробное описание устройства прибора, принципов функционирования прибора и его отдельных модулей, конфигурирования прибора с помощью программ **«Конфигуратор ТРМ148»** (включая интерфейс программы, разъясняющий путь к устанавливаемым параметрам в перечне параметров) и **EasyGo**, вариантов выпуска прибора, назначения вариантов – модификаций, возможностей по применению каждой модификации и др. представлено в «Руководстве пользователя прибора ТРМ148», поставляемом на компакт-диске вместе с прибором.

Термины, используемые в руководстве

Блок управления исполнительным механизмом – программный модуль, позволяющий управлять одним исполнительным механизмом при помощи одного или нескольких выходных элементов, подключенных к данному блоку.

Вычислитель – программный модуль в составе канала, предназначенный для вычисления выходной величины по одному или нескольким входным значениям.

Выходное устройство – комплекс программно-аппаратных модулей в составе канала регулирования, включающий ПС, БУИМ и ВЭ и осуществляющий связь Регулятора с внешними устройствами.

Выходной элемент – программно-аппаратный модуль в составе канала, служащий для подключения исполнительных механизмов.

Имя параметра – набор символов, однозначно определяющий доступ к параметру в приборе.

Индекс параметра – числовое значение, отличающее параметры однотипных элементов с одинаковыми именами.

Инспектор – программный модуль в составе канала, контролирующий нахождение регулируемой величины в допустимых границах.

Информационный параметр – параметр, предоставляющий справочную информацию для пользователя, но не влияющий на функционирование прибора. Может быть как изменяемым, так и неизменяемым.

Исполнительный механизм – внешнее устройство, функционирующее под управлением прибора и реализующее изменение регулируемой величины.

Исполнительный механизм двухпозиционный – исполнительный механизм, имеющий два положения: «ВКЛ» и «ВЫКЛ».

Исполнительный механизм трехпозиционный (задвижка) – исполнительный механизм, управляемый тремя типами сигналов: «больше» / «меньше» / «выкл.».

Канал – группа элементов прибора, предназначенных для регулирования и/или мониторинга изменения одной физической величины (температуры, давления и др.), вычисляемой (контролируемой) по результатам измерения одним или несколькими датчиками.

Конфигурация – совокупность значений всех параметров, определяющих работу прибора.

Мастер сети – прибор (или ПК), инициирующий обмен данными в сети RS-485 между отправителем и получателем данных.

Модификация – совокупность значений основных параметров, определяющих работу прибора.

Название параметра – словесное описание параметра, отражающее его суть.

«Нагреватель» – исполнительный механизм, увеличивающий значение регулируемой величины.

Объект логический (Объект) – совокупность программных модулей, предназначенных для управления одним физическим объектом.

Объект физический – устройство или установка, осуществляющая технологический процесс, характеризуемый набором регулируемых параметров.

Параметры оперативные – данные о текущем состоянии прибора и процессе работы (регулирования и мониторинга) прибора.

Параметры конфигурационные – параметры, определяющие конфигурацию прибора, значения которым пользователь присваивает с помощью программы-конфигуратора или с передней панели.

Параметры сетевые – специальные конфигурационные параметры, определяющие работу прибора в сети RS-485.

Преобразователь сигнала – программный модуль в составе канала регулирования, выполняющий функции ограничения и распределения выходного сигнала Регулятора.

Программный модуль – блок программы прибора, предназначенный для выполнения конкретного действия. В приборе может быть несколько однотипных программных модулей.

Регистратор – программный модуль в составе канала, предназначенный для преобразования величины, пришедшей с Вычислителя того же Канала, в аналоговый сигнал, и дальнейшей передачи на Выходной элемент типа «цифроаналоговый преобразователь».

Регулятор – программный модуль в составе канала регулирования, предназначенный для поддержания измеренной или вычисленной величины на заданном уровне.

Система исполнительных механизмов – группа исполнительных механизмов, управляемая одним сигналом от одного «регулятора».

Служебный параметр – параметр, предоставляющий справочную информацию для пользователя и влияющий на функционирование прибора. Параметр защищен от редактирования.

Уставка – заданный уровень поддержания в процессе работы прибора измеренной или вычисленной величины.

Формат данных – тип значений параметров. Различают следующие форматы: целое число, число с плавающей точкой и др.

«Холодильник» – исполнительный механизм, уменьшающий значение регулируемой величины.

Аббревиатуры, используемые в руководстве

ЛВА	– Loop Break Alarm – авария обрыва контура регулирования
АНР	– автоматическая настройка регулятора
АЦП	– аналогоцифровой преобразователь
БУИМ	– блок управления исполнительными механизмами
ВЭ	– выходной элемент
ДПЗ	– датчик положения задвижки
ИМ	– исполнительный механизм
НСХ	– номинальная статическая характеристика
ПИД (-регулятор)	– пропорционально-интегрально-дифференциальный (регулятор)
ПК	– персональный компьютер
ПС	– преобразователь сигнала
СВ	– сетевой вход
ТКС	– температурный коэффициент сопротивления
ТП	– термopара (преобразователь термоэлектрический)
ТС	– термометр сопротивления
ТСМ	– термометр сопротивления медный
ТСП	– термометр сопротивления платиновый
ТЭН	– термоэлектронагреватель
ЦАП	– цифроаналоговый преобразователь
ЦИ	– цифровой индикатор
ШИМ	– широтно-импульсная модуляция

1 Назначение прибора

Прибор предназначен для измерения и автоматического регулирования температуры (при использовании в качестве первичных преобразователей термометров сопротивления или термоэлектрических преобразователей), а также других физических параметров, значение которых первичными преобразователями (датчиками) может быть преобразовано в напряжение постоянного тока или унифицированный электрический сигнал постоянного тока. Информация о любом из измеренных физических параметров может отображаться в цифровом виде на встроенном индикаторе.

Приборы могут быть использованы в системах контроля и регулирования производственными технологическими процессами в различных областях промышленности, в том числе подконтрольных Ростехнадзору, в сельском и коммунальном хозяйстве.

1.1 Основные функции прибора

Прибор выполняет следующие основные функции:

- измерение физических параметров объекта, контролируемых входными первичными преобразователями;
- цифровая фильтрация измеренных параметров от промышленных импульсных помех;
- коррекция измеренных параметров для устранения погрешностей первичных преобразователей;
- вычисление значений параметров объекта по заданной формуле;
- отображение результатов измерений или вычислений на встроенном светодиодном четырехразрядном цифровом индикаторе;
- регулирование физической величины по ПИД или двухпозиционному закону;
- реализацию коррекции регулируемой физической величины в соответствии с задаваемыми графиками изменения в зависимости как от внешних параметров, так и/или от времени;
- регистрация измеренной или вычисленной физической величины;

- формирование аварийного сигнала при обнаружении неисправности первичных преобразователей с отображением его причины на цифровом индикаторе;
- формирование аварийного сигнала при выходе регулируемой величины за допустимые пределы;
- формирование аварийного сигнала при обнаружении неисправности исполнительного механизма (контроль LBA-аварии);
- отображение заданных параметров регулирования на встроенном светодиодном цифровом индикаторе;
- передачу в сеть RS-485 текущих значений измеренных или вычисленных величин, а также выходного сигнала регулятора и параметров состояния объекта; и др.

1.2 Возможности по настройке прибора

Прибор спроектирован и реализован с возможностью настройки параметров своего функционирования и сохранения рабочей информации:

- изменение значений программируемых параметров прибора с помощью встроенной клавиатуры управления;
- изменение значений параметров с помощью компьютерной программы-конфигуратора при связи с компьютером по RS-485;
- формирование команды ручного управления исполнительными механизмами и устройствами с клавиатуры прибора;
- сохранение заданных программируемых параметров в энергонезависимой памяти при отключении напряжения питания прибора.

2 Технические характеристики и условия эксплуатации

2.1 Технические характеристики прибора

Основные технические характеристики прибора, его входов и выходных элементов приведены в таблицах 2.1-2.4.

Таблица 2.1 – Характеристики прибора

Наименование	Значение
Диапазон переменного напряжения питания:	
напряжение, В	90...264
частота, Гц	47...63
Потребляемая мощность, ВА, не более	12
Количество каналов измерения	8
Время опроса одного канала, с, не более	0,4
Предел основной приведенной погрешности при измерении:	
термоэлектрическими преобразователями, %	±0,5
термометрами сопротивления и унифицированными сигналами постоянного напряжения и тока, %	±0,25
Количество каналов	8
Количество выходных элементов	8
Интерфейс связи с компьютером	RS-485
Протокол передачи данных по RS-485	ОВЕН
Напряжение встроенного источника питания, В	24 ± 3
Максимально допустимый ток встроенного источника питания, мА	180

Окончание таблицы 2.1

Наименование	Значение
Степень защиты корпуса (со стороны лицевой панели)	IP54
Габаритные размеры корпуса Щ4, мм	96×96×145
Габаритные размеры корпуса Щ7, мм	144 × 169 × 50,5
Масса прибора, кг, не более	1,5
Средний срок службы, лет	8
Средняя наработка на отказ, час	100 000

Таблица 2.2 – Используемые на входе сигналы постоянного тока и напряжения

Сигнал датчика	Диапазон измерений, %	Значение единицы младшего разряда, ед. изм.	Предел основной приведенной погрешности, %
Сигнал постоянного напряжения			
-50...+50 мВ	0...100	МЗР	±0,25
Унифицированные сигналы по ГОСТ 26.011-80			
0...1 В	0...100	МЗР	±0,25
0...5 мА	0...100	МЗР	
0...20 мА	0...100	МЗР	
4...20 мА	0...100	МЗР	

Окончание таблицы 2.2

Сигнал датчика	Диапазон измерений, %	Значение единицы младшего разряда, ед. изм.	Предел основной приведенной погрешности, %
Датчики положения задвижек			
резистивный (0...900 Ом)	0...100	МЗР	производителем не устанавливается
резистивный (0...2 кОм)	0...100	МЗР	
токовый 0(4)...20 мА	0...100	МЗР	
токовый 0...5 мА	0...100	МЗР	
Примечания			
1 МЗР – младший значащий разряд цифрового индикатора.			
2 Для получения возможности просмотра трех значащих цифр после запятой необходимо нажать кнопку  , если это допускает текущая настройка прибора.			
3 Точность индикации единицы младшего разряда зависит от настройки прибора.			

Таблица 2.3 – Используемые на входе первичные преобразователи (датчики)

Условное обозначение НСХ преобразования	Диапазон измерений, °С	Значение единицы младшего разряда, °С	Пределы допускаемой основной приведенной погрешности, %
Термометры сопротивления по ГОСТ Р 8.625-2006, Термопреобразователи сопротивления по ГОСТ 6651-94*			
Pt 50 ($\alpha=0,00385 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)	-200...+750	МЗР	±0,25
50 П ($\alpha=0,00391 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)	-200...+750	МЗР	

Продолжение таблицы 2.3


Условное обозначение НСХ преобразования	Диапазон измерений, °С	Значение единицы младшего разряда, °С	Пределы допускаемой основной приведенной погрешности, %
50 М ($\alpha=0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-190...+200	МЗР	±0,25
Сu 50 ($\alpha=0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-50...+200	МЗР	
Pt 100 ($\alpha=0,00385 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	МЗР	
100 П ($\alpha=0,00391 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	МЗР	
100 М ($\alpha=0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-190...+200	МЗР	
Сu 100 ($\alpha=0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-50...+200	МЗР	
100 Н ($\alpha=0,00617 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-60...+180	МЗР	
Pt 500 ($\alpha=0,00385 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	МЗР	
500 П ($\alpha=0,00391 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	МЗР	
500 М ($\alpha=0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-190...+200	МЗР	
Сu 500 ($\alpha=0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-50...+200	МЗР	
500 Н ($\alpha=0,00617 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-60...+180	МЗР	
Pt 1000 ($\alpha=0,00385 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	МЗР	
1000 П ($\alpha=0,00391 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	МЗР	
1000 М ($\alpha=0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-190...+200	МЗР	
Сu 1000 ($\alpha=0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-50...+200	МЗР	
1000 Н ($\alpha=0,00617 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-60...+180	МЗР	
Термоэлектрические преобразователи по ГОСТ Р 8.585-2001			
ТХК (L)	-200...+800	МЗР	±0,5 (±0,25)**
ТЖК (J)	-200...+1200	МЗР	
ТНН (N)	-200...+1300	МЗР	
ТХА (K)	-200...+1300	МЗР	

Окончание таблицы 2.3

Условное обозначение НСХ преобразования	Диапазон измерений, °С	Значение единицы младшего разряда, °С	Пределы допускаемой основной погрешности, %
ТПП (S)	0...+1750	МЗР	
ТПП (R)	0...+1750	МЗР	
ТПР (B)	+200...+1800	МЗР	
ТВР (A-1)	0...+2500	МЗР	
ТВР (A-2)	0...+1800	МЗР	
ТВР (A-3)	0...+1800	МЗР	
ТМК (T)	-200...+400	МЗР	
*) Приборы, работающие с термопреобразователями сопротивления с НСХ по ГОСТ 6651, предназначены для поставки на экспорт.			
**) Основная приведенная погрешность без КХС.			

Примечания

1 α – температурный коэффициент термометра сопротивления – отношение разницы сопротивлений датчика, измеренных при температуре 100 и 0 °С, к его сопротивлению, измеренному при 0 °С (R_0), деленное на 100 °С и округленное до пятого знака после запятой. Для работы с прибором могут быть использованы только изолированные термоэлектрические преобразователи с незаземленными рабочими спаями.

2 Для получения возможности просмотра трех значащих цифр после запятой необходимо нажать кнопку , если это допускает текущая настройка прибора.

Точность индикации единицы младшего разряда зависит от настройки прибора.

