ТРМ10

Измеритель ПИД-регулятор микропроцессорный одноканальный

Руководство по эксплуатации

КУВФ.421210.002 РЭ9

07.2022
версия 1.51

Содержание

Введение **4**
Предупреждающие сообщения **5**
Используемые аббревиатуры **6**
Соответствие символов ЦИ буквам латинского алфавита **7**
1 Назначение и функции **8**
2 Технические характеристики и условия эксплуатации **9**
2.1 Технические характеристики 9
2.2 Условия эксплуатации 14
3 Меры безопасности **15**
4 Монтаж **16**
4.1 Установка прибора щитового крепления Щ1 16
4.2 Установка прибора щитового крепления Щ2 17
4.3 Установка прибора щитового крепления Щ5 18
4.4 Установка прибора DIN-реечного крепления Д 18
4.5 Установка прибора настенного крепления Н 19
5 Подключение **21**
5.1 Рекомендации по подключению 21
5.2 Схемы гальванической развязки 21
5.3 Порядок первого включения 23
5.4 Назначение контактов клеммника 24
5.5 Подключение по интерфейсу RS-485 25
5.6 Подключение к дискретному входу 25
5.7 Подключение датчиков 26
5.7.1 Общие сведения 26
5.7.2 Подключение ТС по трехпроводной схеме 26
5.7.3 Подключение ТС по двухпроводной схеме 26
5.7.4 Подключение ТП 27
5.7.5 Подключение датчиков с унифицированным выходным сигналом тока или напряжения 28
5.8 Подключение нагрузки к ВУ 29
5.8.1 Подключение нагрузки к ВУ типа «Р» 29
5.8.2 Подключение нагрузки к ВУ типа «К» 29
5.8.3 Подключение нагрузки к ВУ типа «Т» 29
5.8.4 Подключение нагрузки к ВУ типа «С» 29
5.8.5 Подключение нагрузки к ВУ типа «И» 30
5.8.6 Подключение нагрузки к ВУ типа «У» 31
6 Эксплуатация **32**
6.1 Принцип работы 32
6.1.1 Общие принципы ПИД-регулирования 33
6.1.2 Работа ПИД-регулятора при изменении режимов работы прибора 34
6.2 Управление и индикация 34
6.3 Включение и работа 38
7 Настройка **39**
7.1 Настройка параметров 39
7.2 Настройка входов 40
7.2.1 Настройка входа 1 40
7.2.2 Настройка входа 2 45
7.3 Настройка ВУ1 45

7.3.1 Настройка дискретного ВУ1 ... 45
7.3.2 Настройка аналогового ВУ1 ... 52
7.4 Настройка ВУ2 ... 57
7.4.1 Настройка дискретного ВУ2 ... 57
7.4.2 Настройка аналогового ВУ2 ... 59
7.5 Диагностика неисправности контура регулирования ... 61
7.6 Настройка ПИД-регулятора (автонастройка) ... 62
7.7 Настройка индикации ... 62
7.7.1 Выходная мощность ... 64
7.7.2 Настройка экранов ... 65
7.8 Настройка RS-485 ... 66
7.9 Настройка защиты от редактирования и скрытия параметров ... 67
7.10 Восстановление заводских настроек ... 68
8 Техническое обслуживание ... 70
8.1 Общие указания ... 70
9 Комплектность ... 70
10 Маркировка ... 70
11 Упаковка ... 71
12 Транспортирование и хранение ... 71
13 Гарантийные обязательства ... 71
ПРИЛОЖЕНИЕ А. Перечень подключаемых датчиков ... 72
ПРИЛОЖЕНИЕ Б. Список регистров Modbus ... 74

Введение

Настоящее руководство по эксплуатации предназначено для ознакомления обслуживающего персонала с устройством, принципом действия, конструкцией, технической эксплуатацией и обслуживанием одноканального измерителя-регулятора с универсальным входом ТРМ10, в дальнейшем по тексту именуемого «прибор» или «ТРМ10».

Подключение, настройка и техобслуживание прибора должны производиться только квалифицированными специалистами после прочтения настоящего руководства по эксплуатации.

Прибор выпускается в соответствии с ТУ 4217-041-46526536-2013.

Прибор изготавливается в различных модификациях, указанных в коде полного условного обозначения:

ТРМ10 − Х.У2.ХХ.RS

Тип корпуса:
Щ1 − щитовой, 96х96х53 мм, IP54 со стороны передней панели;
Щ2 − щитовой, 96х48х100 мм, IP54 со стороны передней панели;
Щ5 − щитовой, 48х48х103 мм, IP54 со стороны передней панели;
Д − DIN-реечный, 90х88х59 мм, IP54 со стороны передней панели;
Н − настенный, 129х110х69 мм, IP54

Тип входа:
У2 − универсальный измерительный вход, два индикатора красного цвета;
У3 – универсальный измерительный вход, два индикатора зеленого цвета

Тип выхода:
Р − электромагнитное реле 8 А 220 В;
К − транзисторная оптопара n-p-n типа 400 мА 60 В;
С − симисторная оптопара 50 мА 250 В;
Т − выход 4....6 В 40 мА для управления внешним твердотельным реле;
И − ЦАП «параметр – ток 4...20 мА»;
У − ЦАП «параметр – напряжение 0...10 В».

Дополнительный выход:
RS − интерфейс RS-485;
<нет> − встроенный ИП24.

Предупреждающие сообщения

В данном руководстве применяются следующие предупреждения:

ОПАСНОСТЬ
Ключевое слово ОПАСНОСТЬ сообщает о **непосредственной угрозе опасной ситуации**, которая приведет к смерти или серьезной травме, если ее не предотвратить.

ВНИМАНИЕ
Ключевое слово ВНИМАНИЕ сообщает о **потенциально опасной ситуации**, которая может привести к небольшим травмам.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ
Ключевое слово ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ сообщает о **потенциально опасной ситуации**, которая может привести к повреждению имущества.

ПРИМЕЧАНИЕ
Ключевое слово ПРИМЕЧАНИЕ обращает внимание на полезные советы и рекомендации, а также информацию для эффективной и безаварийной работы оборудования.

Ограничение ответственности
Ни при каких обстоятельствах ООО «Производственное объединение ОВЕН» и его контрагенты не будут нести юридическую ответственность и не будут признавать за собой какие-либо обязательства в связи с любым ущербом, возникшим в результате установки или использования прибора с нарушением действующей нормативно-технической документации.

Используемые аббревиатуры

ВУ – выходное устройство;

ДХС – датчик «холодного спая»;

ИМ – исполнительный механизм;

ИП24 – источник питания 24 В для подключаемых датчиков;

КХС – компенсация «холодного спая»;

ЛУ – логическое устройство;

НСХ – номинальная статическая характеристика;

ПИД – пропорционально-интегрально-дифференциальный (закон или регулятор);

ПК – персональный компьютер;

ТП – преобразователь термоэлектрический (термопара);

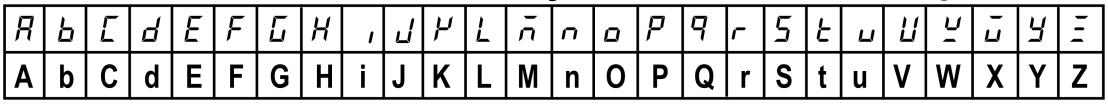
ТС – термопреобразователь сопротивления;

ЦАП – цифро-аналоговый преобразователь;

ЦИ – цифровой индикатор;

ШИМ – широтно-импульсная модуляция.

Соответствие символов ЦИ буквам латинского алфавита

																							
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

1 Назначение и функции

Прибор предназначен для измерения и автоматического регулирования температуры (при использовании в качестве первичных преобразователей термопреобразователей сопротивления или термоэлектрических преобразователей), а также других физических параметров (давления, влажности, расхода, уровня и т. п.), значение которых первичными преобразователями (датчиками) может быть преобразовано в напряжение постоянного тока или унифицированный электрический сигнал силы постоянного тока, в единицах измерения физической величины или в процентах от максимального значения диапазона измерений.

Прибор относится к изделиям государственной системы промышленных приборов и средств автоматизации.

Прибор зарегистрирован в Государственном реестре средств измерений.

Функции прибора

Работа с входными сигналами:

- измерение температуры, давления, влажности, расхода, уровня и т. п. по двум независимым каналам;
- обработка входных сигналов:
  - цифровая фильтрация и коррекция;
  - масштабирование входного сигнала.
- вычисление и индикация:
  - квадратного корня из измеряемой величины;
- работа с датчиками, подключенными через барьер искрозащиты;
- анализ динамики входных сигналов (рост, падение, удержание);
- питание активных датчиков от встроенного источника питания (только для модификации с ИП24).

Индикация и настройка:

- отображение на ЦИ:
  - текущего измеренного значения, уставки, выходной мощности, вычисленной математической функции, динамики сигнала;
- автоматическая смена отображения параметров на ЦИ;
- сброс значений параметров прибора до заводских настроек;
- скрытие пунктов меню и защита от редактирования параметров.

Управление ИМ:

- настраиваемая логика работы ЛУ («нагреватель», «холодильник», сигнализатор, регистратор, ПИД-регулятор);
- формирование выходного тока 4…20 мА или напряжения 0…10 В для управления по П-закону.

Обработка аварийных ситуаций:

- отслеживание обрыва или «залипания» в контуре регулирования, обрыва датчиков и выхода измеренного сигнала за допустимый диапазон для выбранного типа датчика;
- автоматическое восстановление процесса регулирования после устранения обрыва датчика или выхода показаний за диапазон измерения;
- переключение выходов в безопасное состояние при аварии и в режиме «Стоп».

Интерфейс RS-485 (только для модификации с RS-485):

- регистрация данных и конфигурирование прибора с помощью ПК через интерфейс RS-485;
- дистанционное управление процессом регулирования (запуск, остановка, изменение режимов и уставок).

2 Технические характеристики и условия эксплуатации

2.1 Технические характеристики

Таблица 2.1 – Характеристики прибора

Наименование		Значение
Питание	Диапазон входного напряжения питания для всех типов модификаций: постоянное переменное частота	 21...120 В 90...264 В 47...63 Гц
	Номинальное входное напряжение: постоянное переменное частота	 24 В 230 В 50 Гц
	Потребляемая мощность при питании от источника переменного напряжения, не более	10 ВА
	Потребляемая мощность при питании от источника постоянного напряжения, не более	8 Вт
Источник встроенного питания*	Выходное напряжение ИП24	= 24 В
	Максимальный ток ИП24	50 мА
	Допуск по выходному напряжению	± 2,4 В (10 %)
Измерительный вход	Количество измерительных каналов	1
	Время опроса входа ТС/ТП и других типов датчиков, не более	1 с
	Предел допускаемой основной приведенной (от диапазона измерений) погрешности измерения, не более**: ТС ТП с включенной КХС ТП с отключенной КХС токовые сигналы (4…20 мА, 0...5 мА, 0…20 мА) сигналы напряжения (–50...+50 мВ, 0...1 В)	 0,25 % 0,5 % 0,25 % 0,25 % 0,25 %
	Дополнительная приведенная к диапазону измерений погрешность измерения, вызванная изменением температуры окружающей среды в пределах рабочего диапазона, на каждые 10 градусов, доля от основной в режиме измерения тока в режиме измерения напряжения для ТП, не более для ТС, не более	 0,25 предела основной 0,25 предела основной 0,25 предела основной 0,25 предела основной
	Входное сопротивление при измерении сигналов напряжения, не менее	300 кОм
	Номинальное сопротивление встроенного шунтирующего резистора	39,2 Ом***

Продолжение таблицы 2.1

Наименование		Значение
	Величина максимально допустимого напряжения на измерительных клеммах	3 В
	Время установления рабочего режима при измерении входных сигналов, не более	10 мин
Дискретный вход	Количество дискретных входов	1
	Величина максимально допустимого напряжения на клеммах	3 В
	Максимальный ток входа, не менее	10 мА
	Тип элемента коммутации	Транзисторный ключ (открытый коллектор) типа n-p-n, «сухие» контакты реле
	Гальваническая развязка	отсутствует
	Максимальная длина подключаемых ко входу проводников, не более	20 м
	Частота обработки дискретного входного сигнала	1 Гц (отсутствие высокочастотных сигналов)
Выходные устройства (ВУ)	Количество ВУ	2****
Интерфейс обмена данными***	Тип интерфейса	RS-485
	Протокол обмена данными	Modbus RTU, Modbus ASCII
	Режим работы интерфейса	Slave
	Скорость обмена данными	2,4; 4,8; 9,6; 14,4; 19,2; 28,8; 38,4; 57,6; 115,2 кбод/с
	Параметры обмена данными: количество бит данных бит четности количество стоп-бит Задержка ответа прибора	 7******, 8 n, e, o 1, 2 0...20 мс
Общие сведения	Габаритные размеры прибора: щитовой Щ1 щитовой Щ2 щитовой Щ5 DIN-реечный Д настенный Н	 (96 × 96 × 53) ± 1 мм (96 × 48 × 100) ± 1 мм (48 × 48 × 103) ± 1 мм (90 × 88 × 59) ± 1 мм (129 × 110 × 69) ± 1 мм
	Степень защиты корпуса: со стороны лицевой панели (кроме корпуса Д) со стороны лицевой панели (для корпуса Д) со стороны задней панели (кроме корпуса Н) со стороны задней панели (для корпуса Н)	 IP54 IP20 IP20 IP54
	Масса прибора: с упаковкой, не более (кроме корпуса Н) с упаковкой, не более (для корпуса Н) без упаковки, не более (кроме корпуса Н)	 0,4 кг 0,5 кг 0,25 кг

Продолжение таблицы 2.1

Наименование		Значение
	без упаковки, не более (для корпуса Н)	0,4 кг
	Средний срок службы	12 лет

ПРИМЕЧАНИЕ

* Только для модификации прибора со встроенным источником питания 24 В.

** С учетом старения за межповерочный интервал. Для ТП данные при включенной КХС.

*** Встроенный токовый шунт для работы с сигналом тока подключается DIP-переключателем на боковой стенке корпуса в соответствии с используемым измерительным каналом.

**** Характеристики ВУ в соответствии с их типом (см. таблицу 2.4).

***** Только для модификации прибора с интерфейсом RS-485.

****** Только для Modbus ASCII.

Таблица 2.2 – Датчики и входные сигналы

Сигнал датчика (условное обозначение НСХ первичного преобразователя)	Диапазон измерения	Дискретность измерения, не менее	Значение единицы младшего разряда*
Термопреобразователи сопротивления по ГОСТ 6651-2009			
50М (α = 0,00428 °С $^{-1}$)	–180…+200 °С	0,1 °С	0,1; 1,0 °С
Pt50 (α = 0,00385 °С $^{-1}$)	–200…+850 °С		0,1; 1,0 °С
50П (α = 0,00391 °С $^{-1}$)	–200…+850 °С		0,1; 1,0 °С
Cu50 (α = 0,00426 °С $^{-1}$)	–50…+200 °С		0,1 °С
100М (α = 0,00428 °С $^{-1}$)	–180…+200 °С		0,1; 1,0 °С
Pt100 (α = 0,00385 °С $^{-1}$)	–200…+850 °С		0,1; 1,0 °С
100П (α = 0,00391 °С $^{-1}$)	–200…+850 °С		0,1; 1,0 °С
Cu100 (α=0,00426 °С $^{-1}$)	–50…+200 °С		0,1 °С
100Н (α = 0,00617 °С $^{-1}$)	–60…+180 °С		0,1 °С
500М (α = 0,00428 °С $^{-1}$)	–180…+200 °С		0,1; 1,0 °С
Pt500 (α = 0,00385 °С $^{-1}$)	–200…+850 °С		0,1; 1,0 °С
500П (α = 0,00391 °С $^{-1}$)	–200…+850 °С		0,1; 1,0 °С
Cu500 (α = 0,00426 °С $^{-1}$)	–50…+200 °С		0,1 °С
500Н (α = 0,00617 °С $^{-1}$)	–60…+180 °С		0,1 °С
1000М (α = 0,00428 °С $^{-1}$)	–180…+200 °С		0,1; 1,0 °С
Pt1000 (α = 0,00385 °С $^{-1}$)	–200…+850 °С		0,1; 1,0 °С
1000П (α = 0,00391 °С $^{-1}$)	–200…+850 °С		0,1; 1,0 °С
Cu1000 (α = 0,00426 °С $^{-1}$)	–50…+200 °С		0,1 °С
1000Н (α = 0,00617 °С $^{-1}$)	–60…+180 °С		0,1 °С
Термоэлектрические преобразователи по ГОСТ Р 8.585-2001			
ТХК (L)	–200…+800 °С	0,1 °С	0,1; 1,0 °С
ТХКн(E)	–200...+900 °С	0,1 °С	0,1 °С
ТЖК (J)	–200...+1200 °С	0,1 °С	0,1; 1,0 °С
ТПП (S)	–50...+1750 °С	0,2 °С	0,1; 1,0 °С
ТНН (N)	–200…+1300 °С	0,2 °С	0,1; 1,0 °С
ТХА (K)	–200...+1360 °С	0,2 °С	0,1; 1,0 °С
ТПП (R)	–50...+1750 °С	0,2 °С	0,1; 1,0 °С
ТПР (B)	+200...+1800 °С	0,2 °С	0,1; 1,0 °С
ТВР (A-1)	0...+2500 °С	0,4 °С	0,1; 1,0 °С
ТВР (A-2)	0...+1800 °С	0,2 °С	0,1; 1,0 °С
ТВР (A-3)	0...+1800 °С	0,2 °С	0,1; 1,0 °С
ТМК (T)	–250...+400 °С	0,1 °С	0,1; 1,0 °С
Унифицированные сигналы по ГОСТ 26.011–80			
0...1 В	0...1 В	0,1 мВ	0,001 В
0...5 мА	0...5 мА	0,01 мА	0,001 мА
0...20 мА	0...20 мА	0,01 мА	0,01 мА
4...20 мА	4...20 мА	0,01 мА	0,01 мА
Сигналы постоянного напряжения			

Продолжение таблицы 2.2

Сигнал датчика (условное обозначение НСХ первичного преобразователя)	Диапазон измерения	Дискретность измерения, не менее	Значение единицы младшего разряда*
–50...+50 мВ	–50...+50 мВ	0,01 мВ	0,01/0,1***

ПРИМЕЧАНИЕ

* Зависит от параметра положения десятичной точки *dPt* и значения параметров настройки *ind.L* и *ind.H*.