3 Допускается применение нестандартизованного медного термометра сопротивления с $R_0 = 53 \text{ Ом}$ $\alpha = 0,00426 \text{ }^\circ\text{C}^{-1}$ и диапазоном измерений от – 50 до +180 °С.

Таблица 2.4 – Выходные элементы

Обозначение при заказе	Наименование	Значение
Р	Реле электромагнитные	4 А при напряжении не более 220 В 50 Гц и $\cos \varphi > 0,4$
К	Оптопары транзисторные n-p-n типа	400 мА при напряжении не более 60 В постоянного тока
С	Оптопары симисторные	50 мА при напряжении до 300 В
И	ЦАП «параметр -ток 4...20 мА»	нагрузка 0...900 Ом предел допускаемой основной приведенной погрешности 0,5%
У	ЦАП «параметр-напряжение 0...10 В»	нагрузка более 2 кОм предел допускаемой основной приведенной погрешности 0,5%
Т	Выход для управления внешним твердотельным реле	Выходное напряжение 4...6 В Максимальный выходной ток 50 мА

2.2 Условия эксплуатации прибора

Прибор эксплуатируется при следующих условиях:

- закрытые взрывобезопасные помещения без агрессивных паров и газов;
- температура окружающего воздуха от +5 до +50 °С;
- верхний предел относительной влажности воздуха – 80 % при 25 °С и более низких температурах без конденсации влаги;
- атмосферное давление от 84 до 106,7 кПа.

По устойчивости к климатическим воздействиям при эксплуатации прибор соответствует группе исполнения В4 по ГОСТ 12997-84.

По устойчивости к механическим воздействиям при эксплуатации прибор соответствует группе исполнения N1 по ГОСТ 12997-84.

3 Модификации прибора

Прибор выпускается с шестью заложенными в него (записанными в энергонезависимую память) типовыми модификациями, облегчающими конфигурирование прибора, т.к. основная часть необходимых параметров уже правильно задана в этих модификациях.

После выбора модификации прибор необходимо «донастроить», задав значения параметрам, не определенным в стандартной модификации, с передней панели прибора.

Смена модификации с передней панели прибора осуществляется через главное меню прибора. В «Главное меню\CONF» расположены шесть модификаций. Выбирая, например, «Главное меню\CONF\CONF1» пользователь записывает в прибор первую модификацию, т.е. весь набор параметров.

В связи с тем, что порядок следования ВЭ определенного типа не может быть произвольным (см. раздел «Введение» настоящего РЭ), то при использовании стандартной модификации может возникнуть задача переподключения ВЭ к БУИМ или Инспекторам.

Схемы стандартных модификаций приведены из расчета, что прибор оснащен восемью ВЭ типа «Р» (э/м реле).

Внимание! При необходимости создания собственной конфигурации пользователь должен воспользоваться программой «Конфигуратор ТРМ148», загруженной на полном уровне доступа. Работа по созданию индивидуальной модификации может быть осуществлена пользователем с использованием «модификации 0», поставляемой в электронном виде на диске. Запись **0 модификации** возможна только через конфигуратор.

Модификация 1 прибора включает 8 Каналов регулирования, каждый из которых подключен к своему Выходному элементу.

Каждый **Регулятор** может работать в режимах **ПИД и ON/OFF**.

Основным назначением регуляторов **модификации 1** прибора является работа с «нагревателями». Схема **модификации 1** прибора представлена на рисунке 3.1.

Практическое применение прибора **модификации 1** позволяет осуществить одновременное регулирование нескольких (от 1 до 8) независимых физических величин. Это

могут быть температура, давление, влажность, освещенность и др. величины, измеряемые одним датчиком или передаваемые в виде стандартных аналоговых сигналов (тока или напряжения). Регулирование может быть задано уставкой, – постоянной или изменяемой по времени величиной (графиком).

Модификация 2 прибора включает 8 Каналов регулирования, в каждый из которых включены только Инспекторы.

Назначение прибора модификации 2 – применение для аварийной и прочей сигнализации. В каждом канале реализована возможность вычисления квадратного корня из входного значения, что используется при исчислении мгновенного расхода по показаниям датчика перепада давления. Схема модификации 2 прибора представлена на рисунке 3.2.

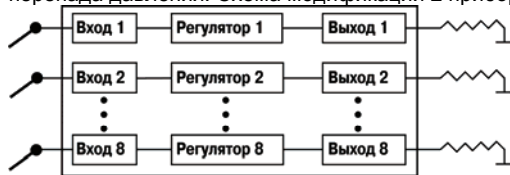


Рисунок 3.1 – Принципиальная схема модификации 1 прибора



Рисунок 3.2 – Принципиальная схема модификации 2 прибора

Практическое применение прибора модификации 2 позволяет осуществить сигнализацию выхода нескольких параметров (от 1 до 8) за границы установленного диапазона или входа в установленный диапазон, и регистрацию указанных событий на выходных элементах. Текущие значения параметров и состояние каналов отражается на индикаторах прибора. Модификация может быть использована как непосредственно для сигнализации (на табло, сиреной и т.д.), так и для управляющего реагирования (включения насосов, вентиляторов, двигателей и т.п.) на

достижение регулируемой структуры заданных функционалов. Комбинирование решений позволит создавать сложные автоматизированные системы.

Модификация 3 прибора включает 4 Канала ПИД-регулирования задвижками с датчиком положения или с его математической моделью. Схема модификации 3 прибора представлена на рисунке 3.3.

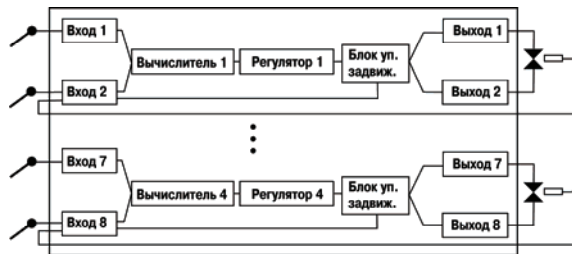


Рисунок 3.3 – Принципиальная схема модификации 3 прибора

Назначением модификации является осуществление регулирования физическими объектами, управляемыми задвижками - с датчиками положения или без таковых. Это могут быть расходные коммуникации (трубы с водой), управляемые кранами, различные форсунки, антенны, направляемые автоматически, автоматизированные системы вентиляции и т.п. От 1 до 4 каналов работают параллельно, осуществляя независимое регулирование.

Регулирование может быть задано уставкой, – постоянной или изменяемой по времени величиной (графиком).

Модификация 4 прибора включает 4 Канала регулирования (ПИД или ON/OFF), каждый из которых сопровождается Инспектором (контролем нахождения регулируемой величины в допустимом диапазоне). Схема модификации 4 прибора представлена на рисунке 3.4.

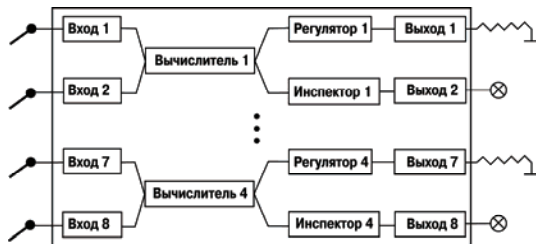


Рисунок 3.4 – Принципиальная схема модификации 4 прибора

Модификация предназначена для осуществления регулирования максимум четырьмя физическими величинами с системой аварийной сигнализации в каждом. В каждом канале регулирования используется 2 входа, что позволяет регулировать величины, измеряемые 2-мя датчиками.

Регулирование может быть задано уставкой, – постоянной или изменяемой по времени величиной (графиком).

Модификация 5 прибора включает 4 Канала регулирования (ПИД или ON/OFF) по графику уставки, каждый из которых сопровождается аварийной сигнализацией.

Схема модификации 5 прибора представлена на рисунке 3.5.

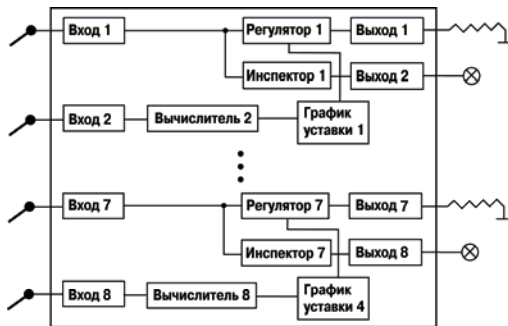


Рисунок 3.5 – Принципиальная схема модификации 5 прибора

Коррекция уставки по графику позволяет создавать сложные системы регулирования с изменяющейся в процессе регулировки уставкой, которая зависит от входной величины или от времени. График от входной величины позволяет создавать климатозависимые системы, например, обогрева помещения, при котором температура батарей изменяется в зависимости от температуры на улице. График от времени позволяет управлять технологическими процессами, которые требуют автоматического изменения уставки во время технологического процесса.

Внимание!

1 В модификации 5 задействованы все 8 каналов прибора. В нечетных каналах – 1, 3, 5 и 7, – в которых и осуществляется регулирование, подключены регуляторы и инспекторы, в четных каналах – 2, 4, 6 и 8 – включены только вычислители, данные с которых передаются в блоки вычисления коррекции уставки по графику (ось X).

2 При необходимости ввода корректирующего значения только от одного входа прибора входы графиков коррекции уставки переключаются на вычислитель того канала, к которому подключен этот вход. В этом случае неиспользуемые вычислители отключаются за счет установки значения типа вычислителя (параметр **CAL.t**) "Вычислитель отключен".

Модификация 6 прибора включает 2 Канала ПИД-регулирования задвижками с датчиком положения. Регулируемая величина может быть вычислена Вычислителем (например, соотношения газ/воздух). Каждый канал включает модуль Инспектора, выдающий сигнал на выходной элемент при выходе регулируемой величины за допустимый диапазон.

Регулирование может быть задано уставкой, – постоянной или изменяемой по времени величиной (графиком). Схема модификации 6 прибора представлена на рисунке 3.6.

Модификация фактически эквивалентна **модификации 3** с некоторыми отличиями:

- имеется 3 входа вместо 2-х на канал;
- количество каналов 2, а не 3;
- имеется аварийная сигнализация в каждом канале.

Основные возможные направления применения:

- системы регулирования соотношения (газов, воды и т.п.), управляющие, например, двумя кранами;
- системы, требующие сложного регулирования по нескольким (до 3-х) входным величинам;
- иные ответственные системы с необходимостью управления задвижками и наличием сигнализации.

Внимание! Реализация прибора предоставляет пользователю возможность тестирования ресурсов (см. п. **Ошибка! Источник ссылки не найден.**).

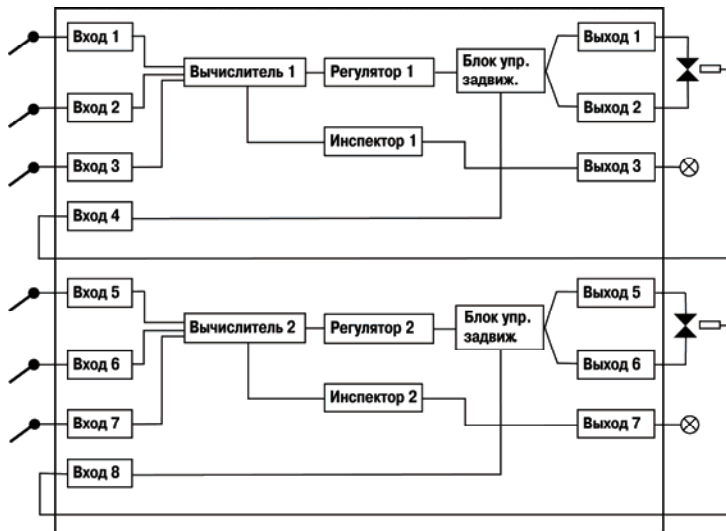


Рисунок 3.6 – Принципиальная схема модификации 6 прибора

Примечание – Примеры применения прибора разных модификация приведены в «Руководстве пользователя прибора ТРМ148», поставляемом в комплекте с прибором в электронном виде.

4 Конструкция прибора

Прибор изготавливается в пластмассовом корпусе, предназначенном для утепленного монтажа на вертикальной плоскости щита управления электрооборудованием.

Крепление прибора на щите обеспечивается фиксаторами, входящими в комплект поставки прибора.

Для соединения с первичными преобразователями, источником питания и внешними устройствами прибор оснащен присоединительным клеммником. Клеммник находится на задней стенке прибора.

Габаритные и установочные размеры прибора приведены в Приложении А.

4.1 Лицевая панель прибора

На лицевой панели прибора имеются следующие элементы индикации и управления:

- четыре цифровых светодиодных индикатора (ЦИ1...ЦИ4 (нумерация сверху вниз));
- 12 светодиодов;
- 6 кнопок.

Внешний вид прибора представлен на рисунке 4.1.

На передней панели прибора шесть кнопок: “**ВВОД**”, “**ПУСК/СТОП**”, “**ВЫХОД**”, “стрелка **вверх**”, “стрелка **вниз**”, “**АЛЪТ**”.

Кнопка “**ВВОД**” выполняет функции, аналогичные клавише “**Enter**” на клавиатуре компьютера. То есть, используется для входа в какой-либо режим и для подтверждения записи информации. В комбинации с другими кнопками возможны дополнительные функции кнопки “**ВВОД**” (см. п. 4.3).

Кнопка “**ВЫХОД**” похожа на “**Esc**” на клавиатуре компьютера. Она нужна для выхода из режимов, отмены изменений. В комбинации с другими кнопками возможны дополнительные функции кнопки (см. п. 4.3).

Кнопка “**ПУСК/СТОП**” запускает и останавливает прибор, фактически переводит из состояния **Работа** в состояние **СТОП** и обратно.