** НСХ согласно DIN 43710.

*** 0.01 мВ при значении входного сигнала от минус 19.99 до 50.00 мВ и 0.1 мВ при значении входного сигнала от минус 50.0 до минус 20.0 мВ.

Поддерживаемые датчики и входные сигналы, для которых прибор не является средством измерения, представлены в таблице ниже.

Таблица 2.3 – Поддерживаемые датчики и входные сигналы(не средство измерений)

Сигнал датчика (условное обозначение НСХ первичного преобразователя)	Диапазон измерения	Дискретность измерения, не менее	Значение единицы младшего разряда*
Пирометры**			
Пирометр РК-15	+400…+1500 °С	0,1 °С	1
Пирометр РК-20	+600…+2000 °С	0,1 °С	1
Пирометр РС-20	+900…+2000 °С	0,1 °С	1
Пирометр РС-25	+1200…+2500 °С	0,1 °С	1
Нестандартизованные сигналы**			
Cu53 (α = 0,00426 °С$^{-1}$) (гр.23 по ГОСТ 6651-78)	–50…+200 °С	0,1 °С	0,1
Тур L**	0…+900 °С	0,1 °С	0,1

ПРИМЕЧАНИЕ

* Зависит от параметра положения десятичной точки *dPt* и значения параметров настройки *ind.L* и *ind.H*.

** Предел допускаемой основной приведенной (от диапазона измерений) погрешности измерения, не более 0,5 % для пирометров и не более 0,25 % для Cu53 (α = 0,00426 °С$^{-1}$).

Таблица 2.4 – Параметры встроенных ВУ

Обозначение ВУ	Тип выходного элемента	Технические параметры
ВУ дискретного типа		
Р	Контакты электромагнитного реле	Ток не более 8 А при переменном напряжении не более 250 В и cos(φ) > 0,4. Ток не более 3 А при постоянном напряжении не более 30 В

Продолжение таблицы 2.4

Обозначение ВУ	Тип выходного элемента	Технические параметры
К	Оптопара транзисторная n-p-n типа	Постоянный ток не более 400 мА при постоянном напряжении не более 60 В
Т	Выход для управления внешним твердотельным реле	Выходной ток не более 40 мА. Выходное напряжение высокого уровня 4...6 В. Выходное напряжение низкого уровня 0...0,7 В
С	Оптопара симисторная	Ток не более 50 мА при переменном напряжении не более 250 В (50 Гц). Ток в импульсном режиме не более 500 мА, время импульса не более 5 мс. Максимальное коммутируемое напряжение в импульсном режиме не более 600 В
ВУ аналогового типа		
И	ЦАП «параметр – ток»	Постоянный ток 4...20 мА на внешней нагрузке не более 1 кОм, напряжение питания 12...30 В рассчитывается в зависимости от сопротивления нагрузки (см. раздел 5.8.5)
У	ЦАП «параметр – напряжение»	Постоянное напряжение 0...10 В на внешней нагрузке более 2 кОм, напряжение питания 16...30 В

2.2 Условия эксплуатации

Прибор предназначен для эксплуатации в следующих условиях:

- закрытые взрывобезопасные помещения без агрессивных паров и газов;
- температура окружающего воздуха от минус 40 до +55 °С;
- верхний предел относительной влажности воздуха: не более 80% при +35 °С и более низких температурах без конденсации влаги;
- атмосферное давление от 84 до 106,7 кПа при эксплуатации до 2000 м над уровнем моря.

По устойчивости к электромагнитным воздействиям и по уровню излучаемых радиопомех прибор соответствует ГОСТ 30804.6.2-2013.

По устойчивости к механическим воздействиям во время эксплуатации прибор соответствует группе исполнения N2 по ГОСТ Р 52931-2008.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ
Требования в части внешних воздействующих факторов являются обязательными, так как относятся к требованиям безопасности.

3 Меры безопасности

ОПАСНОСТЬ
На клеммнике присутствует опасное для жизни напряжение. Любые подключения к прибору и работы по его техническому обслуживанию следует производить только при отключенном питании прибора.

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

Во время эксплуатации, технического обслуживания и поверки прибора следует соблюдать следующие требования:

- «Правила эксплуатации электроустановок потребителей»;
- «Правила охраны труда при эксплуатации электроустановок».

Не допускается попадание влаги на контакты выходного разъема и внутренние компоненты прибора. Прибор запрещено использовать в агрессивных средах с содержанием в атмосфере кислот, щелочей, масел и т. п.

Не допускается подключение проводов к неиспользуемым клеммам.

4 Монтаж

4.1 Установка прибора щитового крепления Щ1

Для установки прибора следует:

1. Подготовить в щите управления монтажный вырез для установки прибора (см. рисунок 4.2).
2. Убедиться, что уплотнительная прокладка не повреждена и установлена на корпус прибора ровно.
3. Вставить прибор в монтажный вырез щита.
4. Вставить фиксаторы из комплекта поставки в отверстия на боковых стенках прибора в вертикальной или горизонтальной плоскости.

ПРИМЕЧАНИЕ
В комплект поставки входит два фиксатора. На рисунках изображены все возможные положения фиксаторов.

5. Завернуть винты из комплекта поставки в отверстия каждого фиксатора так, чтобы прибор был плотно и равномерно прижат к лицевой панели щита.

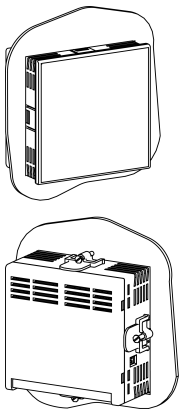


Рисунок 4.1 – Монтаж прибора щитового крепления Щ1

Демонтаж прибора следует производить в обратном порядке.

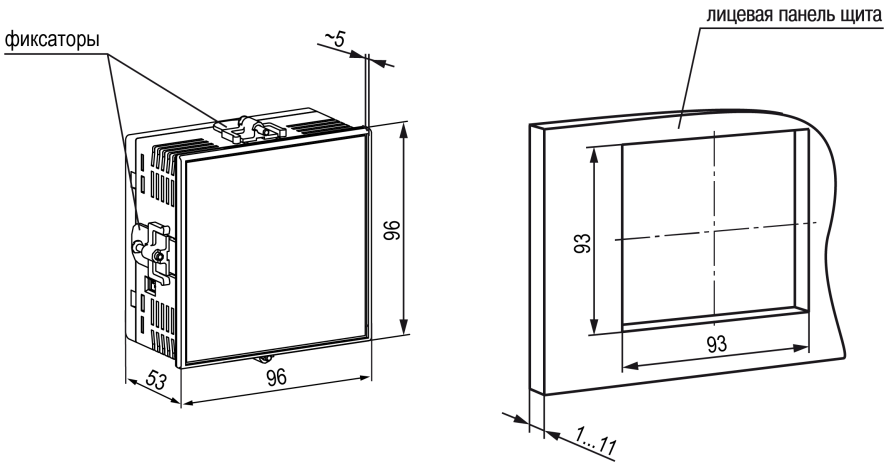


Рисунок 4.2 – Габаритные размеры корпуса Щ1 и монтажного отверстия в щите

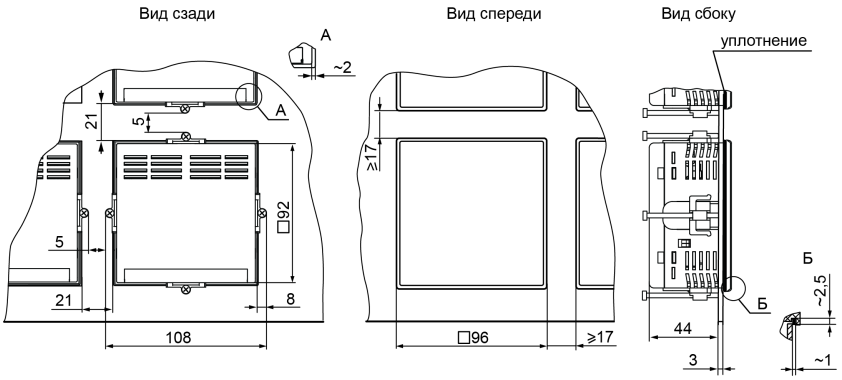


Рисунок 4.3 – Прибор в корпусе Щ1, установленный в щит толщиной 3 мм

4.2 Установка прибора щитового крепления Щ2

Для установки прибора следует:

1. Подготовить на щите управления монтажный вырез для установки прибора (см. рисунок 4.5).

ПРИМЕЧАНИЕ
Размеры монтажного выреза в щите, указанные на рисунке 4.5, подобраны для обеспечения IP54 с лицевой стороны щита. При подготовке выреза рекомендуется учитывать особенности используемого инструмента.

2. Убедиться, что уплотнительная прокладка не повреждена и установлена на корпус прибора ровно.
3. Вставить прибор в монтажный вырез щита.
4. Вставить фиксаторы из комплекта поставки в отверстия на боковых стенках прибора в вертикальной или горизонтальной плоскости.

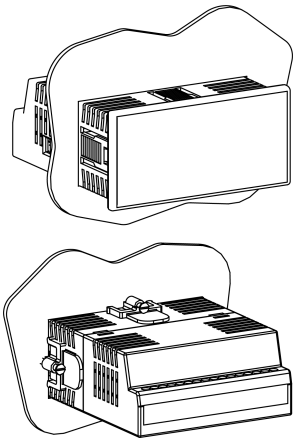


Рисунок 4.4 – Монтаж прибора щитового крепления Щ2

ПРИМЕЧАНИЕ
В комплект поставки входит два фиксатора. На рисунках изображены все возможные положения фиксаторов.

5. Завернуть винты из комплекта поставки в отверстия каждого фиксатора так, чтобы прибор был плотно и равномерно прижат к лицевой панели щита.

Демонтаж прибора следует производить в обратном порядке.

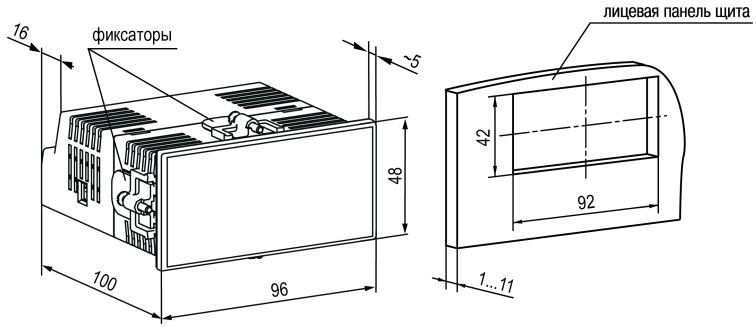


Рисунок 4.5 – Габаритные размеры корпуса Щ2 и монтажного отверстия в щите

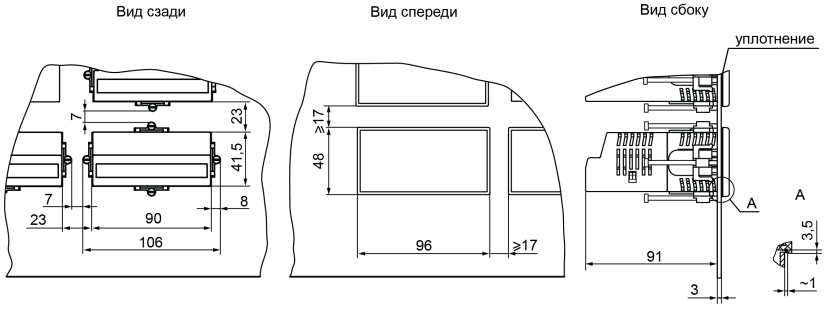


Рисунок 4.6 – Прибор в корпусе Щ2, установленный в щит толщиной 3 мм

4.3 Установка прибора щитового крепления Щ5

Для установки прибора следует:

1. Подготовить на щите управления монтажный вырез для установки прибора (см. рисунок 4.8).
2. Убедиться, что уплотнительная прокладка не повреждена и установлена на корпус прибора ровно.
3. Вставить прибор в монтажный вырез щита.
4. Вставить фиксаторы из комплекта поставки в отверстия на боковых стенках прибора в вертикальной или горизонтальной плоскости.

ПРИМЕЧАНИЕ
В комплект поставки входит два фиксатора. На рисунках изображены все возможные положения фиксаторов.

5. Завернуть винты из комплекта поставки в отверстия каждого фиксатора так, чтобы прибор был плотно и равномерно прижат к лицевой панели щита.

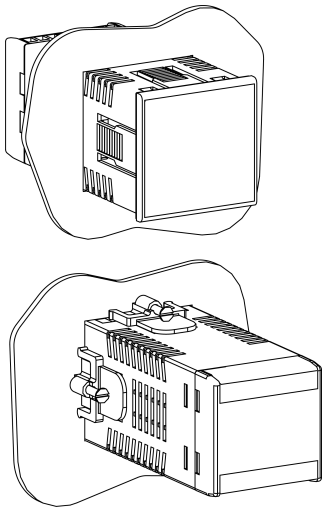


Рисунок 4.7 – Монтаж прибора щитового крепления Щ5

Демонтаж прибора следует производить в обратном порядке.