Кнопки “стрелка вверх” и “стрелка вниз” нужны для увеличения и уменьшения значений параметров. В комбинации с другими кнопками возможны дополнительные функции кнопок (см. п. 4.3).

Кнопка “АЛЬТ” нужна для сдвига числовых значений, которые не помещаются на знакоместах цифровых индикаторов. Фактически происходит сдвиг “окна” индикатора относительно цифр числа вправо. В комбинации с кнопкой “ВВОД” возможен переход в режим ручного управления или изменения параметров прибора (программирования) (см. п. 4.3).



Рисунок 4.1 – Лицевая панель прибора

Дисплейная часть прибора состоит из четырех цифровых индикаторов и 12 светодиодов. Цифровые индикаторы предназначены для отображения информации о текущем значении регулируемого параметра, уставки, имен переменных (параметров), и их значений.

Светодиод «АВАРИЯ» показывает, что произошло критическое аварийное событие (обрыв датчика, перегрев, и т.п.) и объект перешел в режим аварии.

Светодиод «**НАСТР.ПИД**» показывает, что происходит автоматическая настройка параметров ПИД-регулятора для одного из объектов.

Светодиод «**Уставка**» показывает, что на ЦИ2 индицируется уставка, светодиод «**Время работы**» – что на ЦИ2 индицируется время.

Горизонтальный ряд светодиодов отображает состояние дискретных (ключевых) ВЭ прибора. При включенном ВЭ светодиод горит. При установке аналоговых ВЭ в прибор горизонтальный ряд светодиодов не используется.

4.2 Индикация

4.2.1 Общие сведения

В приборе реализован режим основной индикации, предназначенный для управления прибором и изменения режимов работы.

Также существует несколько вспомогательных режимов индикации, включающихся при автонастройке регуляторов, юстировке, программировании и др.



В режим основной индикации прибор попадает сразу при включении (с учетом значения параметра **bENV**).





На первом индикаторе **ЦИ1** отображается значение с вычислителя в текущем канале.

На втором индикаторе **ЦИ2** в процессе работы отображаются: текущая уставка, время работы, режимы **STOP** и **Авария**, код аварии.

Индикатор **ЦИ3** отображает значение выходного сигнала (мощности) в канале.

На индикаторе **ЦИ4** отображаются номер объекта и канала через точку. Если объект единственный, то только номер канала.

Переключение отображаемой на **ЦИ2** информации (текущая уставка, время работы) осуществляется пользователем нажатием комбинации кнопок  и .

Примечание – Нажатие комбинации кнопок  и  подразумевает, что сначала нажимается кнопка , затем, при ее удержании, нажимается кнопка .

Если прибор приходит в состояние **Авария**, то пользователь, нажав кнопку , получает информацию о коде Аварии.

Режим функционирования индикации определяется пользователем путем задания значений служебных параметров **ind.r** и **ind.t**.

Параметр **ind.r** – частота обновления индикации – указывает (задает) время, через которое будет обновлена информация на **ЦИ1** прибора о значении измеренной или вычисленной величины.



Примечание – Если время, задаваемое параметром **ind.r**, меньше периода опроса соответствующего датчика **itrl**, информация будет обновляться с частотой опроса датчика.

Параметр **ind.S** – код видимости параметров прибора при программировании с лицевой панели прибора – дает возможность скрывать отдельные параметры и папки (таблица 4.1).

Таблица 4.1 – Коды видимости параметров

Атрибуты параметров прибора	Значения ind.s, при которых параметр виден
Редактируемый, Пользовательский	1, 2, 3
Нередактируемый, Пользовательский	2, 3
Редактируемый, Заводской	1, 2, 3
Нередактируемый, Заводской	3

Параметр **ind.t** – время циклической индикации – указывает (задает) время, через которое будет сменен (на следующий) индицируемый канал при включенном режиме автоматической смены индикаций. Этот режим включается/выключается одновременным нажатием кнопок

 +  на передней панели прибора.

4.2.2 Индикация при аварии

Аварийное состояние – состояние, в которое переводится объект при срабатывании блока Логике принятия решения об аварии или при иных аварийных ситуациях (например, при обрыве датчика). Подробнее об аварийных ситуациях см. п. 8.5.

4.2.2.1 Критическая авария

Во время критической аварии на ЦИ2 отображается слово FAIL. Критическая авария имеет два подрежима: «Авария с сигнализацией» и «Авария без сигнализации»


Отличаются они тем, что в подрежиме «Авария с сигнализацией» происходит замыкание ВЭ, на который назначена аварийная сигнализация. К этому ВЭ (как правило, это реле) можно подключить устройство, выдающее звуковой или световой сигнал, сообщающий об аварии. Необходимо помнить, что при аварии с сигнализацией каждый из подключенных объектов переходит в режим аварии отдельно, а на ВЭ подается объединенный по логике «ИЛИ» сигнал от всех подключенных объектов.

Выбор выходного элемента, на который передается сигнал об аварии, осуществляется в параметре **AL.rE**.

Если для аварийной сигнализации не задействовано ни одного ВЭ прибора, то прибор переходит в режим «**Авария с сигнализацией**», при этом для индикации используется светодиод «**Авария**».

Отключение аварийной сигнализации осуществляется кнопкой «**ВЫХОД**».

При переводе в подрежим «**Авария без сигнализации**» ВЭ размыкается, и аварийная сигнализация отключается. Однако прибор по-прежнему находится в режиме «**Авария**» и не может продолжать нормальную работу.

В подрежиме «**Авария с сигнализацией**» надпись **FAIL** мигает. В подрежиме «**Авария без сигнализации**» (а также после перехода в такой режим из состояния «**Авария с сигнализацией**» нажатием кнопки ) надпись **FAIL** горит непрерывно (см. таблицу 4.2).

На **ЦИ4** отображаются номер объекта и канала, в котором произошла авария.

Примечание – При возникновении критической Аварии прибор, вне зависимости от того, какой канал в этот момент отображала индикация, начинает индицировать номер канала, на котором произошла Авария.

После устранения причины аварии возможно возобновление работы (переключение в режим, предшествовавший наступлению аварии). Для этого надо нажать кнопку «**ПУСК/СТОП**».

Если причина аварии не была корректно устранена, то прибор автоматически перейдет в режим «Авария с сигнализацией».

Таблица 4.2 – Индикация в режиме критической аварии

Вид аварии	Светодиод	Надпись «Fail»
Авария с сигнализацией	мигает	
Авария без сигнализации	горит непрерывно	


Подробно переходы в режиме аварии изображены на рисунке 4.2.



Рисунок 4.2 – Схема переключения состояний прибора



























4.2.2.2 Некритическая авария

При некритической аварии в режиме основной индикации периодически (период около 2 с) на **ЦИ2** вместо показаний горит **Attn**.

Выяснение причины любой АВАРИИ (Критической или Некритической) осуществляется нажатием и удерживанием кнопки . На **ЦИ2** отображается Код АВАРИИ. Перечень аварийных кодов представлен в п. 8.5.3.

4.3 Функциональные назначения сочетаний кнопок

Реализация прибора предоставляет пользователю широкие возможности для управления функционированием прибора.

-  2-3 сек – запуск/остановка индицируемого объекта. Перевод **STOP-RUN** и обратно.
-  +  – переход в режим программирования.
-  +  – переход в режим "быстрого" задания уставки.
- ;  – смена канала. Одновременное нажатие – вкл/выкл циклической смены каналов.
-   – сдвиг индикации, просмотр кода Аварии.
-  – выключение Аварии и аварийной сигнализации.
-  +  +  – включение/отключение ручного управления мощностью в канале.
-  +  (+ ) – изменение параметра при ручном управлении мощностью.
-  +  +  – принудительная перезагрузка прибора.
-  +  – запуск АНР ПИД.
-  +  – запуск юстировки.
-  +  +  – возврат к стандартным сетевым настройкам.

5 Меры безопасности

Раздел содержит информацию о соответствии прибора по способу защиты от поражения электрическим током классу нормативных документов, необходимости соблюдения стандартных требований при эксплуатации, техническом обслуживании и поверочных мероприятиях.

По способу защиты от поражения электрическим током прибор соответствует классу II по ГОСТ 12.2.007.0-75.

При эксплуатации, техническом обслуживании и проверке необходимо соблюдать требования ГОСТ 12.3.019-80, «Правил эксплуатации электроустановок потребителей» и «Правил охраны труда при эксплуатации электроустановок потребителей».

На открытых контактах клеммника прибора при эксплуатации присутствует высокое напряжение, опасное для человеческой жизни. Любые подключения к прибору и работы по его техническому обслуживанию производятся только при отключенном питании прибора и исполнительных механизмов.

Не допускается попадание влаги на контакты выходного разъема и внутренние электроэлементы прибора. Запрещается использование прибора в агрессивных средах с содержанием в атмосфере кислот, щелочей, масел и т. п.

Подключение, регулировка и техобслуживание прибора должны производиться только квалифицированными специалистами, изучившими настоящее руководство по эксплуатации.

6 Монтаж и подключение прибора

Внимание! Перед монтажом рекомендуется произвести конфигурирование прибора через ПК или с передней панели прибора.

6.1 Установка прибора в щит управления

Осуществляется подготовка посадочного места на щите управления для установки прибора в соответствии с размерами, приведенными в Приложении А.

Конструкция щита управления должна обеспечивать защиту прибора от попадания в него влаги, грязи и посторонних предметов.

При размещении прибора следует помнить, что при эксплуатации открытые контакты клемм находятся под напряжением, опасным для человеческой жизни. Поэтому доступ внутрь щита управления разрешен только квалифицированным специалистам.

Следует смонтировать прибор на щите управления, используя для его крепления фиксаторы, входящие в комплект поставки прибора.

6.2 Монтаж внешних связей

6.2.1 Общие требования

При монтаже рекомендуется соблюдать следующие требования.

6.2.1.1 Питание прибора рекомендуется производить от источника, не связанного непосредственно с питанием мощного силового оборудования. Во внешней цепи следует установить выключатель питания, обеспечивающий отключение прибора от сети и плавкие предохранители на ток 1,0 А.

Питание каких-либо устройств от сетевых контактов прибора запрещается.

6.2.1.2 Схемы подключения датчиков и исполнительных устройств к приборам различных модификаций приведены в Приложении Б. Параметры линии соединения прибора с датчиком приведены в таблице 6.1.

Таблица 6.1 – Параметры линии связи прибора с датчиками

Тип датчика	Длина линий	Сопrotивление линии	Исполнение линии
Термометр сопротивления	не более 100 м	не более 15,0 Ом	Трехпроводная, провода равной длины и сечения
Термопара	не более 20 м	не более 100 Ом	Термоэлектродный кабель (компенсационный)
Унифицированный сигнал постоянного тока	не более 100 м	не более 100 Ом	Двухпроводная
Унифицированный сигнал постоянного напряжения	не более 100 м	не более 5,0 Ом	Двухпроводная

6.2.2 Указания по монтажу

Рекомендации по организации монтажа следующие.

6.2.2.1 Подготовка кабелей для соединения прибора с датчиками, исполнительными механизмами и внешними устройствами, источником питания и RS-485. Для обеспечения надежности электрических соединений рекомендуется использовать кабели с медными многопроволочными жилами, концы которых перед подключением следует тщательно зачистить и облудить. Зачистку жил кабелей необходимо выполнять с таким расчетом, чтобы их оголенные концы после подключения к прибору не выступали за пределы клеммника.

Сечение жил кабелей должно быть в диапазоне 0,5...1,0 мм².

6.2.2.2 При прокладке кабелей следует выделить линии связи, соединяющие прибор с датчиками, в самостоятельную трассу (или несколько трасс), располагая ее (или их) отдельно от силовых кабелей, а также от кабелей, создающих высокочастотные и импульсные помехи.

Для приборов в корпусе Щ4 предусмотрена возможность подключения экранов линий связи. В качестве экранов могут быть использованы как специальные кабели с экранирующими оплетками, так и заземленные стальные трубы подходящего диаметра.

При использовании экранированных кабелей максимальный защитный эффект достигается при соединении их экранов с клеммой экрана прибора (контакты 27, 28, 29, 42, 43, 44 прибора в корпусе Щ4) Однако в этом случае необходимо убедиться, что экранирующие оплетки кабелей на протяжении всей трассы надежно изолированы от металлических заземленных конструкций. Если указанное условие, по каким-либо причинам, не выполняется, то экраны кабелей следует подключить к заземленному контакту в щите управления.

ВНИМАНИЕ! Соединение клеммы экрана прибора в корпусе Щ4 с заземленными частями металлоконструкций запрещается.

ВНИМАНИЕ! При организации заземления следует избегать подключения линии заземления в нескольких точках, т.к. в этом случае возможно образование замкнутых контуров, в которых будут наводиться помехи.

6.3 Подключение прибора

6.3.1 Общие указания

Подключение прибора следует выполнять по соответствующим схемам, приведенным в Приложении Б, соблюдая при этом изложенную ниже последовательность действий.

Производится подключение прибора к исполнительным механизмам и внешним устройствам, а также к источнику питания.

Подключаются линии связи «прибор – датчики» к первичным преобразователям.

Подключаются линии связи «прибор – датчики» к входам прибора.

Подключаются линии интерфейса RS-485.

Примечание – Подключение линий интерфейса RS-485 необходимо производить только в том случае, если пользователь планирует конфигурирование прибора с ПК, регистрацию данных на ПК или связи прибора с другими приборами по сети.

Внимание!

1 Клеммные соединители прибора, предназначенные для подключения сети питания и внешнего силового оборудования, рассчитаны на максимальное напряжение 250 В. Во

избежание электрического пробоя или перекрытия изоляции подключение к контактам прибора источников напряжения, превышающих указанное значение, запрещается.

2 Для защиты входных цепей прибора от возможного пробоя зарядами статического электричества, накопленного на линиях связи «прибор – датчики», перед подключением к клеммнику прибора их жилы следует на 1...2 с соединить с винтом заземления щита.

6.3.2 Подключение внешних устройств управления

Цепи Выходных элементов, как дискретных, так и аналоговых, имеют гальваническую изоляцию от схемы прибора. Исключение составляет выход «Т» для управления внешним твердотельным реле. В этом случае гальваническую изоляцию обеспечивает само твердотельное реле.

Схемы подключения для ВЭ приведены в Приложении Б.

7 Программирование прибора

7.1 Общие принципы программирования прибора

7.1.1 Перед эксплуатацией прибора необходимо задать полный набор значений программируемых параметров, определяющих работу прибора.

При производстве прибора в него закладываются (записываются в постоянную память) шесть типовых модификаций, содержащих основную часть параметров, необходимых для конфигурирования прибора по модификациям.

Пользователь может запрограммировать прибор по своему выбору или вызвать одну из стандартных модификаций, лежащих внутри прибора, и, при ее активировании, частично конфигурировать прибор. Пользователь может изменить значения необходимых параметров.

Допускается изменять значения не всех параметров, а только требуемых.

Конфигурация записывается в энергонезависимую память и сохраняется в ней при отключении питания.

7.1.2 Программирование прибора можно производить двумя способами:

- кнопками на лицевой панели прибора;
- на ПК с помощью программы «Конфигуратор TPM148» или программы «Быстрый старт TPM148».

Примечание – Рекомендуется производить программирование прибора на ПК, так как удобный пользовательский интерфейс программ конфигурирования уменьшает вероятность задания ошибочных значений параметров.

7.1.3 Перед программированием прибора с помощью кнопок на его лицевой панели необходимо включить питание прибора. Принципы программирования прибора с помощью кнопок на лицевой панели прибора описаны в п. 3.

7.1.4 Полный список программируемых параметров прибора представлен в Приложении В.

7.2 Последовательность задания программируемых параметров

Конфигурирование прибора осуществляется последовательным соединением блоков прибора в единую систему.

Соединение (и разъединение) элементов конфигурации осуществляется в строгой последовательности, изложенной ниже. Несоблюдение ее делает невозможным корректное задание конфигурации.

Соединение элементов прибора делается в следующем порядке.

Указывается количество Объектов (параметр **n.Obj**).

Указывается количество Каналов в Объекте (параметр **n.Ch**). Прибор автоматически распределяет свободные Каналы между Объектами, указывая номера Каналов в параметре **S.idx**.

Для каждого Канала включается (или не включается) Регулятор (**rEGL**), Инспектор (**insP**) и Регистратор» (**OP.i**).

Для каждого Канала устанавливается тип вычислителя (**CAL.t**).

Для каждого задействованного входа Вычислителя указывается источник данных.

Для каждого Канала с включенным Регулятором задается в параметрах **Od.tP** и **r.Od.i** подключение ПС и его номер.

Для каждого включенного ПС задается количество подключенных БУИМ-«нагревателей» и БУИМ-«холодильников» (параметр **nPC**).

Для каждого включенного БУИМ указывается его тип (параметр **SE.P**).

Для каждого включенного БУИМ указывается номера используемых им ВЭ (параметр **OP**).

Разъединение блоков прибора необходимо производить в обратном порядке. Для разъединения элементов прибора или исправления ошибок, получившихся в результате неверных действий при создании конфигурации рекомендуется использовать процедуру Инициализации.

Процедура Инициализации доступна с передней панели прибора (см. п. 7.3).

После создания конфигурации необходимо задать прочие настроечные параметры всех включенных блоков. Параметры Входов, Сетевых входов, Мастера сети, сетевых настроек прибора, уставок, Регистраторов и графики коррекции уставки могут задаваться в произвольное время и в любом порядке.

Результаты создания конфигурации могут быть протестированы пользователем с передней панели прибора.

7.3 Программирование с помощью кнопок на лицевой панели прибора

Реализация прибора предоставляет пользователю удобные возможности в части программирования с помощью кнопок на лицевой панели прибора.

Соответствие начертания символов на цифровом индикаторе буквам латинского алфавита приведено в таблице 7.1.

Таблица 7.1

A	b	C	d	E	F	G	H	i	J	K	L	M	n	o	P	q	r	S	t	U	v	w	X	Y	Z
A	b	C	d	E	F	G	H	i	J	K	L	M	n	o	P	q	r	S	t	U	v	w	X	Y	Z

7.3.1 Общие принципы программирования

Общая схема задания параметров приведена на рисунке 7.1.

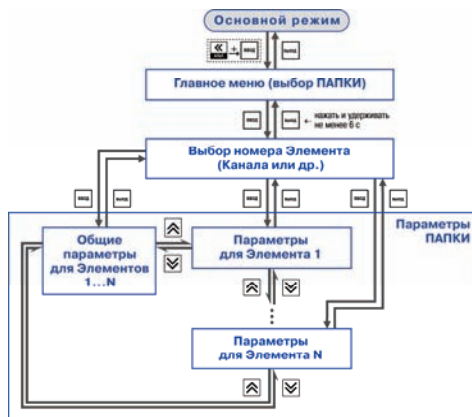


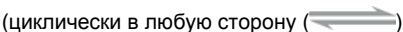



Рисунок 7.1 – Общая схема задания параметров


Выбор элемента (папки, значения и/или др.) в любом меню осуществляется кнопками  и  (циклически в любую сторону ).



При этом мигает тот ЦИ, на котором изменяется информация.

 – знак конца списка при циклическом перемещении.




 – обозначение группы «Общие параметры» при выборе элемента (Канала, Входа и т.д.).

Совершение выбора всегда заканчивается нажатием кнопки .

Переход на предыдущий уровень всегда осуществляется кнопкой . Исключение составляет задание параметров графиков.

Вход в режим программирования осуществляется комбинацией кнопок  + . Пользователь попадет в **Главное меню** параметров (рисунок 7.2).

На ЦИ1 отображаются имена папок, в которые сгруппированы параметры.

Пользователь выбирает кнопками  и  нужную папку и нажимает кнопку .

Параметры некоторых папок сгруппированы по **Элементам (Каналам, Входам, и т.д.)**, при этом часть параметров является общей для всех Элементов (см. рисунок 7.1).

На ЦИ1 при выборе отображается обозначение элемента («СН» или «СНАН» – Канал, «ОВ» – Объект и т. д.), на ЦИ2 – номер Элемента.





Пользователь выбирает кнопками  и  номер Элемента и нажимает кнопку .

При входе в папку **на индикаторе** отображается информация о первом параметре.

Внимание! Некоторые параметры могут быть недоступны по следующим причинам:

- они скрыты атрибутами доступа;
- они относятся к неподключенному объекту, каналу, программному модулю и т.д.

Отдельные папки с параметрами защищены паролями от несанкционированного доступа. Пароли доступа с передней панели прибора к защищенным папкам представлены в таблице 7.2.

Перемещение между параметрами осуществляется кнопками  и  ( || ) (циклически в любую сторону). При этом мигает имя параметра на ЦИ1.



– знак конца списка при циклическом перемещении.





– обозначение входа во вложенную папку.






Рисунок 7.2 – Главное меню параметров

Таблица 7.2 – Пароли доступа





Наименование дерева	Пароль доступа
T.148	-10
SenS	-15
Loop	-20
Anr.p	-25
GrF.i	-30
Gr	-35
nEt	-40
Fltr	-45
ConF	-50
Res.t	2 (тестирование ресурсов) 3 (инициализация)
CIBr (вызывается комбинацией кнопок  + )	104 (Калибровка наклона) (тип 1) 102 (Калибровка Холодного спая) (тип 2) 118 (Калибровка ДПЗ) (тип 4) 106 (Калибровка ЦАПов) (тип 5) 80 (тестирование лицевой платы – индикаторов и кнопок) (не калибровка)



При выборе определенного Элемента (Канала, Входа и т.д.) пользователь попадает в папку для этого Элемента, но перемещаться можете между параметрами всех Элементов последовательно (циклически в любую сторону): общие параметры → параметры для Элемента 1 → параметры для Элемента 2 → ... → общие параметры.



При выборе определенного **параметра для изменения** пользователь нажимает кнопку . При этом начнет мигать значение параметра на ЦИ2.

Значение задается кнопками  и .

Если параметр символьный, то при нажатии кнопок  и  значения параметра

последовательно выводятся на ЦИ2. Если параметр числовой, то кнопка  увеличивает, а кнопка  уменьшает значение параметра. Если нажать кнопку  или  и удерживать ее, то изменение значения ускорится.



После того, как значение задано, пользователь должен нажать кнопку  (для выхода без записи нового значения должен нажать кнопку ). Снова начнет мигать имя параметра на ЦИ1.

При изменении значения параметра кнопками  и  **десятичная точка** не меняет своего положения, что ограничивает максимальное значение параметра.

Максимальное значение, которое можно установить на ЦИ2, – «9.999».



Для ввода большего числа необходимо сдвинуть десятичную точку.

Для сдвига десятичной точки выполняются следующие действия.

До начала редактирования значения (т. е. когда на ЦИ1 мигает имя параметра) пользователь должен нажать и удерживать кнопку . Через некоторое время начнется циклический сдвиг вправо десятичной точки на ЦИ2. Дождавшись момента, когда десятичная точка установится в нужное положение, пользователь должен отпустить кнопку . После этого возможно редактирование значения параметра.

Примечание – Сдвиг десятичной точки допускается только при редактировании параметров, имеющих тип «число с плавающей точкой» (float).

Некоторые папки имеют в своем составе одну или несколько **вложенных папок** (например, папка «Регуляторы»).

Вложенная папка символизируется на ЦИ2 знаком . При этом название папки выводится на ЦИ. Для входа во вложенную папку пользователь должен нажать кнопку .

Все операции с параметрами во вложенной папке выполняются так же, как и в основной папке.

8 Эксплуатация прибора


8.1 Включение прибора, запуск процесса регулирования

В прибор, поставляемый пользователю, записана первая модификация. Смена модификаций описана в п. 3.



При включении прибора в сеть он переходит в тот режим, который описан параметром

Реакция после восстановления питания bENV.

При первом включении прибор находится в режиме «СТОП».

Запуск и остановка регулирования осуществляются пользователем нажатием кнопки  и удерживанием ее в нажатом состоянии в течении 2-3 с.

При запуске регулирования прибор начинает считывать и обрабатывать текущие измерения с подключенных датчиков и сразу начинает отображать информацию о своей работе:







- на ЦИ1 отображается значение с вычислителя в текущем канале;
- на ЦИ2 в процессе работы отображается текущая уставка (время работы, режимы «STOP» и «Авария», код аварии – переключение отображаемой осуществляется пользователем нажатием комбинации кнопок  и 

- **ЦИ3** отображает мощность в канале;
- на **ЦИ4** отображаются номер объекта и канала через точку. Если объект единственный, то только номер канала.

8.2 Быстрый доступ к уставке

Для простого редактирования текущей уставки в приборе предусмотрен специальный режим – «Быстрый доступ к уставке» (таблица 8.1).

Таблица 8.1 – Быстрый доступ к уставке

Действия пользователя	Реакция прибора
Пользователь одновременно нажимает кнопки  + 	Прибор переходит в режим редактирования уставки для состояния "Работа" и текущего канала. На ЦИ2 мигает редактируемое значение уставки. На других ЦИ отображаемые значения не меняются.
Кнопками  и  пользователь изменяет значение уставки на ЦИ2	Редактируемое значение на ЦИ2 мигает
Пользователь нажимает кнопку  для ввода нового значения уставки или  для отказа от ввода нового значения	Прибор выходит из режима редактирования уставки

Введенное значение уставки записывается в энергонезависимую память прибора.

Примечания

1 Сдвиг десятичной точки при вводе значения уставки не производится.

2 Вход в режим быстрого редактирования уставки невозможен в том случае, если на ЦИ2 отображается значение времени.

8.3 Режим ручного управления выходной мощностью

Реализация прибора предусматривает возможность применения режима ручного управления выходной мощностью.

Более подробная информация о Режиме ручного управления выходной мощностью представлена в «Руководстве пользователя прибора ТРМ148», поставляемом на компакт-диске вместе с прибором.

8.4 Автоматическая настройка ПИД-регуляторов

Задачей автоматической настройки ПИД-регулятора является определение за короткое время параметров настройки Регулятора, которые используются в последующем процессе регулирования.

Более подробная информация о настройке ПИД-регуляторов представлена в «Руководстве пользователя прибора ТРМ148», поставляемом на компакт-диске вместе с прибором.

8.5 Аварийные ситуации и их возможные причины

Для прибора различают два вида АВАРИЙ: Критическую и Некритическую.

8.5.1 Критическая АВАРИЯ

Критическая АВАРИЯ подразумевает невозможность дальнейшей работы прибора без вмешательства персонала.

Причиной возникновения критической аварии могут быть:
обрыв или неисправность датчика;

Внимание! Прибор переходит в состояние «Авария» при обрыве датчика только в случае, если датчик применяется по назначению, т.е. в канале, в котором он подключен, используется уставка с типом (параметром **p.-sp**) = «значение».

разрыв контура регулирования (ЛВА-авария);


выход регулируемой величины за допустимые пределы.


О Критической АВАРИИ сигнализируют:

- сообщение «FAIL» на ЦИ2;
- непрерывное свечение или мигание светодиода «АВАРИЯ»;
- срабатывание (замыкание) ВЭ, предназначенного для подключения к нему различного

оборудования, сигнализирующего о наступлении аварии.