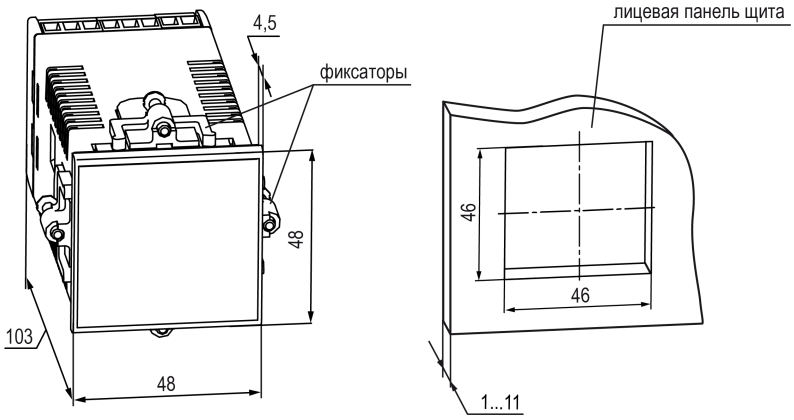


Рисунок 4.8 – Габаритные размеры корпуса Щ5 и монтажного отверстия в щите

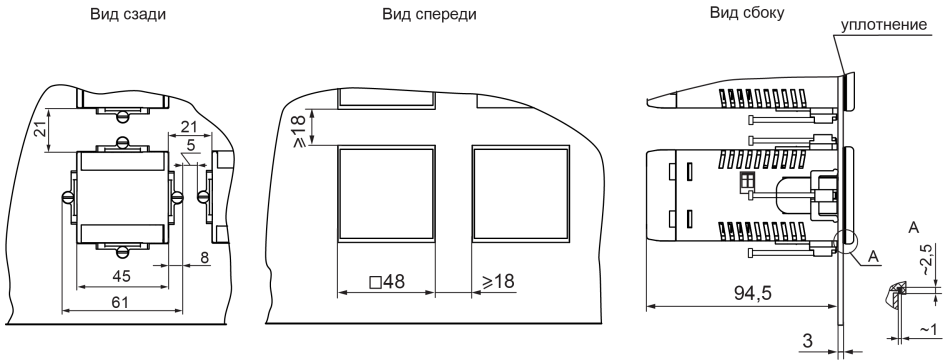


Рисунок 4.9 – Прибор в корпусе Щ5, установленный в щит толщиной 3 мм

4.4 Установка прибора DIN-реечного крепления Д

Для установки прибора следует выполнить действия:

1. Подготовить место на DIN-рейке для установки прибора с учетом размеров корпуса (см. рисунок 4.11).
2. Вставив отвертку в проушину, оттянуть защелку рисунок 4.10, 1)
3. Установить прибор на DIN-рейку в соответствии с в направлении стрелки 1 рисунок 4.10, 2);
4. Прижать прибор к DIN-рейке в направлении, показанном стрелкой 2 (см. рисунок 4.10, 2). Зафиксировать защелку (см. рисунок 4.10, 3).

5. Подключить линии соединения «прибор-устройства».

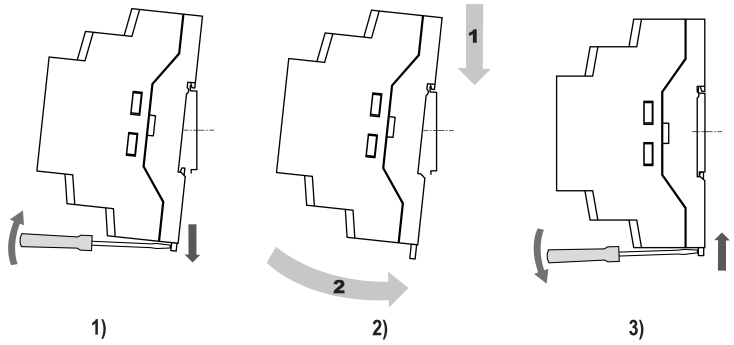


Рисунок 4.10 – Монтаж прибора с креплением на DIN-рейку

Для демонтажа прибора следует выполнить действия:

1. Отсоединить линии связи с внешними устройствами.
2. Повторить действия с рисунка 4.10 в обратном порядке.

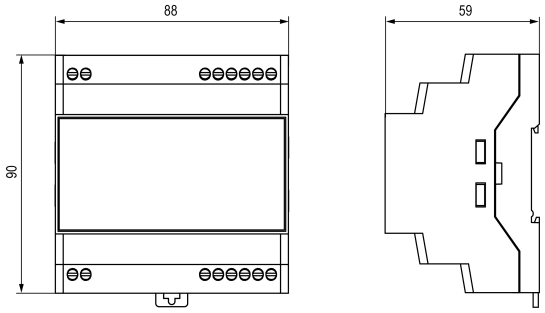


Рисунок 4.11 – Габаритные размеры корпуса Д

4.5 Установка прибора настенного крепления Н

Для установки прибора следует:

1. Вытащить заглушки и отвинтить винты из передней части корпуса (см. рисунок 4.12)

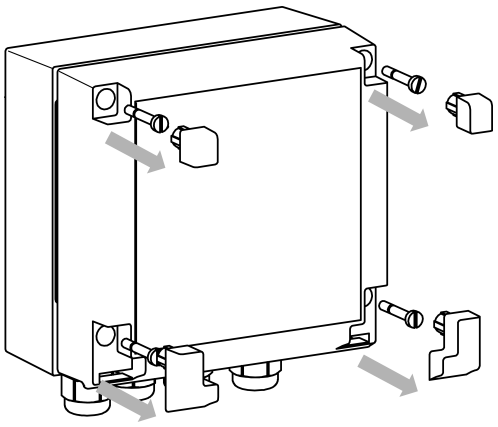


Рисунок 4.12 – Разборка передней части корпуса

2. Откинуть вниз переднюю часть корпуса (см. рисунок 4.13, стрелка 1)

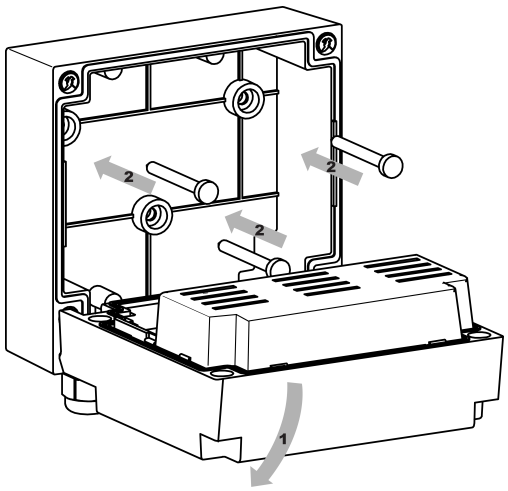


Рисунок 4.13 – Установка на стену

3. Прижать прибор к поверхности монтажа. Вставить в отверстия задней крышки саморезы из комплекта поставки (см. рисунок 4.13, стрелка 1). Закрутить саморезы в поверхность.
4. Сквозь кабельные вводы продеть подготовленные провода. Смонтировать провода в клеммник.
5. Проделать действия пп. 1 — 2 в обратном порядке.

ПРИМЕЧАНИЕ
При затяжке винтов, удерживающих откидную часть корпуса, следует ограничить максимальный момент затяжки до 0,3 Н·м.

Демонтаж производить в обратном порядке.

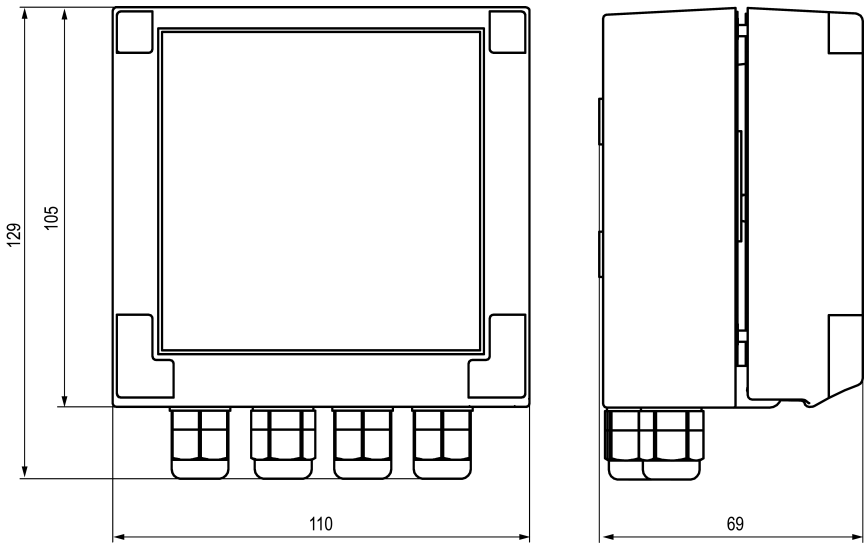


Рисунок 4.14 – Габаритные размеры прибора в корпусе Н

5 Подключение

5.1 Рекомендации по подключению

Для обеспечения надежности электрических соединений следует использовать медные кабели и провода с однопроволочными или многопроволочными жилами. Концы проводов следует зачистить. Многопроволочные жилы следует залудить или использовать кабельные наконечники.

Требования к сечениям жил кабелей указаны на рисунке ниже.

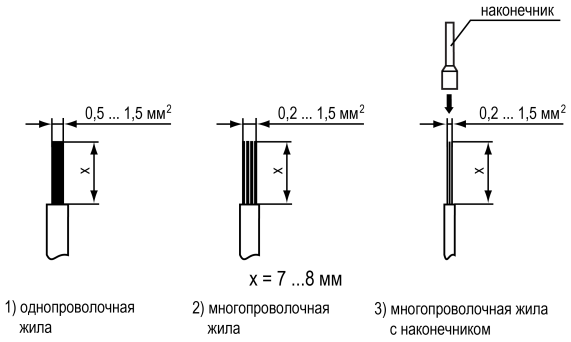


Рисунок 5.1 – Требования к сечениям жил кабелей и длине зачистки

Общие требования к линиям соединений:

- во время монтажа кабелей следует выделить сигнальные линии связи, соединяющие прибор с датчиком в самостоятельную трассу (или несколько трасс). Трассу (или несколько трасс) расположить отдельно от силовых кабелей, а также от кабелей, создающих высокочастотные и импульсные помехи;
- для защиты входов прибора от влияния промышленных электромагнитных помех следует экранировать линии связи прибора с датчиком. В качестве экранов могут быть использованы специальные кабели с экранирующими оплетками или заземленные стальные трубы подходящего диаметра. Экраны кабелей с экранирующими оплетками следует подключить к контакту функционального заземления (FE) в щите управления;
- фильтры сетевых помех следует устанавливать в линиях питания прибора;
- искрогасящие фильтры следует устанавливать в линиях коммутации силового оборудования.

Монтируя систему, в которой работает прибор, следует учитывать правила организации эффективного заземления:

- все заземляющие линии следует прокладывать по схеме «звезда» с обеспечением хорошего контакта;
- все заземляющие цепи должны быть выполнены проводами наибольшего сечения;
- запрещается объединять клеммы прибора и заземляющие линии.

5.2 Схемы гальванической развязки

Схемы гальванической развязки изображены на рисунках ниже.

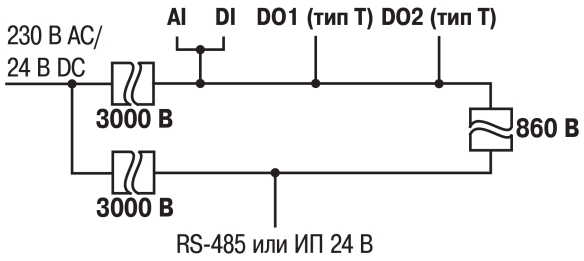


Рисунок 5.2 – Схема гальванической развязки (выход типа «Т»)

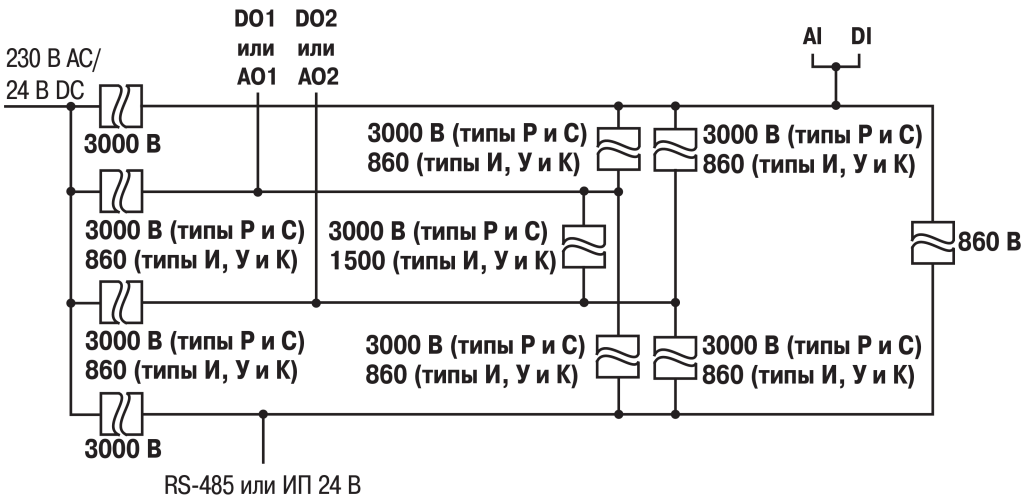


Рисунок 5.3 – Схема гальванической развязки (выходы кроме типа «Т»)

5.3 Порядок первого включения

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ
После распаковки прибора следует убедиться, что во время транспортировки прибор не был поврежден.

Порядок первого включения:

1. Подключить линию связи «прибор – датчик» к первичному преобразователю и входу прибора.
2. Подключить прибор к источнику питания.

   ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ
   Перед подачей питания следует проверить величину его напряжения.

3. Подать питание на прибор.

   ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ
   Не рекомендуется подключать управляющие цепи до настройки прибора, чтобы избежать поломки объекта регулирования.

4. Настроить прибор.
5. Снять питание с прибора.

5.4 Назначение контактов клеммника

ПРИМЕЧАНИЕ

В случае использования источника питания постоянного тока во время подключения к клеммам «Сеть» можно не соблюдать полярность.

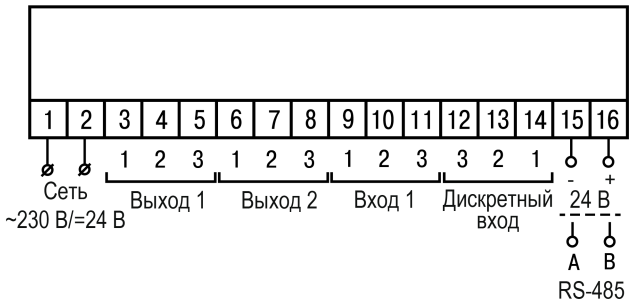


Рисунок 5.4 – Общая схема подключения ТРМ10–Щ1/Щ2

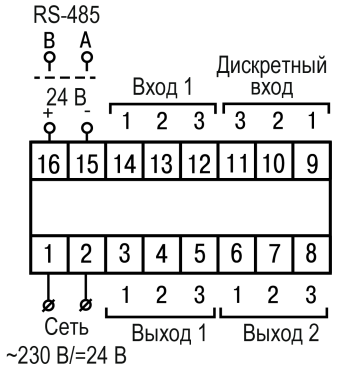


Рисунок 5.5 – Общая схема подключения ТРМ10–Щ5

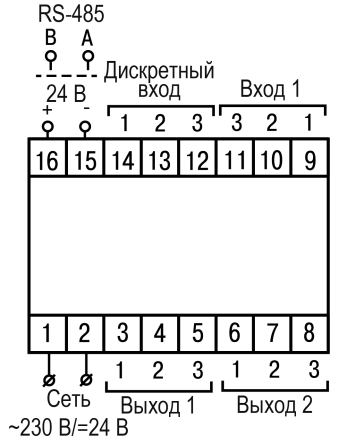


Рисунок 5.6 – Общая схема подключения ТРМ10–Д

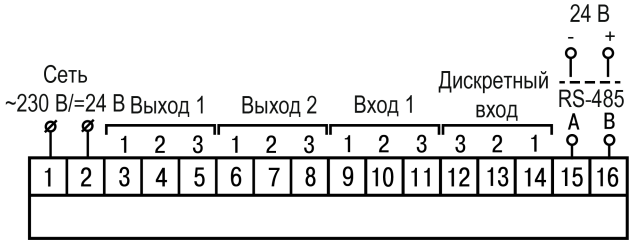


Рисунок 5.7 – Общая схема подключения ТРМ10–Н

5.5 Подключение по интерфейсу RS-485

Для организации обмена данными в сети по протоколу Modbus необходим «мастер» сети. Основная функция «мастера» сети – инициализировать обмен данными между отправителем и получателем. В качестве «мастера» сети следует использовать ПК с подключенным адаптером интерфейса компании «ОВЕН» или приборы с функцией «мастера» сети Modbus (например, ПЛК и др.).

Все приборы в сети соединяются в последовательную шину. Пример соединения приборов представлен на рисунке 5.8. Для качественной работы приемопередатчиков и предотвращения влияния помех на концах линии связи должны быть установлены согласующие резисторы на 120 Ом. Резистор следует подключать непосредственно к клеммам прибора.

Пример

Прибор подключается к ПК через адаптер интерфейса RS-485 ↔ USB, в качестве которого может быть использован АС4-М компании «ОВЕН».

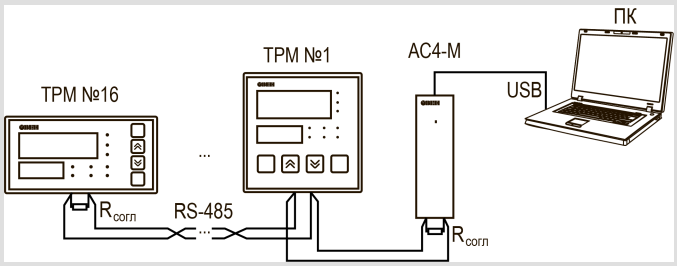


Рисунок 5.8 – Подключение приборов по сети RS-485

Для работы по интерфейсу RS-485 следует:

1. Подключить прибор к сети RS-485.
2. Задать сетевые параметры прибора (см. раздел 7.8).

Список регистров Modbus приведен Приложении Б.

5.6 Подключение к дискретному входу

Дискретный вход служит для управления режимом **автоматического регулирования**. Работа входа настраивается в параметре (см. раздел 7.2.2).

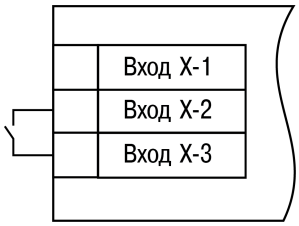


Рисунок 5.9 – Схема подключения к дискретному входу

5.7 Подключение датчиков

5.7.1 Общие сведения

ОПАСНОСТЬ
Для защиты входных цепей прибора от возможного пробоя зарядами статического электричества, накопленного на линиях связи «прибор – датчик», перед подключением к клеммнику прибора следует обесточить датчик и соединить его жилы на 1–2 секунды с контактом функционального заземления (FE) щита.

Во время проверки исправности датчика и линии связи следует отключить прибор от сети питания.

Чтобы избежать выхода прибора из строя во время проверки электрического контакта в цепях следует использовать измерительные устройства с напряжением питания не более 4,5 В. При более высоких напряжениях питания таких устройств отключение датчика от прибора обязательно.

Параметры линии связи прибора с датчиком приведены в таблице 5.1.

Таблица 5.1 – Параметры линии связи прибора с датчиками

Тип датчика	Длина линии, м, не более	Сопротивление линии, Ом, не более	Исполнение линии
ТС	50	15	Трехпроводная или двухпроводная, провода равной длины и сечения
ТП	20	100	Термоэлектродный кабель (компенсационный)
Унифицированный сигнал постоянного тока	100	100	Двухпроводная
Унифицированный сигнал напряжения постоянного тока	100	5	Двухпроводная

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ
На схемах подключения вместо номера входа (выхода) указан X (например, X-1). Рекомендуется контролировать подключение по гравировке на корпусе.

5.7.2 Подключение ТС по трехпроводной схеме

Трехпроводная схема подключения ТС представлена на рисунке ниже.

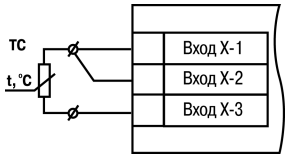


Рисунок 5.10 – Трехпроводная схема подключения ТС

5.7.3 Подключение ТС по двухпроводной схеме

Двухпроводная схема подключения ТС представлена на рисунке ниже.

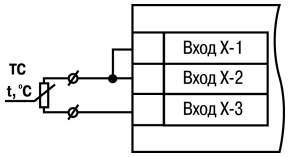


Рисунок 5.11 – Двухпроводная схема подключения ТС

Для компенсации сопротивления проводов при двухпроводной схеме подключения следует:

1. Перед началом работы установить перемычки между контактами Вход X-1 и Вход X-2 клеммника прибора, а двухпроводную линию подключить к контактам Вход X-2 и Вход X-3.

2. Подключить к противоположным от прибора концам линии связи вместо ТС магазин сопротивлений с классом точности не более 0,05 (например, Р4831).
3. Установить на магазине сопротивлений значение, равное сопротивлению ТС при температуре 0 °С (в соответствии с НСХ используемого ТС).
4. Подать питание на прибор.
5. Скорректировать показания прибора в точке 0 °С в соответствии с разделом 7.2.1.1.

ПРИМЕЧАНИЕ
В случае необходимости компенсацию соединительных проводов при подключении ТС по двухпроводной схеме следует проводить в соответствии с разделом 7.2.1.1.

6. Выйти из меню и убедиться, что отклонение значения на ЦИ от НСХ не превышает допустимой абсолютной погрешности для используемого ТС.

Пример расчета допустимой абсолютной погрешности для датчика типа 100М:

$$\Delta = \frac{X_n}{100} \cdot \gamma \qquad (5.1)$$

где Δ – абсолютная погрешность измерения;
γ = 0,25 % (см. таблицу 2.2) – основная приведенная погрешность;
X_n = 380 °С (от минус 180 до +200 °С, см. таблицу 2.2) – полный диапазон измерений.

$$\Delta = \frac{380}{100} \cdot 0,25 = 0,95 \qquad (5.2)$$

Максимальная величина отклонения показаний прибора от 0 °С для датчика типа 100М не должна превышать 0,95 °С.

7. Отключить питание прибора, отсоединить линию связи от магазина сопротивлений и подключить ее к ТС.

В случае невозможности использования магазина сопротивлений следует провести компенсацию сопротивления проводов по следующей схеме:

1. Измерить суммарное сопротивление проводников соединительной линии.
2. По таблице НСХ соответствующего датчика определить температуру, соответствующую измеренному сопротивлению линии.
3. При подключенном датчике скорректировать фактически измеренную температуру в сторону увеличения на величину, определенную в предыдущем пункте.

5.7.4 Подключение ТП

ТП к прибору следует подключать с помощью компенсационных (термоэлектродных) проводов. Соединяя компенсационные провода с ТП и прибором следует соблюдать полярность. В случае нарушения указанных условий могут возникать значительные погрешности при измерении.

ВНИМАНИЕ
Рабочий спай ТП должен быть электрически изолирован от внешнего оборудования!

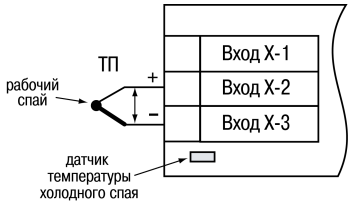


Рисунок 5.12 – Схема подключения термопары

В приборе предусмотрена схема автоматической компенсации температуры свободных концов ТП. Датчик температуры «холодного спая» установлен рядом с клеммником прибора. ДХС можно отключать и включать из меню прибора.

5.7.5 Подключение датчиков с унифицированным выходным сигналом тока или напряжения

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ
Подключение датчика с токовым выходом без подключения токового шунта при помощи DIP-переключателя может повредить прибор.

Подключать датчики можно непосредственно к входным контактам прибора.

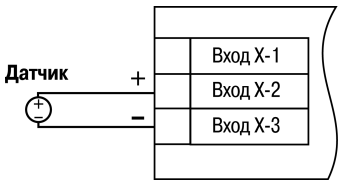


Рисунок 5.13 – Схема подключения активного датчика с выходом в виде напряжения –50…+50 мВ или 0...1 В

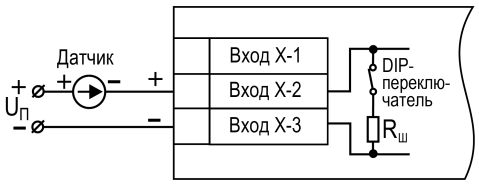


Рисунок 5.14 – Схема подключения пассивного датчика с токовым выходом 0...5 мА или 0 (4)...20 мА

Для использования датчика с токовым выходом следует подключить встроенный токовый шунт. Для подключения встроенного токового шунта следует перевести DIP-переключатель в положение «вкл.» на боковой стенке прибора в соответствии с номером используемого канала (см. рисунок 5.15).

Для любых типов датчиков кроме токовых сигналов включенный шунт может вносить искажения в измеряемую величину

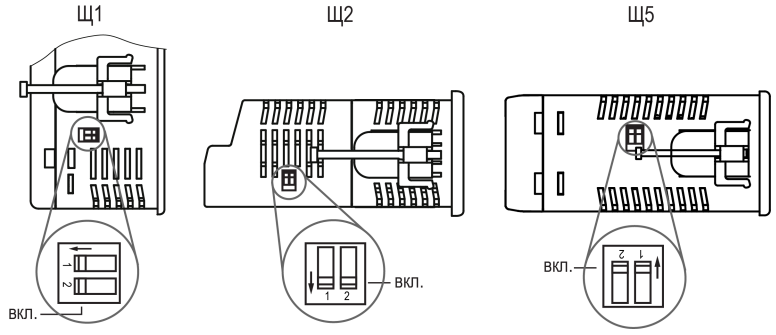


Рисунок 5.15 – Расположение DIP-переключателей

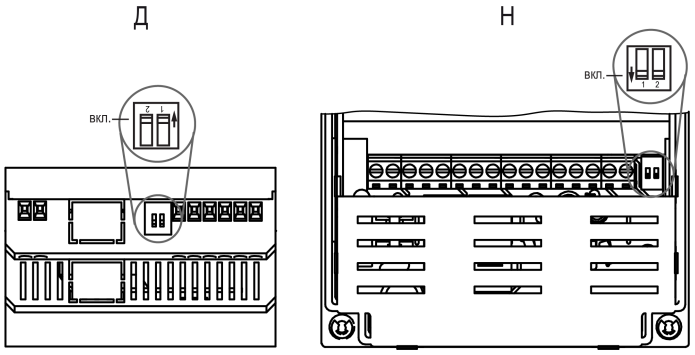


Рисунок 5.16 – Расположение DIP-переключателей для корпусов Д и Н

5.8 Подключение нагрузки к ВУ

5.8.1 Подключение нагрузки к ВУ типа «Р»

Схема подключения нагрузки к ВУ типа «Р» приведена на рисунке 5.17.

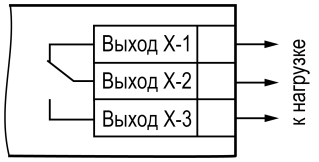


Рисунок 5.17 – Схема подключения нагрузки к ВУ типа «Р»

5.8.2 Подключение нагрузки к ВУ типа «К»

Транзисторная оптопара применяется, как правило, для управления силовым транзистором или низковольтным электромагнитным и твердотельным реле. Чтобы избежать выхода из строя транзистора из-за большого тока самоиндукции, следует установить диод VD1, рассчитанный на ток не менее 1А и напряжение не менее 100 В, параллельно обмотке внешнего реле Р1.

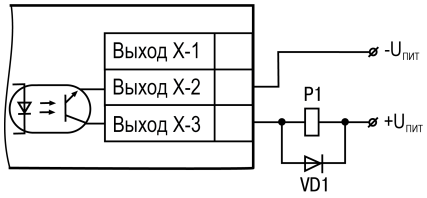


Рисунок 5.18 – Схема подключения нагрузки к ВУ типа «К»

5.8.3 Подключение нагрузки к ВУ типа «Т»

ВУ типа «Т» используется для подключения твердотельных реле, рассчитанных на управление постоянным напряжением 4...6 В с током управления не более 40 мА.

Внутри ВУ установлен ограничительный резистор $R_{огр}$ номиналом 100 Ом.

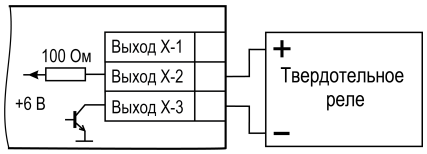


Рисунок 5.19 – Схема подключения нагрузки к ВУ типа «Т»

Выход выполнен на основе транзисторного ключа n-p-n-типа и имеет два состояния:

- 0...0,7 В — низкий уровень («логический ноль»);
- 4...6 В — высокий уровень («логическая единица»).

ВНИМАНИЕ
Длина соединительного кабеля между прибором с выходом **Т** и твердотельным реле не должна превышать 3 м.

5.8.4 Подключение нагрузки к ВУ типа «С»

Оптосимистор включается в цепь управления силового симистора через ограничивающий резистор R1. Значение сопротивления резистора определяет величина тока управления симистора.

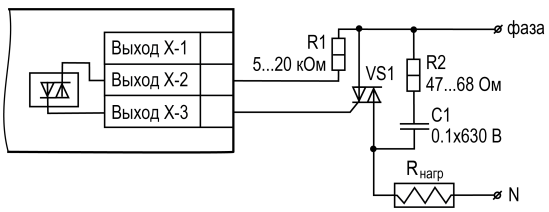


Рисунок 5.20 – Схема подключения силового симистора к ВУ типа «С»

Оптосимистор может также управлять парой встречно-параллельно включенных тиристоров VS1 и VS2. Для предотвращения пробоя тиристоров из-за высоковольтных скачков напряжения в сети к их выводам рекомендуется подключать фильтрующую RC-цепочку (R2C1).

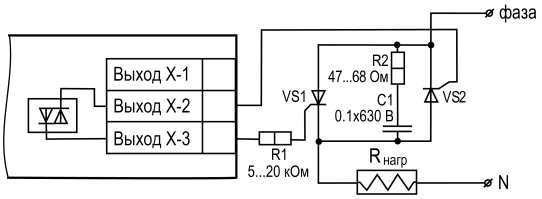


Рисунок 5.21 – Схема встречно-параллельного подключения двух тиристоров к ВУ типа «С»

5.8.5 Подключение нагрузки к ВУ типа «И»

Для работы ЦАП «параметр — ток 4… 20 мА» используется внешний источник питания постоянного тока.

Допустимый диапазон напряжения источника питания рассчитывается следующим образом:

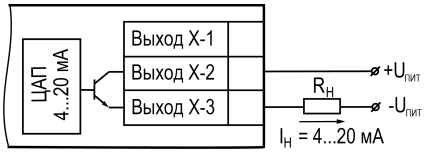


Рисунок 5.22 – Подключение к ВУ типа «И»

$U_{п.min}$ = 7,5 В + 0,02 А · $R_н$ – минимальное допустимое напряжение источника питания, не менее 12 В,

$U_{п.max}$ = $U_{п.min}$ + 2,5 В – максимальное допустимое напряжение источника питания, не более 30 В,

где $R_н$ – сопротивление нагрузки ЦАП, не более 1000 Ом.

ВНИМАНИЕ

Внешний источник питания и прибор рекомендуется подключать к одной питающей сети. Источники питания прибора и ЦАП должны быть гальванически развязаны. Не допускается питание прибора и ЦАП от одного источника.

Для подключения к ВУ типа «И» можно использовать канал встроенного источника питания 24 В (только для модификации прибора с ИП24).

Если напряжение источника питания ЦАП превышает расчетное значение $U_{п.max}$, то последовательно с нагрузкой необходимо включить ограничительный резистор $R_{огр}$.

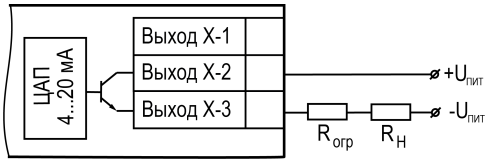


Рисунок 5.23 – Подключение к ВУ типа «И» с ограничивающим резистором

Сопротивление $R_{огр}$ рассчитывается по формулам:

$$R_{\text{огр.min}} < R_{\text{огр}} < R_{\text{огр.max}} \quad (5.3)$$

$$R_{\text{огр.min}} = \frac{U_{\text{п}} - U_{\text{п.max}}}{0,02\ A} \quad (5.4)$$

$$R_{\text{огр.max}} = \frac{U_{\text{п}} - U_{\text{п.min}}}{0,02\ A} \quad (5.5)$$

где $R_{огр}$ – номинальное значение ограничительного резистора, Ом;

$R_{огр.min}$ – минимально допустимое значение ограничительного резистора, Ом;

$R_{огр.max}$ – максимально допустимое значение ограничительного резистора, Ом.

ВНИМАНИЕ
Напряжение источника питания ЦАП не должно превышать 30 В.

5.8.6 Подключение нагрузки к ВУ типа «У»

ВНИМАНИЕ
Внешний источник питания и прибор рекомендуется подключать к одной питающей сети. Источники питания прибора и ЦАП должны быть гальванически развязаны. Не допускается питание прибора и ЦАП от одного источника.

Для работы с нагрузкой типа «У» к ВУ следует подключить внешний источник питания постоянного тока с напряжением $U_п$ в диапазоне от 16 до 30 В.

Для подключения к ВУ типа «У» можно использовать канал встроенного источника питания 24 В (только для модификации прибора с ИП24).

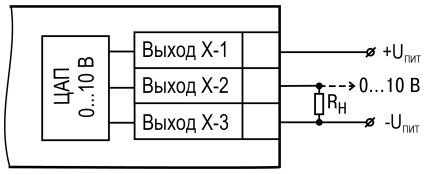


Рисунок 5.24 – Схема подключения нагрузки к ВУ типа «У»

Сопротивление нагрузки $R_Н$, подключаемой к ЦАП, должно быть не менее 2 кОм и не более 10 кОм.