В качестве ВЭ, предназначенного для подключения к нему различного оборудования, сигнализирующего о наступлении аварии, может быть использован любой свободный дискретный выход прибора. В качестве ИМ-сигнализатора могут быть использованы различные


сирены, звонки, сигнальные лампы и т.д. При переходе прибора в режим «АВАРИЯ» происходит срабатывание указанного ВЭ. Это режим «**Авария с сигнализацией**» (слово «**FAIL**» на **ЦИ2** и светодиод «АВАРИЯ» мигают). Для отключения сигнального оборудования следует нажать кнопку . При этом прибор отключит ВЭ, это режим «**Авария без сигнализации**» (слово «**FAIL**» на **ЦИ2** и светодиод «АВАРИЯ» горят непрерывно).

После устранения причины АВАРИИ возможно возобновление работы (переключение в состояние, предшествовавшее наступлению АВАРИИ). Для этого следует нажать кнопку  на 2-3 с. Если причина АВАРИИ не была корректно устранена, то прибор автоматически вернется в состояние «**Авария с сигнализацией**».

8.5.2 Некритическая АВАРИЯ


При Некритической АВАРИИ прибор продолжает функционировать. Прибор выдает предупреждение, и у оператора есть возможность оперативно устранить неисправность до того момента, когда АВАРИЯ станет критической.

О Некритической АВАРИИ сигнализирует сообщение «АТТН», периодически (с периодом около 2 с) высвечивающееся на ЦИ2.

Сброс индикации о некритической аварии осуществляется кнопкой .

Внимание! Необходимо также учитывать, что дополнительная предупреждающая сигнализация, аналогичная сигнализации при некритической аварии, производится при входе в режим ручного управления мощностью.

8.5.3 Выяснение причины АВАРИИ

Выяснение причины любой АВАРИИ (Критической или Некритической) осуществляется нажатием и удерживанием кнопки . На ЦИ2 отображается Код АВАРИИ.

Перечень Кодов аварии с разьяснением предполагаемых причин приведен в таблице 8.2.

Таблица 8.2 – Возможные причины аварий

Код Аварии	Причины Аварии
104	Инспектор сработал, т.е. выдал сигнал АВАРИИ
90	Ошибка конфигурации
100	Ошибка измерения
220	Авария после отключения питания
0	Ошибка отсутствует или уже устранена
АВАРИИ, индексируемые по каналам	
32 + № Канала	Ошибка при расчете уставки по графику
104+ № Канала	Сработал Инспектор в канале и выдал сигнал АВАРИИ
80 + № Канала	Ошибочное измерение в состоянии РАБОТА
40 + № Канала	LVA-авария
192 + № Канала	Не подключено Выходное устройство
208 + № Канала	Не подключен Регулятор
224 + № Канала	Регуляторы подключены к разным объектам
Некритические АВАРИИ, индексируемые по каналам	
8	Сигнализация при работе в режиме ручного управления
176 + № Канала	Ошибочное измерение в Канале, номер которого приведен в коде
Примечание – № канала (в объекте) для прибора принимает значения 0...7.	

8.6 Информационные сообщения на цифровых индикаторах

В процессе работы прибор может выводить на цифровые индикаторы информационные сообщения, список которых представлен в «Руководстве пользователя прибора ТРМ148», поставляемом на компакт-диске вместе с прибором

8.7 Принудительная перезагрузка прибора

Перезагрузка осуществляется, если пользователь обнаружил, что прибор начал в каких-либо режимах работать некорректно (это может случиться, например, при сильных помехах или после длительного пропадания питания).

Перезагрузка прибора осуществляется одновременным нажатием комбинации кнопок



Примечание – Обычное отключение прибора от питающей сети не приведет к перезагрузке, так как информация о состоянии прибора сохраняется в его памяти минимум в течение 12 часов.

Перезагрузку прибора рекомендуется производить после смены модификации или после записи нестандартной конфигурации.

9 Техническое обслуживание

Обслуживание прибора при эксплуатации заключается в его техническом осмотре. При выполнении работ пользователь должен соблюдать меры безопасности (Раздел «Меры безопасности»).

Технический осмотр прибора проводится обслуживающим персоналом не реже одного раза в 6 месяцев и включает в себя выполнение следующих операций:

- очистку корпуса прибора, а также его клеммных колодок от пыли, грязи и посторонних предметов;
- проверку качества крепления прибора;
- проверку качества подключения внешних связей.

Обнаруженные при осмотре недостатки следует немедленно устранить.

10 Маркировка

На корпус прибора наносятся:

- наименование или условное обозначение прибора;
- степень защиты по ГОСТ 14254;
- род питающего тока и напряжение питания;
- потребляемая мощность;
- класс защиты от поражения электрическим током по ГОСТ 12.2.007.0;
- знак утверждения типа средств измерений;
- знак соответствия по ГОСТ Р 50460;
- заводской номер прибора и год выпуска;
- товарный знак.

На потребительскую тару наносятся:

- наименование прибора;
- заводской номер прибора и год выпуска.

11 Транспортирование и хранение

Приборы транспортируются в закрытом транспорте любого вида. Крепление тары в транспортных средствах должно производиться согласно правилам, действующим на соответствующих видах транспорта.

Условия транспортирования должны соответствовать условиям 5 по ГОСТ 15150-69 при температуре окружающего воздуха от минус 25 до +55 °С с соблюдением мер защиты от ударов и вибраций.

Перевозку осуществлять в транспортной таре поштучно или в контейнерах.

Условия хранения в таре на складе изготовителя и потребителя должны соответствовать условиям 1 по ГОСТ 15150-69. В воздухе не должны присутствовать агрессивные примеси.

Приборы следует хранить на стеллажах.

12 Комплектность

Прибор	1 шт.
Паспорт	1 шт.
Руководство по эксплуатации	1 шт.
Гарантийный талон	1 шт.

Примечание – Изготовитель оставляет за собой право внесения дополнений в комплектность изделия. Полная комплектность указывается в паспорте на прибор.

13 Гарантийные обязательства

Изготовитель гарантирует соответствие прибора требованиям технических условий при соблюдении условий эксплуатации, транспортирования, хранения и монтажа.

Гарантийный срок эксплуатации 24 месяца со дня продажи.

В случае выхода прибора из строя в течение гарантийного срока при соблюдении пользователем условий эксплуатации, транспортирования, хранения и монтажа предприятие изготовитель обязуется осуществить его бесплатный ремонт или замену.

Порядок передачи изделия в ремонт содержится в паспорте и в гарантийном талоне.

Приложение А. Габаритные чертежи

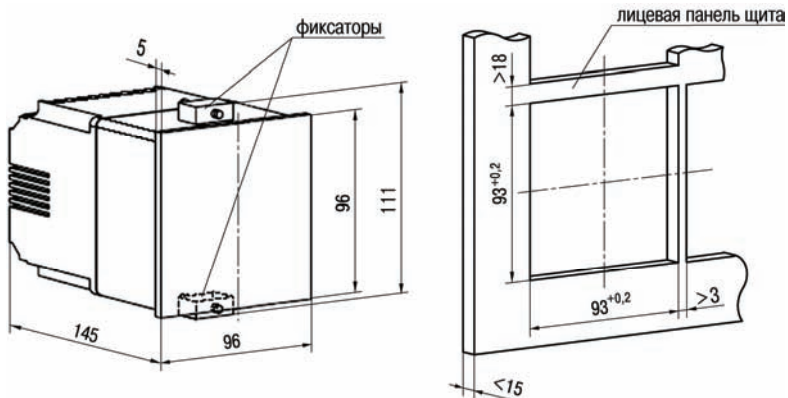


Рисунок А.1 – Габаритный чертеж прибора в корпусе Щ4

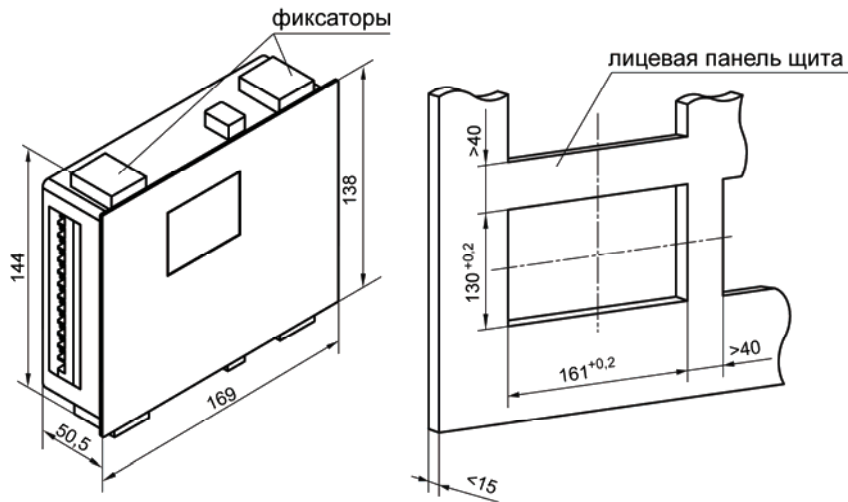
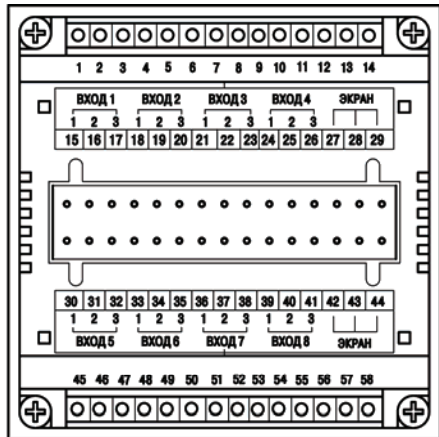


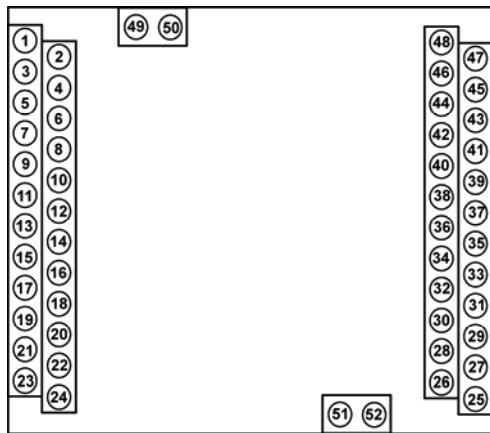
Рисунок А.2 – Габаритный чертеж прибора в корпусе Щ7

Приложение Б. Схемы подключения

Схема расположения контактов для подключения внешних связей к прибору в корпусе Щ4 представлена на рисунке Б.1, а. Схема расположения контактов для подключения внешних связей к прибору в корпусе Щ7 представлена на рисунке Б.1, б.



а)



б)

Рисунок Б.1 – Схема расположения контактов для подключения внешних связей к прибору

Назначение контактов клеммника прибора в корпусе Щ4 приведено в таблице Б.1.

Таблица Б.1

Номер контакта	Назначение	Номер контакта	Назначение
1	Выход 5-1	30	Вход 5-1
2	Выход 5-2	31	Вход 5-2
3	Выход 5-3	32	Вход 5-3
4	Выход 6-1	33	Вход 6-1
5	Выход 6-2	34	Вход 6-2
6	Выход 6-3	35	Вход 6-3
7	Не задействован	36	Вход 7-1
8	Не задействован	37	Вход 7-2
9	Выход 7-1	38	Вход 7-3
10	Выход 7-2	39	Вход 8-1
11	Выход 7-3	40	Вход 8-2
12	Выход 8-1	41	Вход 8-3
13	Выход 8-2	42	Общий (экран)
14	Выход 8-3	43	Общий (экран)
15	Вход 1-1	44	Общий (экран)
16	Вход 1-2	45	Сеть 90...264 В
17	Вход 1-3	46	Сеть 90...264 В
18	Вход 2-1	47	Выход 1-1
19	Вход 2-2	48	Выход 1-2
20	Вход 2-3	49	Выход 2-1
21	Вход 3-1	50	Выход 2-2
22	Вход 3-2	51	Выход 3-1
23	Вход 3-3	52	Выход 3-2
24	Вход 4-1	53	Выход 4-1
25	Вход 4-2	54	Выход 4-2
26	Вход 4-3	55	RS-485 (B)
27	Общий (экран)	56	RS-485 (A)
28	Общий (экран)	57	+24 В
29	Общий (экран)	58	-24 В

Назначение контактов клеммника прибора в корпусе Щ7 приведено в таблице Б.2.

Таблица Б.2

Номер контакта	Назначение	Номер контакта	Назначение
1	Выход 1-3 (- для ЦАП)	27	Вход 8-2
2	Выход 1-2 (+ для ЦАП)	28	Вход 7-2
3	Выход 2-3 (- для ЦАП)	29	Вход 8-1
4	Выход 2-2 (+ для ЦАП)	30	Вход 7-1
5	Выход 3-3 (- для ЦАП)	31	Вход 6-3
6	Выход 3-2 (+ для ЦАП)	32	Вход 5-3
7	Выход 4-3 (- для ЦАП)	33	Вход 6-2
8	Выход 4-2 (+ для ЦАП)	34	Вход 5-2
9	Выход 5-3 (- для ЦАП)	35	Вход 6-1
10	Выход 5-2 (+ для ЦАП)	36	Вход 5-1
11	Выход 5-1	37	Вход 4-3
12	Выход 6-3 (- для ЦАП)	38	Вход 3-3
13	Выход 6-2 (+ для ЦАП)	39	Вход 4-2
14	Выход 6-1	40	Вход 3-2
15	Выход 7-3 (- для ЦАП)	41	Вход 4-1
16	Выход 7-2 (+ для ЦАП)	42	Вход 3-1
17	Выход 7-1	43	Вход 2-3
18	Выход 8-3 (- для ЦАП)	44	Вход 1-3
19	Выход 8-2 (+ для ЦАП)	45	Вход 2-2
20	Выход 8-1	46	Вход 1-2
21	Не задействован	47	Вход 2-1
22	Не задействован	48	Вход 1-1
23	Питание	49	RS-485 (A)
24	Питание	50	RS-485 (B)
25	Вход 8-3	51	-24 В
26	Вход 7-3	52	+24 В

Схемы подключения прибора приведены на рисунках Б.2 - Б.12.

Примечание – Расположение, нумерация и названия клемм контактов для приборов в различных корпусах представлены на рисунках Б.1 и Б.2, в таблицах Б.1 и Б.2.

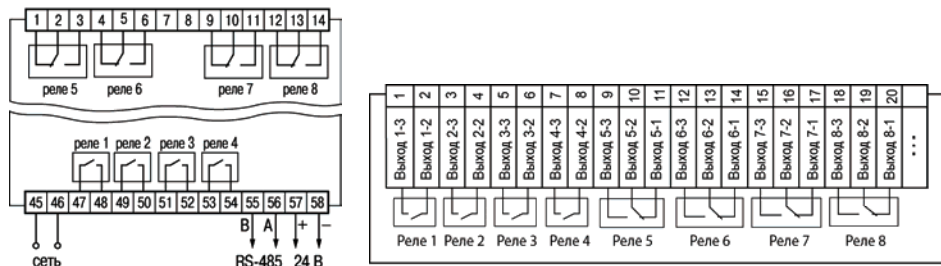
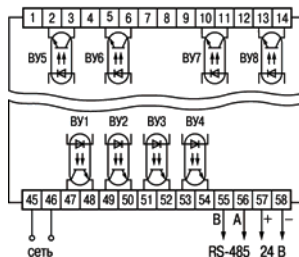
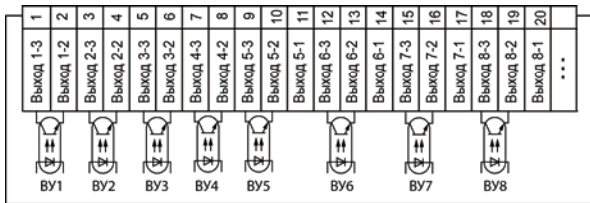


Рисунок Б.2 – Схема подключения электромагнитных реле прибора ТРМ 148-Р: а) в корпусе Щ4, б) в корпусе Щ7

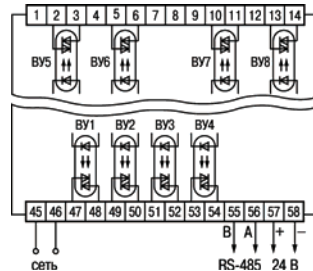


а)

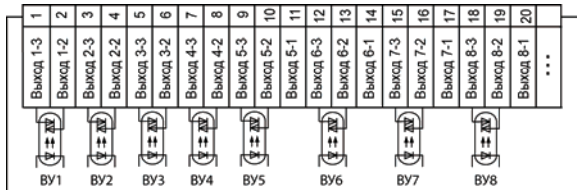


б)

Рисунок Б.3 – Схема подключения транзисторных оптопар прибора ТРМ 148-К: а) в корпусе Щ4, б) в корпусе Щ7

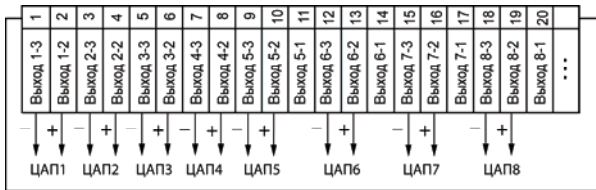
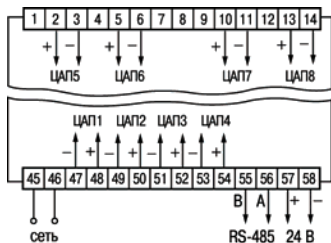


а)

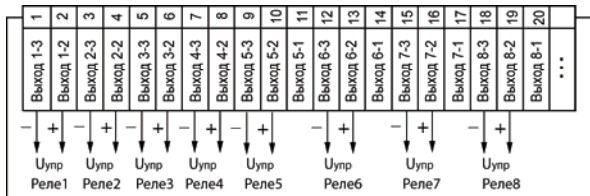
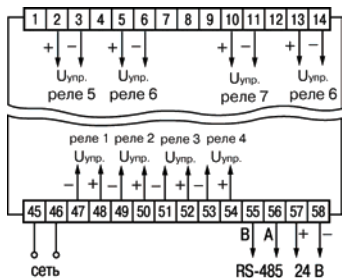


б)

Рисунок Б.4 – Схема подключения симисторных оптопар прибора ТРМ 148-С: а) в корпусе Щ4, б) в корпусе Щ7



а) б)
Рисунок Б.5 – Схема подключения ЦАП прибора ТРМ 148-И:
 а) в корпусе Щ4, б) в корпусе Щ7



а) б)
Рисунок Б.6 – Схема подключения твердотельных реле
 прибора ТРМ 148-Т: а) в корпусе Щ4, б) в корпусе Щ7

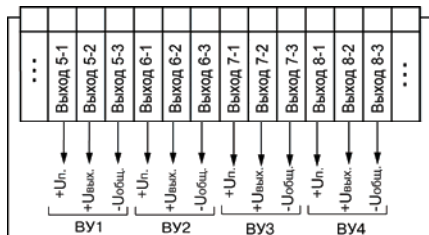


Рисунок Б.7 – Схема подключения выходных устройств прибора ТРМ 148-У

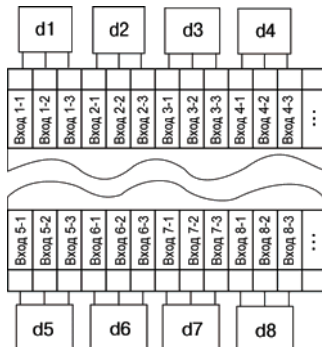


Рисунок Б.8 – Общая схема подключения измерительных датчиков

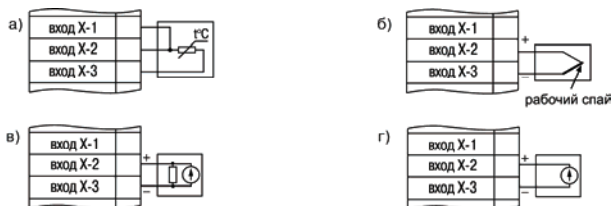


Рисунок Б.9 – Схемы подключения измерительных датчиков:
 а – термометры сопротивления; б – термопары;
 в – датчик с выходным сигналом тока от 0 (4) до 20 мА, от 0 до 5 мА;
 г – датчик с выходным сигналом напряжения от 0 до 50 мВ, от 0 до 1 В

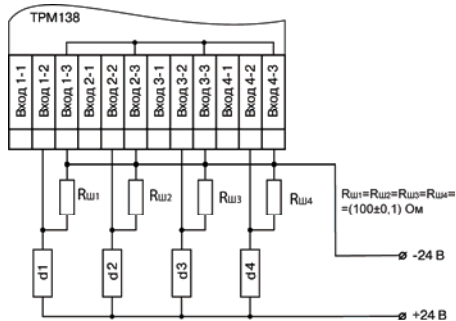


Рисунок Б.10 – Пример схемы подключения активных датчиков d1-d4 с выходным сигналом тока от 4 до 20 мА

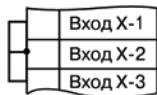


Рисунок Б.11 – Схема установки перемычек на неиспользуемый вход

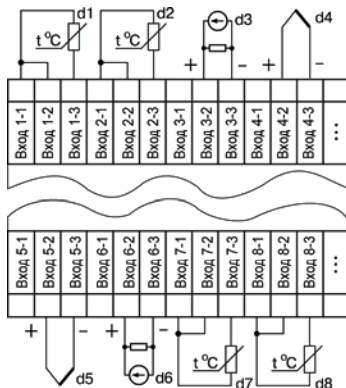


Рисунок Б.12 – Пример подключения датчиков различного типа

Приложение В. Перечни конфигурационных параметров

Перечень программируемых параметров представлен в таблице В.1.

Внимание! Параметры, представленные в таблице в конкретных папках, в разных модификациях могут быть расположены в других папках.

Таблица В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение/ Модификации
ОБЩИЕ ПАРАМЕТРЫ			
dEv	Название прибора		Устанавливает изготовитель,
vEr	Версия прошивки		Устанавливает изготовитель Модификации 1-6
mod.v	Модификация прибора		от 0 до 255 Модификации 1-6
sr.no	Серийный номер		от 1 до 9999 Модификации 1-6
ОБЪЕКТЫ			
n.Obj	Количество объектов		от 1 до 8
0.OBJ	Групповой атрибут дерева «Объекты»		0–Не редактируемый, Заводской 1–Редактируемый, Заводской 2–Не редактируемый, Пользовательский 3–Редактируемый, Пользовательский
Объекты \ Объект №...			
n.Ch	Кол-во каналов в в объекте		от 0 до 8 Модификации 1-6

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
Объекты \ Объект №... \ Ссылка №... на канал			
S.idx	Индекс канала		0–Канал №1 1–Канал №2 2–Канал №3 3–Канал №4 4–Канал №5 5–Канал №6 6–Канал №7 7–Канал №8 или отключен
Каналы			
0.SAU	Групповой атрибут дерева «Каналы»		0–Не редактируемый, Заводской 1–Редактируемый, Заводской 2–Не редактируемый, Пользовательский 3–Редактируемый, Пользовательский
Каналы \ Канал №...			
S.SAU	Семафор принадлежности объекту		0–Объект №1 1–Объект №2 2–Объект №3 3–Объект №4 4–Объект №5 5–Объект №6 6–Объект №7 7–Объект №8 8–Не занят
rEGL	Регулятор в канале		0–Выключен 1–Включен

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
insP	Инспектор в канале		0–Выключен 1–Включен Модификация 4
Ch	Групповой атрибут Канала		0–Не редактируемый, Заводской 1–Редактируемый, Заводской 2–Не редактируемый, Пользовательский 3–Редактируемый, Пользовательский
Входы			
0.Mes	Групповой атрибут дерева «Входы»		0–Не редактируемый, Заводской 1–Редактируемый, Заводской 2–Не редактируемый, Пользовательский 3–Редактируемый, Пользовательский
Cj-C	Режим коррекции по температуре свободных концов ТП	OFF	Выключен
		ON	Включен
			Модификации 1-6
Входы \ Вход №...			
in-t	Тип датчика	OFF	Датчик отключен
		R.426	Сu 100 ($\alpha=0,00426 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)
		R426	Сu 50 ($\alpha=0,00426 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)
		R.385	Pt 100 ($\alpha=0,00385 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)
		R.391	100 П ($\alpha=0,00391 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)
		E_L	ТХК (L)
		E_K	ТХА (K)
		U-50	Датчик $-50\dots+50 \text{ мВ}$
		R385	Pt 50 ($\alpha=0,00385 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)
		R391	50 П ($\alpha=0,00391 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
in-t	Тип датчика	<i>R428</i>	50 М ($\alpha=0,00428 \text{ }^\circ\text{C}^{-1}$)
		<i>I4.20</i>	Датчик 4...20 мА
		<i>I0.20</i>	Датчик 0...20 мА
		<i>I0.5</i>	Датчик 0...5 мА
		<i>U0_1</i>	Датчик 0...1 В
		<i>R.428</i>	100 М ($\alpha=0,00428 \text{ }^\circ\text{C}^{-1}$)
		<i>R-23</i>	53М ($\alpha=0,00426 \text{ }^\circ\text{C}^{-1}$)
		<i>E_B</i>	ТПР (В)
		<i>E_S</i>	ТПП (S)
		<i>E_R</i>	ТПП (R)
		<i>E_N</i>	ТНН (N)
		<i>E_J</i>	ТЖК (J)
		<i>E_A1</i>	ТВР (A-1)
		<i>E_A2</i>	ТВР (A-2)
		<i>E_A3</i>	ТВР (A-3)
		<i>E_T</i>	ТМК (T)
		<i>P.RES</i>	Резистивный датчик задвижки до 0,9 кОм
		<i>P0.20</i>	Датчик положения задвижки с токовым выходом 0..20мА
		<i>P0.5*</i>	Датчик положения задвижки с токовым выходом 0..5мА
		<i>CONT*</i>	Датчики контактные (сухие)
<i>R.617</i>	Ni 100 ($\alpha=0,00617 \text{ }^\circ\text{C}^{-1}$)		
<i>T426</i>	Cu 500 ($\alpha=0,00426 \text{ }^\circ\text{C}^{-1}$)		

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
in-t	Тип датчика	<i>T.428</i>	500 М ($\alpha=0,00428$ °C ⁻¹)
		<i>T.385</i>	Pt 500 ($\alpha=0,00385$ °C ⁻¹)
		<i>T.391</i>	500 П ($\alpha=0,00391$ °C ⁻¹)
		<i>T.617</i>	Ni 500 ($\alpha=0,00617$ °C ⁻¹)
		<i>T.426</i>	Cu 1000 ($\alpha=0,00426$ °C ⁻¹)
		<i>T.428</i>	1000 М ($\alpha=0,00428$ °C ⁻¹)
		<i>T.385</i>	Pt 1000 ($\alpha=0,00385$ °C ⁻¹)
		<i>T.391</i>	1000 П ($\alpha=0,00391$ °C ⁻¹)
		<i>T.617</i>	Ni 1000 ($\alpha=0,00617$ °C ⁻¹)
		<i>C.REG</i>	Резистивный датчик задвижки до 2,0 кОм
	Модификации 1-6		
in.Fd	Постоянная времени цифрового фильтра		0...1800 [с] (00:00...30:00 [мин]) Модификации 1-6
in.FG	Полоса цифрового фильтра		0...9999 [ед. изм.] Модификации 1-6
itrL	Период опроса датчика		0,1...30 [с] Модификации 1-6
in.SH	Коррекция «сдвиг характеристики»		-999...9999 [ед. изм.] Модификации 1-6
in.SL	Коррекция «наклон характеристики»		0.9...1.1 Модификации 1-6
Ain.L	Нижняя граница диапазона измерения (только для активных датчиков)		-999...9999 [ед. изм.] Модификации 1-6
Ain.H	Верхняя граница диапазона измерения (только для активных датчиков)		-999...9999 [ед. изм.] Модификации 1-6