ВНИМАНИЕ
Напряжение источника питания ЦАП не должно превышать 30 В.

6 Эксплуатация

6.1 Принцип работы

Функциональная схема прибора приведена на рисунке 6.1.

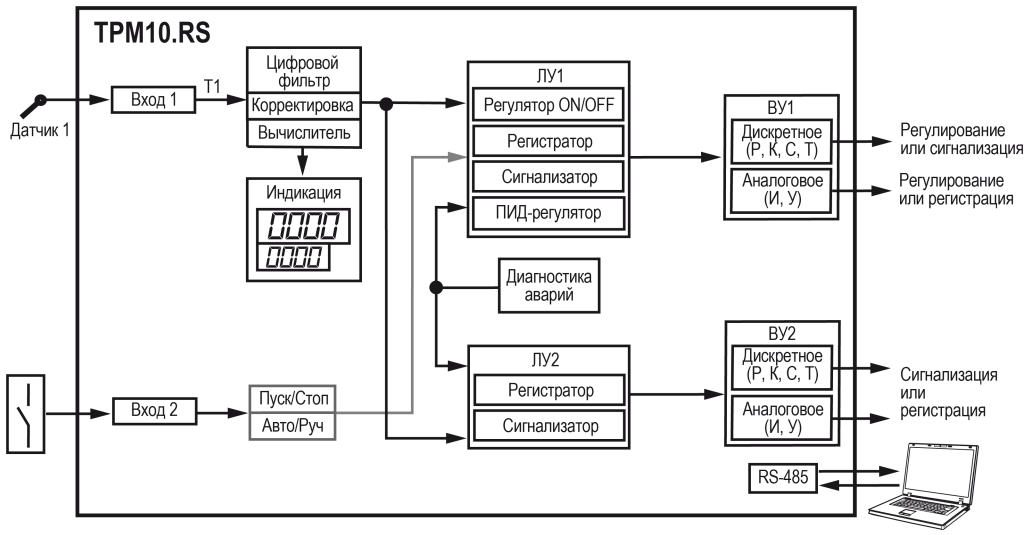


Рисунок 6.1 – Функциональная схема

Сигнал на входе 1 преобразуется в соответствии с типом выбранного датчика. Для датчиков ТС и ТП сигнал преобразовывается в значение температуры согласно НСХ выбранного датчика. Для датчиков с унифицированными выходными сигналами выполняется линейное преобразование сигнала.

При обработке измеренного значения могут быть использованы следующие функции:

- цифровая фильтрация измерений (для ослабления влияния внешних импульсных помех);
- коррекция измерительной характеристики датчиков (для устранения начальной погрешности преобразования входных сигналов и погрешностей, вносимых соединительными проводами);
- извлечения квадратного корня.

Дискретный вход 2 предназначен для переключения режима работы прибора. В зависимости от настройки прибор переключается между режимами **автоматического регулирования** и **Стоп** или **автоматического регулирования** и **ручного регулирования**.

ВУ управляется на основании данных, полученных со входа 1, а также настроек ЛУ. ЛУ сравнивает значение уставки со значением входа. В результате сравнения ЛУ подает команду на управление ВУ в соответствии с выбранной логикой («нагреватель», «холодильник», сигнализатор, регистратор, ПИД-регулятор).

Задачей ПИД-регулятора является удержание регулируемой величины в значении, близком к значению уставки, путем управления «нагревателем» и «холодильником»(описание принципа работы ПИД-регулятора см. раздел 6.1.1). Уставка может меняться посредством ЦИ или путем передачи Modbus-запросов.

Прибор имеет следующие режимы работы:

Таблица 6.1 – Режимы работы

Режим работы	Описание
Автоматическое регулирование	Процесс регулирования в автоматическом режиме. Значение уставки сравнивается с измеренным сигналом на входе. В зависимости от выбранной логики работы ЛУ, формируется сигнал управления на ВУ
Ручное регулирование	Ручное управление выходной мощностью (выходом) посредством ШИМ или ЦАП. Без обратной связи по входу
Стоп	Процесс регулирования остановлен. Выходы в безопасном состоянии
Авария	Процесс регулирования остановлен по причине аварии. Выходы в безопасном состоянии

Прибор отслеживает следующие ошибки:

- внутренние ошибки;
- ошибки на входе: обрыв датчика, выход показаний за диапазон измерений;
- ошибки на выходе: обрыв или «залипание» контура регулирования.

В случае появления ошибок прибор переходит в режим **Авария** (мигает светодиод СТ1 (СТ2)). Внутренние ошибки и ошибки на входе выводятся на ЦИ. Ошибка обрыв контура регулирования сигнализируется светодиодом СТ1(СТ2).

Любой тип аварии приводит к остановке регулирования. Каждый ВУ отключается независимо друг от друга.

Авария снимается одним из следующих способов:

- путем перевода прибора в режим **Стоп** или режим **ручного регулирования** и повторным запуском в режим **автоматического регулирования**;
- автоматически при восстановлении показаний датчиков.

6.1.1 Общие принципы ПИД-регулирования

На выходе ПИД-регулятора вырабатывается управляющий (выходной) сигнал Y_i, действие которого направлено на уменьшение отклонения E_i:

$$Y_i = \frac{1}{X_p}\left(E_i + \frac{1}{\tau_и}\sum_{i=0}^{n} E_i \Delta t_{изм} + \tau_д \frac{\Delta E_i}{\Delta t_{изм}}\right) \quad (6.1)$$

где X_p – полоса пропорциональности (настраиваемый параметр *P*);

E_i – разность между заданными $T_{уст}$ и текущими T_i значением измеряемой величины, или рассогласование;

$\tau_д$ – постоянная времени дифференцирования (настраиваемый параметр *d* — «**дифференциальная постоянная ПИД-регулятора**»);

ΔE_i – разность между двумя соседними измерениями E_i и E_{i-1};

$\Delta t_{изм}$ – время между двумя соседними измерениями T_i и T_{i-1};

$\tau_и$ – постоянная времени интегрирования (настраиваемый параметр *I* — «**интегральная постоянная ПИД-регулятора**»);

$\sum_{i=0}^{n} E_i \Delta t_{изм}$ – накопленная сумма рассогласований.

Из формулы видно, что во время ПИД-регулирования сигнал управления зависит от:

- разницы между текущим параметром T_i и заданным значением $T_{уст}$ измеряемой величины E_i, которая реагирует на мгновенную ошибку регулирования (отношения $\frac{E_i}{X_p}$);
- скорости изменения параметра $\frac{\Delta E_i}{\Delta t_{изм}}$, которая позволяет улучшить качество переходного процесса, выражение $\tau_д \frac{1}{X_p} \frac{\Delta E_i}{\Delta t_{изм}}$ называется дифференциальной составляющей выходного сигнала;
- накопленной ошибки регулирования $\sum_{i=0}^{n} E_i \Delta t_{изм}$, которая позволяет добиться максимально быстрого достижения температуры уставки, выражение $\frac{1}{X_p} \frac{1}{\tau_i} \sum E_i \Delta t_{изм}$ называется интегральной составляющей выходного сигнала.

Для эффективной работы ПИД-регулятора следует установить оптимальные для конкретного объекта регулирования значения коэффициентов $X_р$, $т_д$ и $т_и$, которые можно определить в режиме автонастройки или в режиме ручной настройки.

6.1.2 Работа ПИД-регулятора при изменении режимов работы прибора

Переход из режима **автоматического регулирования** в режим **ручного регулирования** и наоборот происходит безударным способом, т. е. значение мощности *out.P* при этом сохраняется. Все накопленные интегральные и дифференциальные составляющие сохраняются и действуют при возвращении в режим **автоматического регулирования**. Для режима **ручного регулирования** ограничение выходной мощности не действует.

При переходе в режим **Стоп** все накопленные интегральные и дифференциальные составляющие сбрасываются. Выходная мощность ВУ составляет значение *StP.P*, т.е. в режиме **Стоп** прибор может поддерживать заданную выходную мощность, но без отслеживания состояния входа.

В режиме **Авария** также происходит сброс интегральной и дифференциальной составляющей. Выходная мощность ВУ принимает значение *Err.P*, т. е. в аварийном режиме прибор может поддерживать заданную выходную мощность, но без отслеживания состояния входа.

При перезагрузке прибора происходит сброс интегральной и дифференциальной составляющей.

При изменении параметров *PId.P*, *PId.I*, *PId.d* через меню прибора или посредством Modbus-интерфейса накопленные интегральная и дифференциальная составляющая не сбрасывается. Прибор осуществляет расчет выходной мощности для ВУ по новым коэффициентам, однако уже накопленные составляющие не сбрасываются, т. е. переход к новым параметрам регулирования происходит плавно. Для сброса уже накопленных параметров следует перезагрузить прибор.

6.2 Управление и индикация

На лицевой панели прибора расположены элементы индикации и управления:

- два четырехразрядных семисегментных индикатора (ЦИ);
- шесть (для модификаций без RS-485) и семь (для модификаций с RS-485) светодиодов;
- четыре кнопки управления.

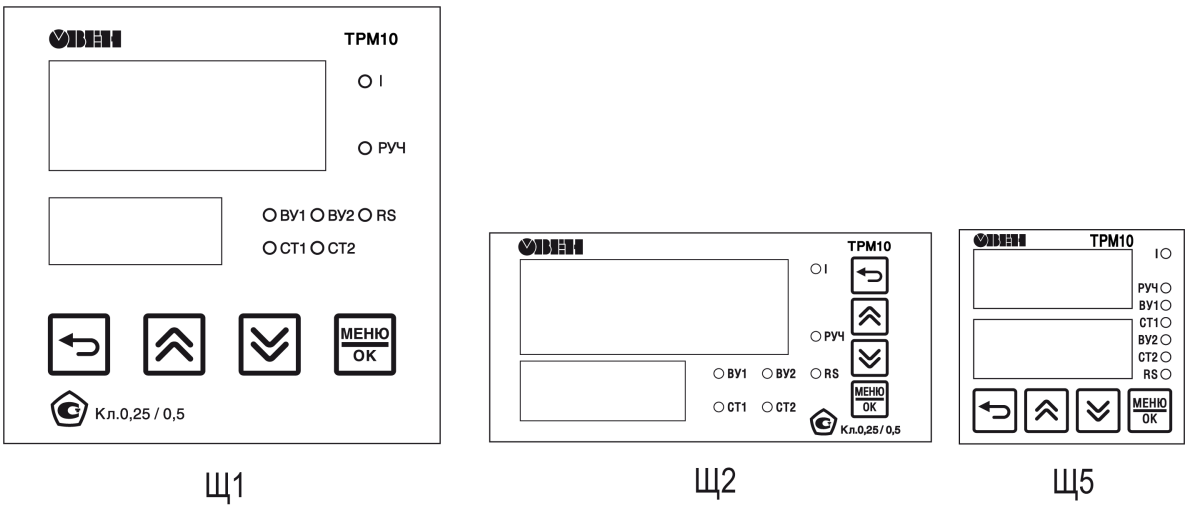


Рисунок 6.2 – Лицевая панель

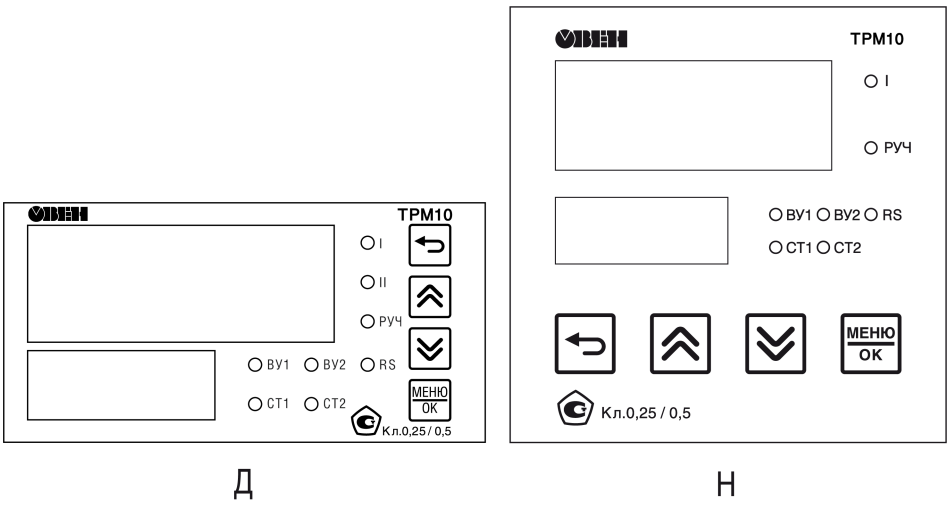


Рисунок 6.3 – Лицевая панель корпусов Д и Н

Цифровые индикаторы

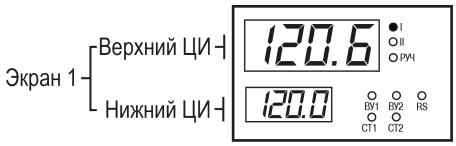


Рисунок 6.4 – Пользовательский экран

Информация выводится на ЦИ прибора. Верхний и нижний ЦИ образуют пользовательский экран. Выводимую на ЦИ информацию можно настроить (см. раздел 7.7). В приборе можно настроить до шести экранов.

Таблица 6.2 – Отображаемая информация на ЦИ

Состояние прибора	Отображаемая информация (для настроек по умолчанию)	
	Верхний ЦИ	Нижний ЦИ
Загрузка*	Наименования прибора	Версия встроенного ПО
Регулирование	Текущее значение измеряемой величины	Значение уставки
Меню	Название параметра настройки	Значение параметра настройки
	Название группы параметров	Надпись *Menu*

Продолжение таблицы 6.2

Состояние прибора	Отображаемая информация (для настроек по умолчанию)	
	Верхний ЦИ	Нижний ЦИ
Авария	Обозначение ошибки выбранного измерительного канала (см. таблицу 6.3)	

ПРИМЕЧАНИЕ
* После подачи питания, на лицевой панели прибора светятся все индикаторы. Потом на ЦИ появляется справочная информация, указанная в строке «Загрузка».

Таблица 6.3 – Индикация аварийных ситуаций

Текст на ЦИ	Описание
OCL.H	Датчик КХС превысил верхнюю границу измерения (+105 °С)
OCL.L	Датчик КХС превысил нижнюю границу измерения (минус 50 °С)
HHHH	Вычисленное значение входной величины выше допустимого предела
LLLL	Вычисленное значение входной величины ниже допустимого предела Обрыв линии связи с датчиком
Hi	Вычисленное значение входной величины выше допустимого предела индикации
Lo	Вычисленное значение входной величины ниже допустимого предела индикации
I--I	Обрыв датчика
F.Err	Ошибка вычисления функции

Светодиоды

Таблица 6.4 – Назначение светодиодов

Свето-диод	Состояние	Значение
I	Светит	На ЦИ отображается значение Входа (в т. ч. аварийное значение) или выполняется настройка параметра, относящегося к каналу (Вход или ВУ)
	Мигает	Ошибка на Входе (обрыв датчика, выход показаний за диапазон измерений), значение Входа не отображается на ЦИ
	Не светит	На ЦИ не отображается значение Входа и нет ошибки на Входе
РУЧ	Светит	Режим **ручного регулирования** выходной мощности
	Не светит	Режим **автоматического регулирования** или режим **Стоп**
ВУ1 ВУ2	Светит	Дискретное ВУ: ВУ замкнут. Аналоговое ВУ: максимальное значение выхода ЦАП
	Не светит	Дискретное ВУ: ВУ разомкнут. Аналоговое ВУ: минимальное значение выхода ЦАП
RS	Не светит	Нет обмена данными по интерфейсу RS-485
	Светит (10 с)	Обнаружены данные по интерфейсу RS-485
	Мигает	Обнаружен пакет, предназначенный для данного устройства
СТ1	Светит	Канал 1: режим **автоматического регулирования**
	Не светит	Канал 1: режим **ручного регулирования** выходной мощности или режим **Стоп**
	Мигает	Канал 1 перешел из режима **автоматического регулирования** в режим **Авария** по причине обрыва датчика или выхода показаний за диапазон измерения

Продолжение таблицы 6.4

Свето-диод	Состояние	Значение
	Мигает (дважды)	Канал 1 перешел из режима **автоматического регулирования** в режим **Авария** по причине обрыва или «залипания» контура регулирования
СТ2	Светит	Канал 2: режим **автоматического регулирования**
	Не светит	Канал 2: режим **ручного регулирования** выходной мощности или режим **Стоп**
	Мигает	Канал 2 перешел из режима **автоматического регулирования** в режим **Авария** по причине обрыва датчика или выхода показаний за диапазон измерения
	Мигает (дважды)	Канал 2 перешел из режима **автоматического регулирования** в режим **Авария** по причине обрыва или «залипания» контура регулирования

Кнопки управления

Таблица 6.5 – Назначение кнопок

Кнопка	Состояние ЦИ	Тип нажатия	Назначение
	Работа	Удержание более 2 с	Вход в меню выбора режима работы: • run – **автоматическое регулирование**; • man – **ручное регулирование**; • StoP – **Стоп**
	Меню	Однократное нажатие	Возврат на основной экран или к предыдущему уровню меню. Отмена изменения значения параметра и возврат исходного значения
	Работа	Удержание	Отображение конфигурации текущего экрана
 ИЛИ 	**Работа**	Однократное нажатие	Переключение экранов
	Меню	Однократное нажатие	Переключение пунктов меню. Изменение значения параметра
		Удержание	Увеличение скорости изменения редактируемого параметра
	Работа	Удержание более 3 с	Переход в меню
		Однократное нажатие	Переход к изменению уставки или выходной мощности
	Меню	Однократное нажатие	Переход в пункт меню. Переход к редактированию параметра. Сохранение измененного значения параметра в память прибора
Комбинации кнопок для входа в специальные режимы			
 + 	**Работа**	Удержание более 2 с	Переход к настройкам защиты параметров SEt (см. раздел 7.9)
 + 	**Работа**	Удержание более 2 с	Сброс до заводских настроек. Перед нажатием следует установить перемычку (см. раздел 7.10)

6.3 Включение и работа

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

В случае изменения температуры окружающего воздуха с низкой на высокую в приборе возможно образование конденсата. Чтобы избежать выхода прибора из строя рекомендуется выдержать прибор в выключенном состоянии не менее 1 часа.