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
dt	Групповой атрибут Входа		0–Не редактируемый, Заводской 1–Редактируемый, Заводской 2–Не редактируемый, Пользовательский 3–Редактируемый, Пользовательский
Вычислители \ Вычислитель №...			
CAL.t	Формула Вычислителя		0–rept – повторитель 1–su – взвешенная сумма 2–sqg – квадратный корень 3–rat – частное 4–top – максимум 5–bott – минимум 6–aurg – медиана 7–arif – среднее арифметическое 8–rh – вычислитель влажности 9–off – вычислитель отключен Модификации 2-6
A.ist	Психрометрический коэффициент для расчета влажности		от 0.064 до 0.14 Модификации 3, 4, 6
CL.Fd	Постоянная времени цифрового фильтра		0...1800 [с] (00:00...30:00 [мин])
CL.FG	Полоса цифрового фильтра		от 0 до 9999 [ед. изм.]
n.in.C	Кол-во аргументов вычислителя		от 1 до 8 Модификации 3, 4, 6
Вычислители \ Вычислитель №... \ Вход №... вычислителя			
t.in.	Тип аргумента Вычислителя		0–Вход прибора 1–Сетевой вход

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
in.	Номер Входа или Сетевого Входа		Вход 1...Вход 8
SCA	Весовой коэф. для формулы "Взвешенная сумма"		от -100 до 1000 Модификации 3, 4, 6
Регуляторы			
at.b4	Групповой атрибут АНР		0–Не редактируемый, Заводской 1–Редактируемый, Заводской 2–Не редактируемый, Пользовательский 3–Редактируемый, Пользовательский
Регуляторы \ Регулятор №...			
db	Зона нечувствительности регулятора		0...9999 [ед. изм.] Модификации 1, 3-6
rEG.t	Режим работы регулятора	CPR	Двухпозиционный (ON/OFF) Модификации 1, 3-6
		REGL	ПИД
OD.tP	Что подключено к регулятору		0–ПС выключен 1–ПС включен
r.OD.i	Номер подключ. Преобразователя сигнала		0–ПС №1 1–ПС №2 2–ПС №3 3–ПС №4 4–ПС №5 5–ПС №6 6–ПС №7 7–ПС №8

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
LBA	Контроль LBA-аварии		0–Нет контроля LBA 1–Есть контроль LBA Модификации 4-6
Регуляторы \ Регулятор №... \ ПИД-Регулятор			
Pb	Полоса пропорциональности		0.001...9999 [ед. изм.] Модификации 1, 3-6
ti	Постоянная интегрирования ti		0...65535 [с] (00:00...1092:15 [мин]) Модификации 1, 3-6
td.ti	td/ti – Отношение постоянной дифференцирования к постоянной интегрирования		0...0.3 Модификации 1, 3-6
i.UPr	Ограничение макс-сумма интеграла		–100...100 [ед. изм.] Модификации 1, 3-6
i.min	Ограничение ми-нимума интеграла		–100...100 [ед. изм.] Модификации 1, 3-6
P.nom	Номинальная мощность		–100...100 [ед. изм.] Модификации 1, 3-6
P.CLD	Коэффициент мощности холодильника		от 0.01 до 10
Регуляторы \ Регулятор №... \ Двухпозиционный (ON/OFF) регулятор			
HYS.C	Гистерезис двухпозиционного регулятора		0...9999 [ед. изм.] Модификации 1, 3-6
dEL	Время задержки переключения		0...200 [с] (00:00...3:20[мин]) Модификации 1, 3-6
HoLd	Мин. Время удержания		0...200 [с] (00:00...3:20[мин]) Модификации 1, 3-6

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение/ Модификации
Регуляторы \ Регулятор №... \ Авт-ая Настройка Регулятора \ Параметры настройки			
Y0	Уставка или нач. знач. вых.сигнала		-9999...9999 [ед. изм.] Модификации 1, 3-6
YдоР	Максимально допустимое отклонение регулируемой величины		0...999 [ед. изм.] Модификации 1, 3-6
vSP	Допустимая скорость измене-ния уставки		от 0 до 9999
Регуляторы \ Регулятор №... \ Авт-ая Настройка Регулятора \ Параметры ИМ			
R.el	Тип исполнительного механизма		ТЭН зadвижка
t.val	Время полного хода 3х позиционного исп.механизма		от 1 до 999 Модификации 3, 6
P.tol	Отклонение мощности на 3-х поз. ИМ		от 1 до 63 Модификации 3, 6
Регуляторы \ Регулятор №... \ Авт-ая Настройка Регулятора \ Допуски			
dRs	Отклонение вектора		от 0.01 до 0.2
dGs	Отклонение фазы		от 0.01 до 0.5
dSKO	Среднее квадратичное отклонение		от 0.01 до 0.5
Регуляторы \ Регулятор №... \ Авт-ая Настройка Регулятора \ Оптимальные данные			
Rsop	Вектор		от 0.3 до 1.5
Gsop	Фаза		от -180 до -80
B3	Отношение периода колебаний системы к постоянной интегрирования		от 1 до 5

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
Регуляторы \ Регулятор №... \ Авт-ая Настройка Регулятора \ Параметры модели объекта			
En	Отношение T2/T1 расчетной модели объекта (1.0..51.1)		от 0.001 до 300
Ve	Относительное запаздывание модели объекта (0.1..2.0)		от 0.001 до 100
Преобразователи сигналов \ Преобразователь сигналов №...			
HAnd	Режим работы Преобразователя Сигнала		0–Нормальный 1–Ручной
S.OD	Семафор занятости ПС		0–Откл. 1–Канал №1 2–Канал №2 3–Канал №3 4–Канал №4 5–Канал №5 6–Канал №6 7–Канал №7 8–Канал №8
Alr.t	Тайм-аут аварии		0..600 [с] (00:00...10:00 [мин])
P.Alr	Аварийное значение выходного сигнала		от -100 до 100 [%]
P.rES	Максимальная допустимая скорость изменения выходного сигнала		от 0 до 100 [%/мин] Модификации 1, 3-6
P.Upr	Ограничение максимального значения выходного сигнала		от -100 до 100 [%] Модификации 1, 3-6
P.min	Ограничение минимального значения выходного сигнала		от -100 до 100 [%] Модификации 1, 3-6

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
F.in	Номер сетевого входа-источника входного сигнала		0—Вход №1 1—Вход №2 2—Вход №3 3—Вход №4 4—Вход №5 5—Вход №6 6—Вход №7 7—Вход №8
Cp.t	Режим работы ПС		0—Линейный 1—Ступенчатый
Cp.tL	Тип логики при дискретном режиме работы		0—прямая логика 1—обратная логика 2—"П"-образная 3—"U"-образная
HYS.P	Гистерезис ПС при дискретном режиме работы		от 0 до 0.5
Преобразователи сигналов \ Преобразователь сигналов №... \ Диапазон №...			
nPC	Кол-во исполнительных механизмов (ИМ)		от 0 до 8
PCP.i	Ссылка №... на БУИМ		0—БУИМ №1 1—БУИМ №2 2—БУИМ №3 3—БУИМ №4 4—БУИМ №5 5—БУИМ №6 6—БУИМ №7 7—БУИМ №8

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
Блоки управления исполнительными механизмами \ БУИМ №...			
S.MD	Семафор занятости БУИМ		0–ПС №1 1–ПС №2 2–ПС №3 3–ПС №4 4–ПС №5 5–ПС №6 6–ПС №7 7–ПС №8 8–Свободен
PCP	Нижний порог рабочего сигнала БУИМ		от 0 до 1
db.F	Зона нечувствительности для задвижек (%)		от 0.05 до 10 Модификации 3, 6
dLP	Наличие датчика положения задвижки		0–Нет 1–Есть Модификации 3, 6
t.DP	Тип подключения датчика положения		0–Вход прибора 1–Сетевой вход
i.DP	Номер входа дат-чика положения		0–№1 1–№2 2–№3 3–№4 4–№5 5–№6 6–№7 7–№8 Модификация 6

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
t.StP	Мин. время остановки задвижки		1...60 [с] (00:01...1:00 [мин]) Модификации 3, 6
tP.L	Мин. время работы задвижки		от 0.1 до 10 [с] Модификации 3, 6
tP.H	Полное время хода задвижки		1...900 [с] (00:01...15:00 [мин]) Модификации 3, 6
tFP	Время выборки люфта задвижки		от 0.1 до 10 [с] Модификации 3, 6
LSP	Исходное положение задвижки в %		от 0 до 100 [%] Модификации 3, 6
SE.P	Тип исполнительного механизма		0–ИМ отключен 1–2-позиционный ИМ 2–3-позиционный ИМ Модификации 3, 6
OP	Ссылка №... на вых.элемент		0–Не задействован 1–Выходн.элемент №1 2–Выходн.элемент №2 3–Выходн.элемент №3 4–Выходн.элемент №4 5–Выходн.элемент №5 6–Выходн.элемент №6 7–Выходн.элемент №7 8–Выходн.элемент №8 Модификации 1, 4-6
Выходные элементы \ Выходной элемент №...			
S.OE	Семафор занятости ВЭ		0–БУИМ №1 1–БУИМ №2 2–БУИМ №3

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
S.OE	Семафор занятости ВЭ		3–БУИМ №4 4–БУИМ №5 5–БУИМ №6 6–БУИМ №7 7–БУИМ №8 8–Регистратор№1 9–Регистратор№2 10–Регистратор№3 11–Регистратор№4 12–Регистратор№5 13–Регистратор№6 14–Регистратор№7 15–Регистратор№8 16-Реле аварии 17-Инспектор №1 18-Инспектор №2 19-Инспектор №3 20-Инспектор №4 21-Инспектор №5 22-Инспектор №6 23-Инспектор №7 24-Инспектор №8 25-Откл.
Pou	Тип выходного элемента		0–Линейный 1–Аналоговый Модификации 1-6
tHP	Период ШИМ-импульсов при регулировании		1...81 [с] (00:01...1:21[мин]) Модификации 1, 4, 5
t.L	Минимальная длительность импульсов при ШИМ-регулировании		от 0.05 до 0.5 [с] Модификации 1, 4, 5

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
Уставки \ Уставки при ПС №... \ Уставка при состоянии ...			
or.SP	Наличие коррекции уставки		0-уставка без коррекции 1-уставка+график1 2-уставка+график2 3-уставка+график3 4-уставка+график4 5-уставка+график5 6-уставка+график6 7-уставка+график7 8-уставка+график8 Модификации 1, 3-6
LF.LU	Скорость выхода на уставку		0...9999 [ед. изм./мин] Модификации 1, 3-6
P.-SP	Тип уставки	NO	Значение
		YES	Мощность
			Модификации 1, 3-6
b.CH.L	Нижняя граница задания уставки		-9999...9999 [ед. изм.]
b.CH.H	Верхняя граница задания уставки		-9999...9999 [ед. изм.]
SP.LU	Значение уставки		-9999...9999 [ед. изм.] Модификации 1, 3-6
Инспекторы \ Инспектор №... \			
Rel.a	Подключенный к инспектору ВЭ		0-Не задействован 1-Выходн. элемент №1 2-Выходн. элемент №2 3-Выходн. элемент №3 4-Выходн. элемент №4 5-Выходн. элемент №5 6-Выходн. элемент №6 7-Выходн. элемент №7 8-Выходн. элемент №8 Модификации 2, 4-6

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
Инспекторы \ Инспектор №... \ При состоянии ...			
E.USE	Использование инспектора при данном состоянии		0-Не используется 1-Используется Модификации 2, 4-6
LG.tY	Тип логики при данном состоянии		0-Обратная логика 1-Прямая логика 2-П-образная 3-U-образная Модификации 2, 4-6
rF.Pt	Точка отсчета порогов инспектора		0-относит.Порогов 1-абсол.пороги Модификации 4-6
A.i.j	Нижний порог		от -999 до 9999 [ед. изм.] Модификации 2, 4-6
A.i.j	Верхний порог		от -999 до 9999 [ед. изм.] Модификации 2, 4-6
Инспекторы \ Инспектор №... \ Времена задержек Инспектора			
HYS.C	Гистерезис двухпозиционного регулятора		0...9999 [ед. изм.]
dEL	Время задержки переключения		0...200 [с] (00:00...3:20 [мин]) Модификации 2, 4-6
HoLd	Мин. Время удержания		0...200 [с] (00:00...3:20 [мин])

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
Инспекторы \ Инспектор №... \ Блокировки срабатывания инспектора \ Блокировка ...			
BL.St	Блокировка срабатывания		0-нет блокировки 1-по времени 2-по достиж. уставки 3-до входа в разрешенный диапазон или по времени Модификации 2, 4-6
BL.t	Время блокировки		1...900 [с] (00:01...15:00 [мин]) Модификации 2, 4-6
Регистраторы \ Регистратор №...			
Ao.L	Нижняя граница диапазона регистрации		от -999 до 9999 [ед. изм.]
Ao.H	Верхняя граница диапазона регистрации		от -999 до 9999 [ед. изм.]
Er.St	Состояние при аварии		1-Выключен 2-Включен
OP.i	Номер выходного элемента		0-Не задействован 1-Выходн.элемент №1 2-Выходн.элемент №2 3-Выходн.элемент №3 4-Выходн.элемент №4 5-Выходн.элемент №5 6-Выходн.элемент №6 7-Выходн.элемент №7 8-Выходн.элемент №8
Логика принятия решения об аварии			
at.pr	Групповой атрибут		0-Не редактируемый, Заводской 1-Редактируемый, Заводской 2-Не редактируемый, Пользовательский 3-Редактируемый, Пользовательский