Во время включения прибора выполняется проверка светодиодов (все светодиоды светятся 2 секунды).

После проверки на верхнем индикаторе отобразится измеренная величина с датчика, на нижнем – значение уставки для ЛУ1 (для значения параметра *SCr. 1* по умолчанию).

Кнопками ⩓ или ⩔ переключаются экраны. Экраны настраиваются в параметрах *SCr. 1* ... *SCr.6* (см. раздел 7.7). Экраны можно включать и выключать. Выключенные экраны не отображаются. По умолчанию включен экран *SCr. 1*.

ПРИМЕЧАНИЕ

Экран *SCr. 1* выключить нельзя.

Для выбора режима работы следует:

1. Нажать и удерживать (2 секунды) кнопку ⮌ на любом экране.
2. Выбрать режим кнопками ⩓ и ⩔.
3. Подтвердить выбор кнопкой МЕНЮ OK.

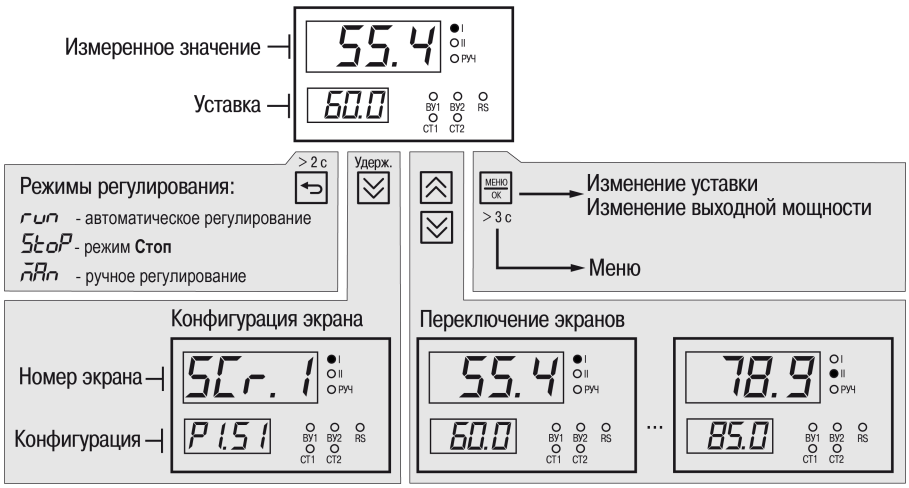


Рисунок 6.5 – Схема переходов с главного экрана

7 Настройка

7.1 Настройка параметров

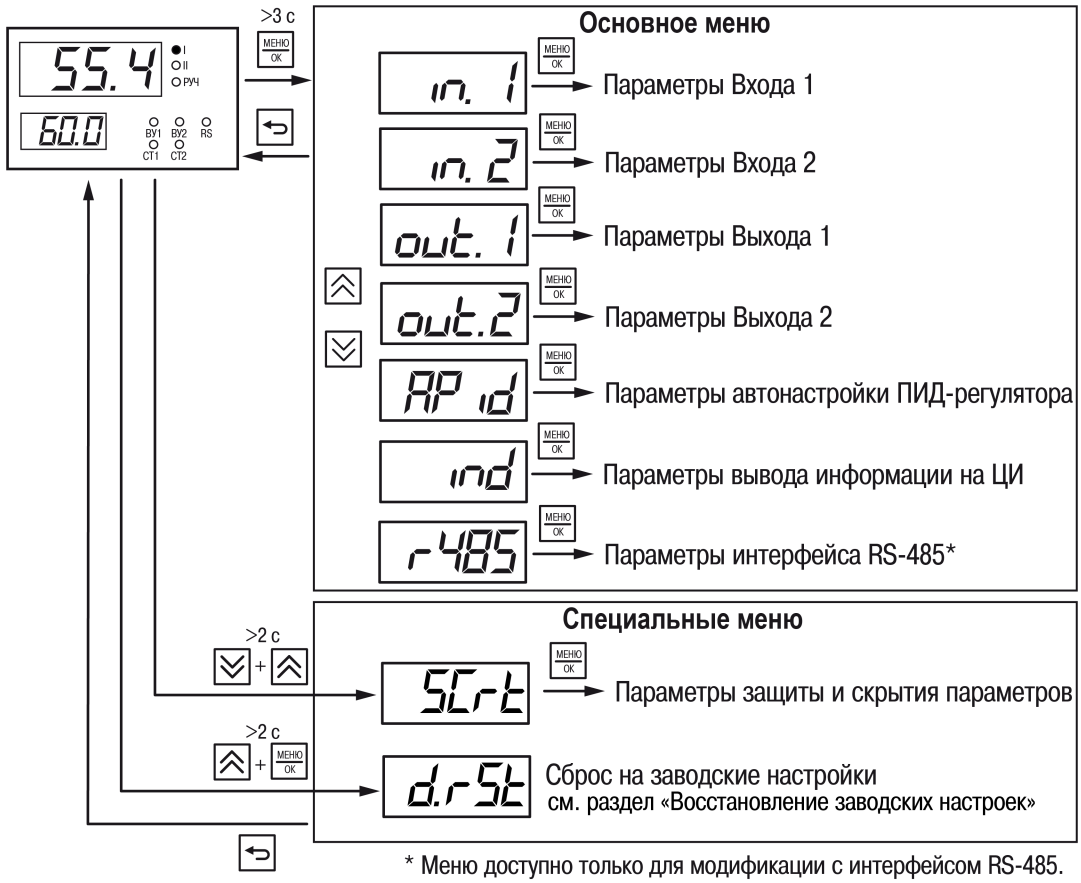


Рисунок 7.1 – Структура меню

Текущий параметр редактируется кратковременным нажатием кнопки МЕНЮ OK.

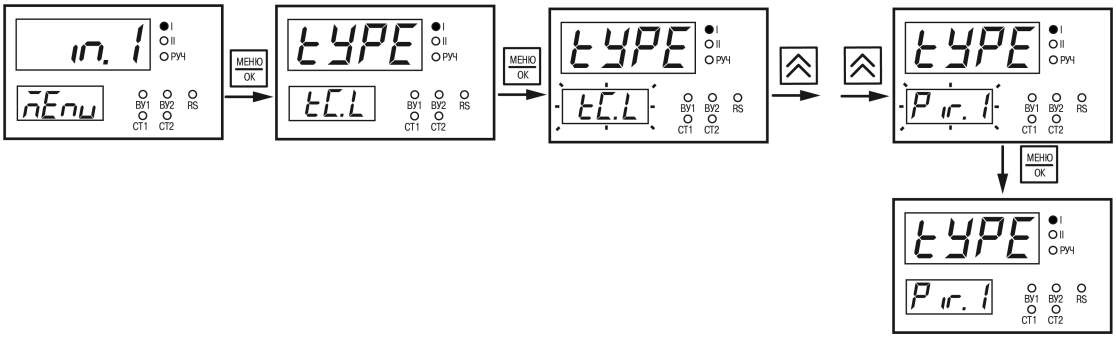


Рисунок 7.2 – Пример настройки параметра

Модификации прибора с интерфейсом RS-485 можно настроить с ПК при помощи Owen Configurator. Для настройки следует использовать версию Owen Configurator не ниже **1.23.115**.

Для подключения к прибору следует указать:

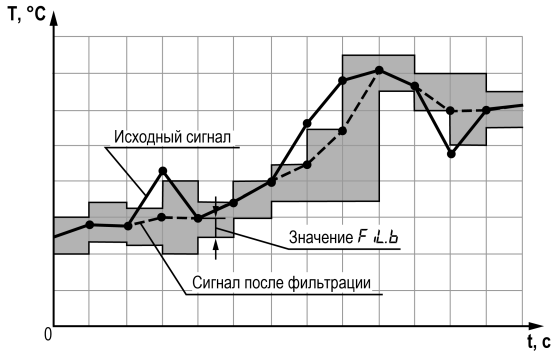
1. Номер COM-порта к которому подключен прибор через преобразователь АС4–М.
2. Протокол — **Modbus RTU**.
3. Скорость — **9600**.
4. Из выпадающего списка **Устройства** в категории **Регуляторы** выбрать модель прибора.

7.2 Настройка входов

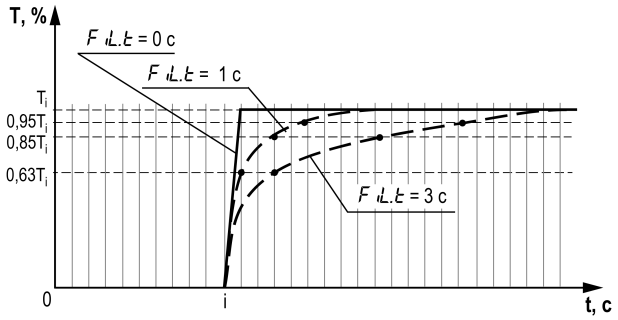
7.2.1 Настройка входа 1

Параметры для входа 1 (меню in1) представлены в таблице 7.1.

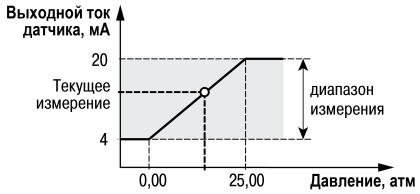
Таблица 7.1 – Параметры входа 1

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
tYPE	oFF Типы датчиков	tC.L	Тип датчика. Типы датчиков см. в приложении А
FiL.b*	oFF Delta-Sens**	1	Полоса фильтра. Позволяет отфильтровать единичные помехи. Полоса фильтра задается в единицах измеряемой величины. T_i – измеренное абсолютное значение сигнала. T_{i-1} – предыдущее абсолютное значение сигнала. Если $T_i > T_{i-1} \pm$ FiL.b, то T_i присваивается значение $T_{i-1} \pm$ FiL.b (в зависимости от движения значения вверх или вниз) и FiL.b = 2 * FiL.b (значение полосы фильтра удваивается). Если значение $T_i < T_{i-1} \pm$ FiL.b, то значение FiL.b возвращается на первоначальное. Малая ширина полосы фильтра приводит к замедлению реакции на быстрое изменение входной величины. При низком уровне помех или при работе с быстро меняющимися процессами рекомендуется увеличить значение параметра FiL.b или отключить действие полосы фильтра, установив значение FiL.b = oFF. В случае высокого уровня помех следует уменьшить значение параметра для устранения их влияния на работу прибора. 

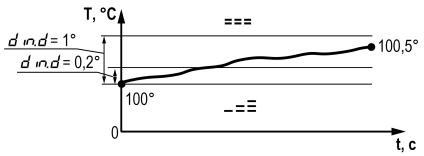
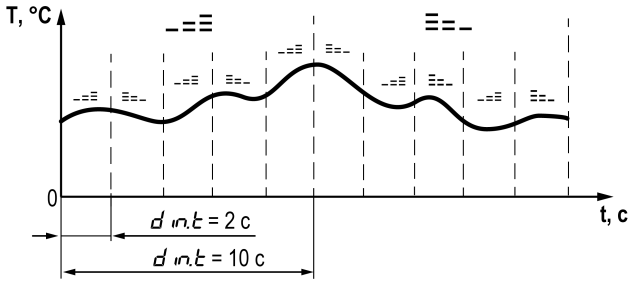
Продолжение таблицы 7.1

Пара-метр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
FiL.t	oFF 1...999	10	Постоянная времени фильтра ($t_ф$). Интервал, в течение которого сигнал достигает 0,63 от значения каждого измерения T_i. Значение сигнала рассчитывается по формуле: $T_i = T_{i-tф} + (T_i – T_{i-tф}) * 0,63$. Уменьшение значения FiL.t приводит к ускорению реакции на скачкообразные изменения температуры, но снижает помехозащищенность. Увеличение FiL.t повышает инерционность и подавляет шумы. 

Продолжение таблицы 7.1

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
dPt	0 1 2 3 Auto	1	Положение десятичной точки. Количество знаков после запятой, которое будет выводиться на ЦИ. Значение Auto – положение точки автоматически выбирается для отображения максимального возможного количества разрядов. Если значение не может быть отображено на ЦИ, то на ЦИ будут выведены сообщения об ошибках H или Lo.
ind.L*	– 1999...99-99	0.0	Параметры для приведения индикации измеренных значений тока и напряжения к значению физической величины. Параметры настраиваются для сигналов 0...5 мА, 0...20 мА, 4...20 мА, –50... +50 мВ, 0...1 В. Для других типов датчиков данные параметры скрыты. ind.L – индикация при минимальном значении сигнала (0 мА, 4 мА, –50 мВ, 0 В). ind.H – индикация при максимальном значении сигнала (5 мА, 20 мА, 50 мВ, 1 В). Все остальные промежуточные значения индикации располагаются линейно и высчитываются прибором по формуле: T = ind.L + I_X * (ind.H – ind.L), где I_X – значение сигнала с датчика в относительных единицах диапазона от 0,000 до 1,000. Пример. Используется датчик с выходным током 4…20 мА, контролирующий давление в диапазоне 0…25 атм. В параметре ind.L задается значение 0.00, а в параметре ind.H значение 25.00. Теперь значения будут отображаться в атмосферах. 
ind.H*	– 1999...99-99	100.-0	
FunC		oFF	Математические функции
	oFF		oFF – математические функции не используются
	Sqrt		Sqrt – вычисление квадратного корня из текущего значения: $T = \sqrt{T}$ (7.1)
Corr*			Подменю

Продолжение таблицы 7.1

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
Cor. 1* Cor.2* Cor.3*	oFF Sens- Min... Sens- Max**	oFF	Параметры коррекции графика измерителя. Используются для компенсации погрешности подключенных датчиков или компенсации сопротивления проводов (для подключения ТС по двухпроводной схеме), когда есть возможность определить с помощью дополнительного оборудования точное значение измеренного сигнала, тем самым скорректировать показания прибора. Методика коррекции приведена в разделе 7.2.1.1.
d in.t	0...30	10	Параметры функции отслеживания динамики изменения входного сигнала. d in.t – период анализа динамики изменения сигнала. d in.d – дельта динамики сигнала. За заданный период (d in.t) анализируется динамика изменения сигнала. Прибор вычитает из текущего измеренного значения предыдущее и добавляет разницу к накопительному буферу. После накопления буфера за период d in.t производится сравнение его содержимого со значением дельты динамики сигнала d in.d по модулю.  Буфер скользящий, т. е. в последующую секунду появляется новое значение, а последнее значение исключается из буфера. Затем динамика перерасчитывается.
d in.d	0.2... Delta-Sens**	0.2	 Если текущее значение буфера меньше d in.d, то динамика сигнала определяется как «без изменений». Если текущее значение буфера больше d in.d, то динамика определяется по знаку буфера (положительное значение – возрастает, отрицательное – убывает). На нижнем индикаторе будет отображаться динамика измеряемой величины на соответствующем входе.

Продолжение таблицы 7.1

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
bArr	oFF on	oFF	Подключение барьера искрозащиты. **ПРИМЕЧАНИЕ** Параметр bArr доступен только для датчиков типа ТС. Для работы с ТС, подключенными через барьер искрозащиты, следует присвоить значение on. Диапазон измерений входного сопротивления будет расширен, чтобы скомпенсировать проходное сопротивление барьера искрозащиты. Для сохранения точности измерений рекомендуется выполнить процедуру корректировки в соответствии с компенсацией сопротивления соединительных проводов для трехпроводной линии. **ПРИМЕЧАНИЕ** При bArr = on дополнительная приведенная погрешность составляет не более 0.5 %. Величина дополнительной приведенной погрешности определяется типом и характеристиками используемого барьера искрозащиты.
ПРИМЕЧАНИЕ * Положение десятичной точки определяется параметром dPt. ** SensMin – нижняя граница измерения датчика, SensMax – верхняя граница измерения датчика, DeltaSens – диапазон измерения датчика.			

7.2.1.1 Коррекция показаний прибора

Для устранения начальной погрешности преобразования входных сигналов и погрешностей, вносимых соединительными проводами, измеренное прибором значение можно скорректировать.

График НСХ корректируется в зависимости от количества заданных точек. В случае установки одной точки весь график будет смещен вверх или вниз на заданную величину. В случае установки двух или трех точек график будет строиться по сплайнам между двумя ближайшими точками, определяющими абсолютное смещение или наклон (см. рисунок 7.3).

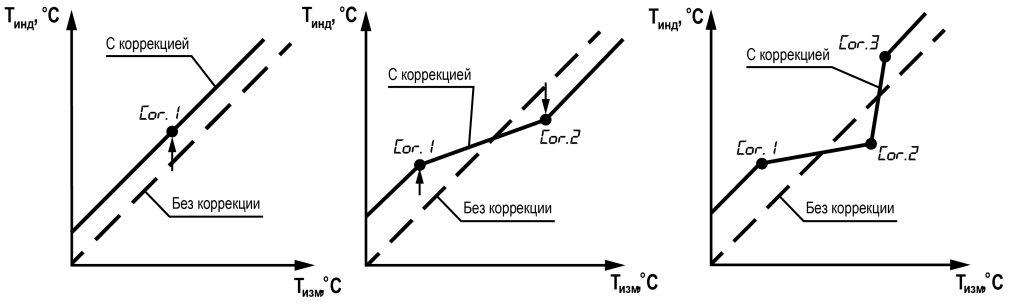


Рисунок 7.3 – Коррекция графика измерителя: $T_{изм}$ — измеряемая температура, $T_{инд}$ — температура, отображаемая на ЦИ

Для коррекции показаний прибора следует:

1. Выбрать один из параметров Cor. 1, Cor.2 и Cor.3 и нажать кнопку МЕНЮ OK. Запустится процесс корректировки.

На нижнем ЦИ выводится измеренная температура, вычисленная в соответствии с НСХ используемого датчика (значение мигает), на верхнем ЦИ – номер точки коррекции.

2. Подстроить кнопками ⏫ и ⏬ значение температуры на нижнем ЦИ до соответствия подключенной образцовой мере входного сигнала (магазин сопротивления, калибратор напряжения, тока и пр.), либо показаниям контрольного прибора.
3. После установки скорректированного значения требуется нажать кнопку МЕНЮ OK для фиксации показаний. На нижнем ЦИ будет зафиксировано скорректированное значение и индикатор перестанет мигать.

Кратковременное нажатие на кнопку МЕНЮ OK отобразит на верхнем ЦИ значение смещения.

При длительном удержании (3 секунды) кнопки МЕНЮ OK происходит запрос на удаление точки корректировки. На нижнем ЦИ мигает значение Er5.

В случае нажатия кнопки МЕНЮ OK точка корректировки удаляется и на ЦИ отображается oFF.

В случае нажатия кнопки ⮌ процесс удаления параметра отменяется.

ПРИМЕЧАНИЕ

В случае изменения типа датчика параметры коррекции сохраняются. Для нового датчика следует удалить точки коррекции или провести корректировку заново.

7.2.2 Настройка входа 2

Параметры для входа 2 (меню in2) представлены в таблице 7.2.

Таблица 7.2 – Параметры входа 2

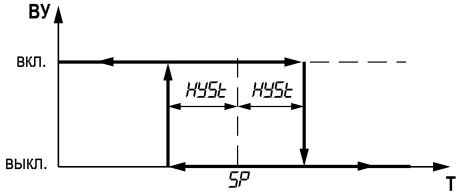
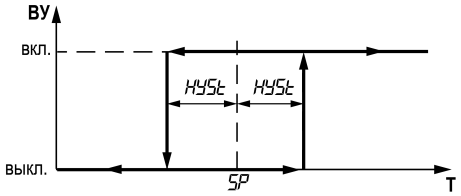
Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
tYPE			Параметр функционирования дискретного входа
	oFF	0	Дискретный вход выключен
	d.StP	1	Переход из режима **автоматического регулирования** в режим **Стоп**. Замкнутое состояние входа соответствует переходу в режим **Стоп**
	d.mAn	2	Переход из режима **автоматического регулирования** в режим **ручного регулирования**. Замкнутое состояние входа соответствует переходу в режим **ручного регулирования**

7.3 Настройка ВУ1

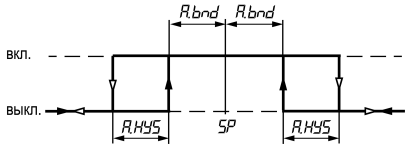
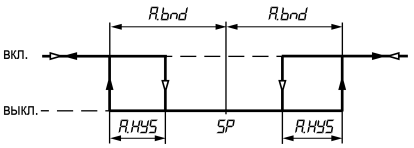
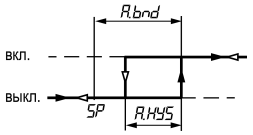
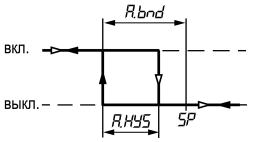
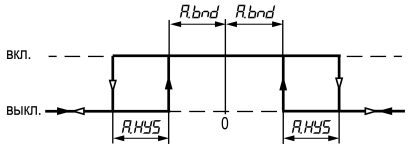
7.3.1 Настройка дискретного ВУ1

Параметры ВУ дискретного типа (меню out1) представлены в таблице 7.3.

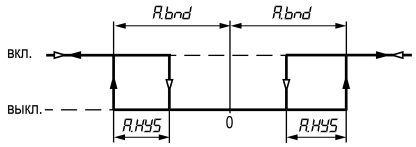
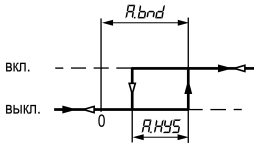
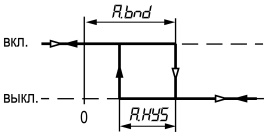
Таблица 7.3 – Параметры ВУ дискретного типа

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
LoG.d			Тип логики работы ЛУ
	oFF		Регулятор отключен. ВУ в безопасном состоянии
	HEAt		On-Off регулятор «нагреватель». Регулятор применяется для управления работой нагревателя или сигнализации, что значение текущего измерения T меньше уставки SP. Регулятор срабатывает по нижнему пределу. Выходное устройство, подключенное к ЛУ, включается при T < SP – HYSt, выключается при T > SP + HYSt Двухпозиционное регулирование происходит по уставке SP с гистерезисом ± HYSt. 
	CooL	H.P id	On-Off регулятор «холодильник». Регулятор применяется для управления работой охладителя или сигнализации, что значение текущего измерения T больше уставки SP. Регулятор срабатывает по верхнему пределу. ВУ, подключенное к ЛУ, включается при T > SP + HYSt, выключается при T < SP – HYSt 
	ALrn		Сигнализатор. Тип логики срабатывания сигнализатора задается в параметре A.tYP. Сигнализатор продолжает работать в режиме **Стоп** и режиме **ручного регулирования**. Сигнализатор восстанавливается при исчезновении ошибки на входе.
	H.P id		ПИД-регулятор «нагреватель»
	C.P id		ПИД-регулятор «холодильник»
A.tYP		SP.u	Тип логики срабатывания сигнализатора Параметр появляется при LoG.d = ALrn.
	oFF		Сигнализатор выключен

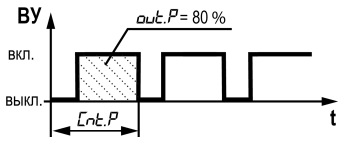
Продолжение таблицы 7.3

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	SP.П		Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится в диапазоне SP ± A.bnd с учетом параметра A.HYS. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	SP.o		Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится вне диапазона SP ± A.bnd с учетом параметра A.HYS. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	SP.Hi		Сигнализатор включается, когда измеренное значение превышает SP на величину A.bnd. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	SP.Lo		Сигнализатор включается, когда измеренное значение ниже SP на величину A.bnd. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	0.П		Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится в диапазоне 0 ± A.bnd с учетом параметра A.HYS. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 

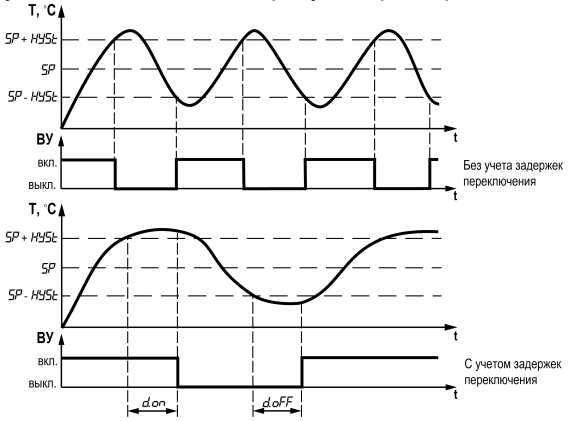
Продолжение таблицы 7.3

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	0.u		Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится вне диапазона 0 ± *A.bnd* с учетом параметра *A.HYS*. Параметр *A.bnd* – порог срабатывания сигнализатора. Параметр *A.HYS* – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	0.H i		Сигнализатор включается, когда измеренное значение превышает ноль на величину *A.bnd*. Параметр *A.bnd* – порог срабатывания сигнализатора. Параметр *A.HYS* – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	0.Lo		Сигнализатор выключается, когда измеренное значение превышает ноль на величину *A.bnd*. Параметр *A.bnd* – порог срабатывания сигнализатора. Параметр *A.HYS* – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
*SP**	*SP.Lo*... *SP.H i*	30.0	Уставка регулятора. Требуемое значение регулируемой величины, которое должен поддерживать регулятор. **ПРИМЕЧАНИЕ** Положение десятичной точки определяется параметром *dPt*.
*SP.Lo**	Sens-Min**...*SP.H i*	– 199.-9	Нижняя и верхняя границы для выбора диапазона значений параметра уставки (*SP*). Границы задаются в размерности параметра уставки. При изменении параметров *SP.Lo* и *SP.H i* их значения ограничиваются диапазоном измерения текущего датчика на соответствующем входе **ПРИМЕЧАНИЕ** Не меняются при смене типа датчика
*SP.H i**	*SP.Lo*... Sens-Max**	999.-9	
*HYSt**	0.. Delta-Sens**	1.0	Гистерезис. Зона нечувствительности при переключении состояния выхода. Используется для исключения дребезга ВУ при значениях входа, близких к уставке. Задается в единицах измерения входа

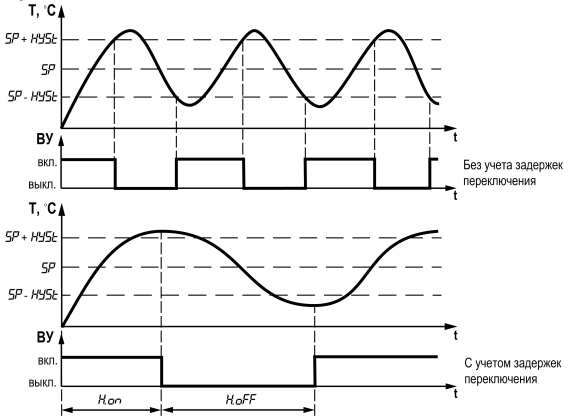
Продолжение таблицы 7.3

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
P id.P	0.001.. Delta-Sens**	10.0	Полоса пропорциональности ПИД-регулятора. Значения устанавливаются в единицах измерения с учетом положения десятичной точки.
P id. I	0..3999 с	10.0	Интегральная постоянная ПИД-регулятора. Если установлено значение 0, то в регуляторе отключается действие интегральной составляющей.
P id.d	0..3999 с	10.0	Дифференциальная постоянная ПИД-регулятора
Cnt.P	1...250 с	5	Период следования импульсов.  **ПРИМЕЧАНИЕ** Минимальная возможная длительность импульса — 50 мс.
USP*	oFF... Delta-Sens**	oFF	Скорость изменения уставки ПИД-регулятора. Скорость изменения уставки используется для сглаживания перехода с текущего значения уставки на заданное. При изменении уставки ПИД-регулятор должен использовать уставку по формуле: $SP_{текущ} = SP_{пред} + USP$ в течение минуты. Где $SP_{текущ}$ – текущее значение уставки, $SP_{пред}$ – предыдущее значение уставки. Увеличение (уменьшение) уставки происходит до тех пор, пока $SP_{текущ}$ не станет равной SP При включении прибора или переходе из режима **Стоп** или **ручного регулирования** в режим **автоматического регулирования** в качестве начального значения $SP_{пред}$ используется текущее значение на входе 1. Значение oFF – нет ограничения по скорости
db.d	0.02...9.9-9 с	0.02	Минимальная длительность ШИМ Выходной сигнал подается на исполнительный механизм тогда, когда рассчитанная длительность импульса включения(выключения) больше или равна db.d. Не выданные воздействия накапливаются до достижения db.d. Параметр относится как ко времени включения, так и ко времени выключения ВУ. **ПРИМЕЧАНИЕ** В режиме **ручного регулирования** нельзя выдать управляющее воздействие меньше, чем db.d. Значение db.d должно быть меньше, чем 50% Cnt.P

Продолжение таблицы 7.3

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
d.bnd*	0... Delta-Sens**	0	Зона нечувствительности ПИД-регулятора. Значения задаются в единицах измерения с учетом положения десятичной точки. Если измеренный сигнал находится внутри диапазона SP ± d.bnd, то ПИД-регулятор не будет изменять выходную мощность до тех пор, пока регулируемая величина не выйдет из этой зоны
oL.L	0...100.0	0.0	Минимальная выходная мощность (нижний предел) ПИД-регулятора. Значения в % от 0 до oL.H.
oL.H	0...100.0	100.-0	Максимальная выходная мощность (верхний предел) ПИД-регулятора. Значения в % от oL.L до 100.
oL.U	0.2..100 %/c	100.-0	Максимальная скорость изменения выходной мощности ПИД-регулятора. На данную величину может изменяться значение out.P за 1 секунду.
d.on	0...250 c	0	d.on – задержка включения регулятора. Время, которое проходит после срабатывания условия регулятора до замыкания ВУ. Если за данное время условие включения регулятора сбрасывается, то отсчет обнуляется. d.oFF – задержка выключения регулятора. Время, которое проходит после срабатывания условия регулятора до размыкания ВУ. Если за данное время условие выключения регулятора сбрасывается, то отсчет обнуляется. 
d.oFF	0...250 c	0	

Продолжение таблицы 7.3

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
H.on	0...250 с	0	H.on – минимальное время удержания регулятора в состоянии включено.
H.oFF	0...250 с	0	После замыкания ВУ условия работы регулятора игнорируются заданное время. H.oFF – минимальное время удержания регулятора в состоянии выключено. После размыкания ВУ условия работы регулятора игнорируются заданное время.  В период действия времени задержки работа On-Off регулятора приостанавливается. Все события, кроме аварийных, игнорируются
Err.P	0…100 %	0.0	Значение ВУ1 в режиме **Авария** в случае использования ПИД-регулятора
StP.P	0…100 %	0.0	Значение ВУ1 в режиме **Стоп** в случае использования ПИД-регулятора
A.bnd*	0... Delta-Sens**	20	Порог срабатывания сигнализатора Параметр появляется при LoG.d = ALrn.
A.HYS*	0... Delta-Sens**	1.0	Гистерезис срабатывания сигнализатора Параметр появляется при LoG.d = ALrn.
F.bLC	on oFF	oFF	Блокировка первого срабатывания сигнализатора Параметр появляется при LoG.d = ALrn. on – блокируется. oFF – не блокируется. **ПРИМЕЧАНИЕ** Блокировка служит для предотвращения срабатывания сигнализатора при включении прибора до выхода системы управления на заданный режим работы. Если после включения прибора значение измеренного сигнала на входе находится вне аварийной зоны, то блокировка 1-го срабатывания сбрасывается. Флаг обнуляется при переходе из режима **Стоп** в режим **автоматического регулирования**.
Err.d	oFF on	oFF	Состояние ВУ в режиме **Авария**. on – включен. oFF – выключен

Продолжение таблицы 7.3

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
StP.d	oFF on	oFF	Состояние ВУ в режиме **Стоп**. on – включен. oFF – выключен Для сигнализатора (LoG.d = ALrm) параметр StP.d скрыт.
LbA.t	oFF 1...9999 с	oFF	Функция диагностики обрыва контура регулирования. Описание работы функции см. раздел 7.5. Для сигнализатора (LoG.d = ALrm) параметры LbA.t и LbA.b скрыты. LbA.t – время диагностики обрыва контура. При значении LbA.t = oFF функция диагностики обрыва контура регулирования выключена. LbA.b – ширина зоны диагностики обрыва контура. Параметр появляется, если LbA.t отлично от oFF
LbA.b*	0... Delta-Sens**	10	
A.rEC	oFF 1...999 с	oFF	Автоматическое восстановление процесса регулирования после ошибки на соответствующем входе. Если в режиме **автоматического регулирования** произошла аварийная остановка по причине обрыва датчика или выхода показаний за диапазон измерения, то при восстановлении измерения процесс регулирования автоматически запускается через A.rEC секунд. Если A.rEC = oFF, то чтобы восстановить режим **автоматического регулирования** следует: 1. Перейти в режим **ручного регулирования** или режим **Стоп**. 2. Перейти в режим **автоматического регулирования**. **ПРИМЕЧАНИЕ** Автоматическое восстановление процесса регулирования не распространяется на обрыв контура регулирования. Обрыв контура регулирования требует ручного восстановления.