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
Логика принятия решения об аварии \ Логика в объекте №... \ Реш. при состоянии...			
log.a	Реш. при состоянии...		0-ИЛИ 1-И Модификации 4-5
Блоки LBA-аварии \ Параметры LBA-аварии			
d.LBA	Минимально необходимое изменение входной величины		от 0.001 до 9999 Модификации 4-6
t.LBA	Время контроля LBA-аварии		1...600 [с] (00:01...10:00 [мин]) Модификации 4-6
Графики \ Входы графиков			
at.a2	Групповой атрибут		0-Не редактируемый, Заводской 1-Редактируемый, Заводской 2-Не редактируемый, Пользовательский 3-Редактируемый, Пользовательский Модификации 5,6
in.Gr	Вход графика №...		0-Не подключен 1-Вычислитель №1 2-Вычислитель №2 3-Вычислитель №3 4-Вычислитель №4 5-Вычислитель №5 6-Вычислитель №6 7-Вычислитель №7 8-Вычислитель №8 9-Время состояния Модификации 1,3-6

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
Графики \ График №...			
Ch.At	Групповой атрибут дерева «Графики»		0-Не редактируемый, Заводской 1-Редактируемый, Заводской 2-Не редактируемый, Пользовательский 3-Редактируемый, Пользовательский
Node	Число узловых точек графика		от 0 до 10 Модификации 1,3-6
Графики \ График №... \ Точка №...			
absc	X-входная величина		от -999 до 9999 Модификации 1,3-6
ordn	Y-корректирующее значение		от -16383 до 16383 Модификации 1,3-6
Мастер сети			
at.c2	Групповой атрибут дерева «Мастер сети»		0-Не редактируемый, Заводской 1-Редактируемый, Заводской 2-Не редактируемый, Пользовательский 3-Редактируемый, Пользовательский
r.co	Режим работы прибора		0-Подчиненный 1-Мастер
t.q	Период опроса		от 0.1 до 80 [с]
nu.qu	Размер очереди опроса		от 0 до 32
Мастер сети \ Элемент очереди опроса №...			
p.chr	Имя параметра для опроса		name
Adr	Адрес опрашиваемого оперативного параметра		от 0 до 255 при a.len = 8 от 0 до 2047 при a.len = 11

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
q.n	Групповой атрибут элемента очереди мастера		0-Не редактируемый, Заводской 1-Редактируемый, Заводской 2-Не редактируемый, Пользовательский 3-Редактируемый, Пользовательский
Сетевые параметры прибора			
n.Flт	Количество используемых сетевых входов		от 0 до 8
0.485	Групповой атрибут дерева «Сетевые параметры прибора»		0-Не редактируемый, Заводской 1-Редактируемый, Заводской 2-Не редактируемый, Пользовательский 3-Редактируемый, Пользовательский
bPS	Скорость обмена		0–2400 1–4800 2–9600 3–14400 4–19200 5–28800 6–38400 7–57600 8–115200, [бит/с] Модификации 1-6
LEn	Длина слова данных		0–7 1–8 Модификации 1-6

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
PrtY	Контроль по четности	NO	0—Отсутствует
		EVEN	1—Четность
		ODD	2—Нечетность
			Модификации 1-6
Sbit	Количество стоп-бит		0—1 1—2
			Модификации 1-6
A.Len	Размер сетевых адресов		0—8 1—11
			Модификации 1-6
Addr	Базовый адрес прибора		от 0 до 255 при a.len = 8 от 0 до 2047 при a.len = 11
Rs.dl	Задержка ответа по RS-485		от 0 до 50 [мс]
			Модификации 1-6
Сетевые параметры прибора \ Сетевой вход №...			
data	Формат принимаемых данных		0—S.FL.b 1—S.FL.d 2—CLK.b 3—CLK.d 4—DEC dot.b 5—DEC dot.d 6—Float 7—Strg
t.inc	Наличие моди-фикатора време-ни в данных		0—Нет 1—Есть
Sour	Адрес источника сообщения		от 0 до 2047
Char	Имя параметра, принимаемого фильтром		name

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение /Модификации
Fltr	Групповые атрибуты сетевого входа		0–Не редактируемый, Заводской 1–Редактируемый, Заводской 2–Не редактируемый, Пользовательский 3–Редактируемый, Пользовательский
Служебные параметры			
doG	Количество сбросов по watchdog		0...9999 Модификации 1-6
220	Количество пропаданий питания		0...9999 Модификации 1-6
rES	Общее количество сбросов		0...9999 Модификации 1-6
r.SrC	Причина последнего пересброса		0–e.res – внешний пересброс 1–p-on – сброс по включению питания 2–dog – сработал сторожевой таймер 3–e.fltr – сбой обмена с внешней EEPROM 4–p.fltr – сбой системы таймеров и ШИМ'ов 5–r.fltr – повреждение данных в ОЗУ 6–не разрешенный к исполнению код Модификации 1-6
behv	Реакция прибора на случайное отключение питания	RUN	Переход в состояние «РАБОТА»
		STOP	Переход в состояние «СТОП»
		FAIL	Переход в состояние «АВАРИЯ»
		RET.A	Возврат в тот же режим
			Модификации 1-6
bL.rU	Ручное управление мощностью	on	Блокировка установлена
		off	Блокировка снята
			Модификации 1-6

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение /Модификации
al.re	Номер ВЭ, на который подается аварийный сигнал		0–Не задействован 1–Выходн.элемент №1 2–Выходн.элемент №2 3–Выходн.элемент №3 4–Выходн.элемент №4 5–Выходн.элемент №5 6–Выходн.элемент №6 7–Выходн.элемент №7 8–Выходн.элемент №8 Модификации 1-6
Str.s	Запуск программ по сети		0–Запрещен 1–Разрешен
Доступ с передней панели			
A.Mes	Атрибуты доступа к дереву «Входы»		0–Только по паролю 1–Чтение без пароля 2–Пароль не нужен
A.CAL	Атрибуты доступа к дереву «Вычислители»		0–Только по паролю 1–Чтение без пароля 2–Пароль не нужен
A.OBJ	Атрибуты доступа к объектам		0–Только по паролю 1–Чтение без пароля 2–Пароль не нужен
pa.b4	Атрибуты доступа АНР		0–Только по паролю 1–Чтение без пароля 2–Пароль не нужен
pa.pr	Атрибуты доступа к дереву «Логика принятия решения об аварии»		0–Только по паролю 1–Чтение без пароля 2–Пароль не нужен

Продолжение таблицы В.1

Имя	Название	Символы на ЦИ2	Значение / Модификации
pa.a2	Атрибуты доступа к дереву «Входы графиков»		0–Только по паролю 1–Чтение без пароля 2–Пароль не нужен
pa.c2	Атрибуты доступа к дереву «Мастер сети»		0–Только по паролю 1–Чтение без пароля 2–Пароль не нужен
A.485	Атрибуты доступа к дереву «Сетевые параметры прибора»		0–Только по паролю 1–Чтение без пароля 2–Пароль не нужен
pa.cf	Атрибуты доступа к дереву смены конфигураций		0–Только по паролю 1–Чтение без пароля 2–Пароль не нужен
Параметры индикации			
ind.r	Частота обновления индикации		0...60 [с] (00:00...1:00 [мин]) значение 0.00 соответствует обновлению индикации непосредственно после измерения Модификации 1-6
ind.S	Код видимости параметров		от 1 до 3 Модификации 1-6
ind.t	Время циклической индикации		1...600 [с] (00:01...10:00 [мин]) Модификации 1-6
dP	Индикация Вычислителя №...		от 0 до 3 Модификации 1-6

Приложение Г. Подключение термометров сопротивления по двухпроводной схеме

Г.1 Применяемые в качестве датчиков термометры сопротивления должны соединяться с входами прибора по трехпроводной схеме, использование которой нейтрализует влияние сопротивления соединительных проводов на результаты измерения. Однако в технически обоснованных случаях (например, когда установка прибора производится на объектах, оборудованных ранее проложенными монтажными трассами) соединение может быть выполнено и по двухпроводной схеме.

При использовании двухпроводной схемы следует помнить, что показания прибора в некоторой степени будут зависеть от изменения температуры среды, окружающей линию связи «датчик-прибор».

Схема подключения термометра сопротивления к контактам **Входа** приведена на рисунке Г.1.

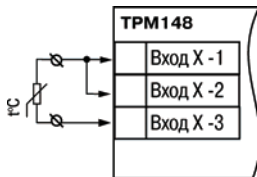


Рисунок Г.1 – Схема подключения термометра сопротивления по двухпроводной схеме ко Входу

При использовании двухпроводной схемы перед началом эксплуатации прибора необходимо выполнить действия, указанные в п.п. Г.2...Г.8.

Г.2 Произвести подключение датчика к соответствующему входу прибора в соответствии с тем, как это указано на рис. Г.1.

Г.3 Подключить к линии связи «датчик–прибор» (к противоположным от прибора концам линии) вместо термометра магазин сопротивления типа P4831 (или подобный ему с классом точности не хуже 0,05).

Г.4 Установить на магазине значение, равное сопротивлению термометра при температуре 0 °С (50,000 или 100,000 Ом в зависимости от типа применяемого датчика).

Г.5 Подать питание на прибор и на соответствующем канале по показаниям индикатора ЦИ1 зафиксировать величину отклонения температуры от значения 0,0 °С. Полученное отклонение всегда должно иметь положительное значение, а величина его будет зависеть от сопротивления линии связи «датчик–прибор».

Г.6 Установить для датчика параметром Сдвиг характеристики **in.SH** коэффициент коррекции, равный значению, зафиксированному при выполнении работ по п. Г.5, но взятому с противоположным знаком, т. е. со знаком «минус».

Пример. После подключения к входу второго канала термометра сопротивления по двухпроводной схеме и выполнения работ по п. Г.5 на индикаторе ЦИ1 зафиксированы показания 12,6°С. Для компенсации сопротивления линии связи значение программируемого параметра **in.SH** датчика третьего канала следует установить равным –012,6.




Г.7 Проверить правильность задания коррекции, для чего, не изменяя сопротивления на магазине, перевести прибор в режим «РАБОТА» и убедиться, что показания на соответствующем канале индикатора ЦИ1 равны 0 °С (с абсолютной погрешностью не хуже ±0,2 °С).


Г.8 Отключить питание прибора. Отсоединить линию связи «датчик-прибор» от магазина сопротивления и подключить ее к термометру.



Приложение Д. Юстировка датчика положения задвижки

Д.1 Для канала с подключенным датчиком положения в программируемом параметре **in_t** устанавливается код, соответствующий подсоединенному датчику, например, P.r0.9).

Д.2 Задвижка устанавливается в крайнее закрытое положение.


Д.3 Нажатием клавиш  +  осуществляется вход в процедуру юстировки датчика, при появлении на ЦИ1 мигающей надписи **CALb**, пользователь подтверждает вход в процедуру юстировки клавишей .

Д.4 Пользователь вводит пароль "118" и нажимает кнопку  на передней панели прибора. Пользователь должен убедиться в появлении на цифровом индикаторе заставки, представленной на рисунке Д.1.

Д.5 Пользователь должен выбрать для юстировки канал «С2». Нажимая кнопками  и , убедиться в появлении на ЦИ3 значения «С2» (Выбор юстируемого канала).

Примечание – С2 – обозначение номера входа (считая от 1). При повторении процедуры для других входов номера будут – с4, с6 и с8, соответственно, – именно к этим входам подключается, как правило, ДПЗ.

Д.6 Пользователь должен нажать кнопку  и убедиться в появлении на ЦИ4 значения «0» (готовность прибора к юстировке крайнего закрытого положения задвижки) (см. рисунок Д.2).

Д.7 Пользователь должен нажать кнопку  и наблюдать последовательное появление на индикаторе четырех прочерков на ЦИ2 . По окончании юстировки на ЦИ2 отображается заставка и вычисленное прибором значение юстировочного коэффициента (рисунок Д.3).

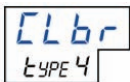


Рисунок Д.1

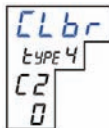


Рисунок Д.2

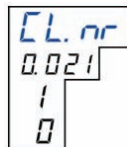




Рисунок Д.3

Д.8 Для записи юстировочного коэффициента в память прибора пользователь нажимает кнопку . После записи прибор выходит из меню юстировки и переходит в состояние, из которого юстировка была запущена.

Д.9 Пользователь устанавливает задвижку в крайнее открытое положение.

Д.10 Пользователь повторяет действия по п.п. Д.4-Д.6.

Д.11 Пользователь кратковременно нажимает кнопку  и убеждается в появлении на цифровом индикаторе значения «99» (готовность прибора к юстировке крайнего открытого положения задвижки).

Д.12 Пользователь повторяет действия по п.п. Д.7, Д.8.

Д.13 Юстировка ДПЗ для выбранного канала завершена. Показания прибора в измерения положения задвижки должны быть равны 100,0.

Лист регистрации изменений

№ изменения	Номера листов (стр.)				Всего листов (стр.)	Дата внесения	Подпись
	измен.	заменен.	новых	аннулир.			



Центральный офис:

111024, Москва, 2-я ул. Энтузиастов, д. 5, корп. 5

Тел.: (495) 221-60-64 (многоканальный)

Факс: (495) 728-41-45

www.owen.ru

Отдел сбыта: sales@owen.ru

Группа тех. поддержки: support@owen.ru

Рег. № 1511

Зак. №