ПРИМЕЧАНИЕ

* Положение десятичной точки определяется параметром dPt.

** SensMin – нижняя граница измерения датчика, SensMax – верхняя граница измерения датчика, DeltaSens – диапазон измерения датчика.

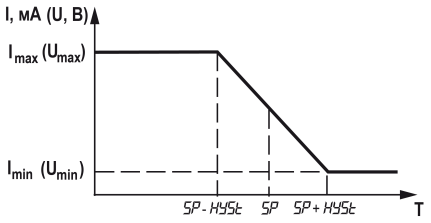
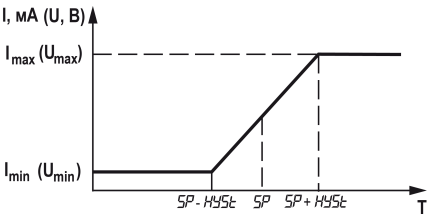
7.3.2 Настройка аналогового ВУ1

Параметры ВУ аналогового типа (out 1) представлены в таблице 7.4.

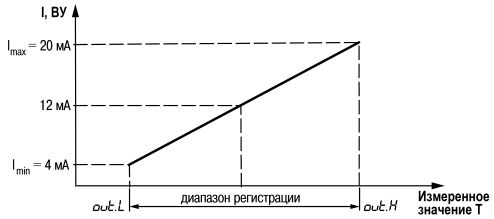
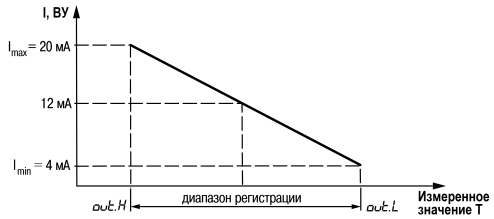
Таблица 7.4 – Параметры ВУ аналогового типа

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
LoG.A	oFF	HEAt	Тип логики работы ЛУ Регулятор отключен

Продолжение таблицы 7.4

Пара-метр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	HEAt		П-регулятор «нагреватель»: I_{max} или U_{max}, если T < SP – HYSt, I_{min} или U_{min}, если T > SP + HYSt. Для промежуточных значений: $I_{out} = ((T – SP + HYSt) * (I_{min} – I_{max}) / (2HYSt)) + I_{max}$, $U_{out} = ((T – SP + HYSt) * (U_{min} – U_{max}) / (2HYSt)) + U_{max}$. 
	CooL		П-регулятор «холодильник». I_{max} или U_{max}, если T > SP + HYSt, I_{min} или U_{min}, если T < SP – HYSt. Для промежуточных значений: $I_{out} = ((T – SP + HYSt) * (I_{max} – I_{min}) / (2HYSt)) + I_{min}$, $U_{out} = ((T – SP + HYSt) * (U_{max} – U_{min}) / (2HYSt)) + U_{min}$. 

Продолжение таблицы 7.4

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	ConU		Регистратор. Формирование на ВУ аналогового сигнала в виде тока 4...20 мА (для выхода типа «И») или напряжения 0..10 В (для выхода типа «И») в зависимости от измеренного значения входного сигнала. Промежуточные значения формируются по линейной функции. Для ТС, ТП данные формируются по НСХ. Примеры формирования прямой и обратной зависимости выходного сигнала регистрации от измеренного значения для выходного сигнала 4...20 мА: • 4 мА для *out.L* и 20 мА для *out.H* (при *out.H* > *out.L*);  • 20 мА для *out.L* и 4 мА для *out.H* (при *out.L* > *out.H*);  При аварии ВУ принимает значение *Err.A*. Отсутствует режим **Стоп**
	H.Pid		ПИД-регулятор «нагреватель»
	C.Pid		ПИД-регулятор «холодильник»
*SP**	*SP.Lo*...*SP.H*	30.0	Уставка регулятора. Требуемое значение регулируемой величины, которое должен поддерживать регулятор. **ПРИМЕЧАНИЕ** Положение десятичной точки определяется параметром *dPt*.
*SP.Lo**	Sens-Min**...*SP.H*	– 199.-9	Нижняя и верхняя границы для выбора диапазона значений параметра уставки (*SP*). Границы задаются в размерности параметра уставки. При смене типа датчика значения могут измениться согласно его диапазону **ПРИМЕЧАНИЕ** Не меняются при смене типа датчика
*SP.H**	*SP.Lo*... Sens-Max**	999.-9	
Pid.P	0.001.. Delta-Sens**	10.0	Полоса пропорциональности ПИД-регулятора. Значения устанавливаются в единицах измерения с учетом положения десятичной точки.

Продолжение таблицы 7.4

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
Pid.i	0..3999 с	10.0	Интегральная постоянная ПИД-регулятора. Если установлено значение 0, то в регуляторе отключается действие интегральной составляющей.
Pid.d	0..3999 с	10.0	Дифференциальная постоянная ПИД-регулятора
USP*	oFF... Delta-Sens**	oFF	Скорость изменения уставки ПИД-регулятора. Скорость изменения уставки используется для сглаживания перехода с текущего значения уставки на заданное. При изменении уставки ПИД-регулятор должен использовать уставку по формуле: $SP_{текущ} = SP_{пред} + USP$ в течение минуты. Где $SP_{текущ}$ – текущее значение уставки, $SP_{пред}$ – предыдущее значение уставки. Увеличение (уменьшение) уставки происходит до тех пор, пока $SP_{текущ}$ не станет равной SP При включении прибора или переходе из режима **Стоп** или **ручного регулирования** в режим **автоматического регулирования** в качестве начального значения $SP_{пред}$ используется текущее значение на входе 1. Значение oFF – нет ограничения по скорости
d.bnd*	0... Delta-Sens**	0	Зона нечувствительности ПИД-регулятора. Значения задаются в единицах измерения с учетом положения десятичной точки. Если измеренный сигнал находится внутри диапазона SP ± d.bnd, то ПИД-регулятор не будет изменять выходную мощность до тех пор, пока регулируемая величина не выйдет из этой зоны
oL.L	0...100.0	0.0	Минимальная выходная мощность (нижний предел) ПИД-регулятора. Значения в % от 0 до oL.H.
oL.H	0...250 с	100.-0	Максимальная выходная мощность (верхний предел) ПИД-регулятора. Значения в % от oL.L до 100.
oL.U	0.2..100 %/с	100.-0	Максимальная скорость изменения выходной мощности ПИД-регулятора. На данную величину может изменяться значение out.P за 1 секунду.
db.A	0...100%	0.0	Минимальное изменение аналогового ВУ Значение от 0 до 100 % от диапазона выходного сигнала 4...20 мА или 0...10В. Выходной сигнал на исполнительный механизм не меняется тогда, когда рассчитанная величина изменения меньше db.A. Не выданные воздействия накапливаются до достижения db.A. **ПРИМЕЧАНИЕ** В режиме **ручного регулирования** нельзя выдать управляющее воздействие меньше, чем db.A
HYSt*	0... Delta-Sens**	1.0	Полоса пропорциональности. Полоса пропорциональности задается в единицах измерения датчика на входе

Продолжение таблицы 7.4

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
out.L*	Sens-Min... Sens-Max**	0.0	Нижняя граница регистрации. Параметр задается для типа логики ЛУ «регистратор» (LoG.A = ConU). Нижняя граница регистрации задается в единицах измерения входа
out.H*	Sens-Min... Sens-Max**	100.-0	Верхняя граница регистрации. Параметр задается для типа логики ЛУ «регистратор» (LoG.A = ConU). Верхняя граница регистрации задается в единицах измерения входа
Err.A	Hi Lo	Lo	Безопасное состояние выхода в режиме Авария. Hi – 20 мА/10 В, Lo – 4 мА/0 В
StP.A	Hi Lo	Lo	Состояние выхода в режиме остановки регулирования. Hi – 20 мА/10 В, Lo – 4мА/0В
Err.P	0…100 %	0.0	Значение ВУ1 в режиме **Авария** в случае использования ПИД-регулятора
StP.P	0…100 %	0.0	Значение ВУ1 в режиме **Стоп** в случае использования ПИД-регулятора
LbA.t	oFF 1...9999 с	oFF	Функция диагностики обрыва контура регулирования. Описание работы функции см. разделе 7.5.
LbA.b*	0.0...999.-9 Hi	10	LbA.t – время диагностики обрыва контура. При значении LbA.t = oFF функция диагностики обрыва контура регулирования выключена. LbA.b – ширина зоны диагностики обрыва контура. Параметр появляется, если LbA.t отлично от oFF
A.rEC	OFF...999 с	oFF	Автоматическое восстановление процесса регулирования после ошибки на соответствующем входе. Если в режиме **автоматического регулирования** произошла аварийная остановка по причине обрыва датчика или выхода показаний за диапазон измерения, то при восстановлении измерения процесс регулирования автоматически запускается через A.rEC секунд. Если A.rEC = oFF, то чтобы восстановить режим **автоматического регулирования** следует: 1. Перейти в режим **ручного регулирования** или режим **Стоп**. 2. Перейти в режим **автоматического регулирования**. **ПРИМЕЧАНИЕ** Автоматическое восстановление процесса регулирования не распространяется на обрыв контура регулирования. Обрыв контура регулирования требует ручного восстановления.

ПРИМЕЧАНИЕ

* Положение десятичной точки определяется параметром dPt.

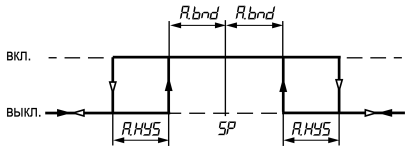
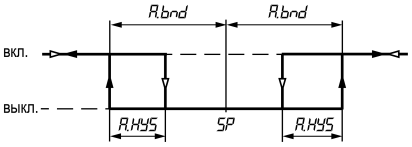
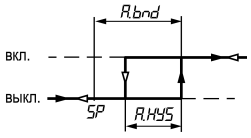
** SensMin – нижняя граница измерения датчика, SensMax – верхняя граница измерения датчика, DeltaSens – диапазон измерения датчика.

7.4 Настройка ВУ2

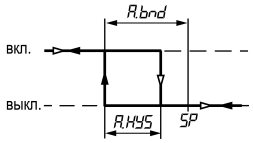
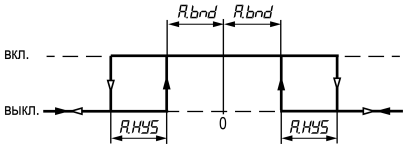
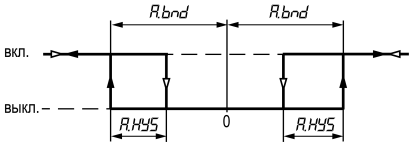
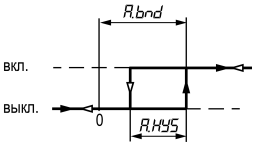
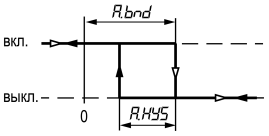
7.4.1 Настройка дискретного ВУ2

Параметры ВУ дискретного типа (меню *out2*) представлены в таблице 7.5.

Таблица 7.5 – Параметры ВУ дискретного типа

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
Lo.d			Тип логики работы ЛУ
	oFF		Регулятор отключен. ВУ в безопасном состоянии
	ALrn	*ALrn*	Сигнализатор. Тип логики срабатывания сигнализатора задается в параметре *A.tYP*. Сигнализатор продолжает работать в режиме **Стоп** и режиме **ручного регулирования**. Переход в состояние установленное в параметре *Err.d* при ошибке на Входе 1 и Выходе 1 Сигнализатор восстанавливается при исчезновении ошибки на входе.
A.tYP			Тип логики срабатывания сигнализатора
	oFF		Сигнализатор выключен
	SP.A		Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится в диапазоне *SP* ± *A.bnd* с учетом параметра *A.HYS*. Параметр *A.bnd* – порог срабатывания сигнализатора. Параметр *A.HYS* – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	SP.u	*SP.u*	Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится вне диапазона *SP* ± *A.bnd* с учетом параметра *A.HYS*. Параметр *A.bnd* – порог срабатывания сигнализатора. Параметр *A.HYS* – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	SP.H		Сигнализатор включается, когда измеренное значение превышает *SP* на величину *A.bnd*. Параметр *A.bnd* – порог срабатывания сигнализатора. Параметр *A.HYS* – гистерезис срабатывания сигнализатора. 

Продолжение таблицы 7.5

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	SP.Lo		Сигнализатор включается, когда измеренное значение ниже SP на величину A.bnd. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	0.П		Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится в диапазоне 0 ± A.bnd с учетом параметра A.HYS. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	0.o		Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится вне диапазона 0 ± A.bnd с учетом параметра A.HYS. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	0.Н		Сигнализатор включается, когда измеренное значение превышает ноль на величину A.bnd. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 
	0.Lo		Сигнализатор выключается, когда измеренное значение превышает ноль на величину A.bnd. Параметр A.bnd – порог срабатывания сигнализатора. Параметр A.HYS – гистерезис срабатывания сигнализатора. 

Продолжение таблицы 7.5

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
A.bnd*	0... Delta-Sens**	20	Порог срабатывания сигнализатора
A.HYS*	0... Delta-Sens**	1.0	Гистерезис срабатывания сигнализатора
F.bLC	on oFF	oFF	Блокировка первого срабатывания сигнализатора. on – блокируется. oFF – не блокируется. **ПРИМЕЧАНИЕ** Блокировка служит для предотвращения срабатывания сигнализатора при включении прибора до выхода системы управления на заданный режим работы. Если после включения прибора значение измеренного сигнала на входе находится вне аварийной зоны, то блокировка 1-го срабатывания сбрасывается. Флаг обнуляется при переходе из режима **Стоп** в режим **автоматического регулирования**.
Err.d	oFF on	oFF	Состояние ВУ в режиме **Авария**. on – включен. oFF – выключен

ПРИМЕЧАНИЕ

* Положение десятичной точки определяется параметром dPt.

** SensMin – нижняя граница измерения датчика, SensMax – верхняя граница измерения датчика, DeltaSens – диапазон измерения датчика.

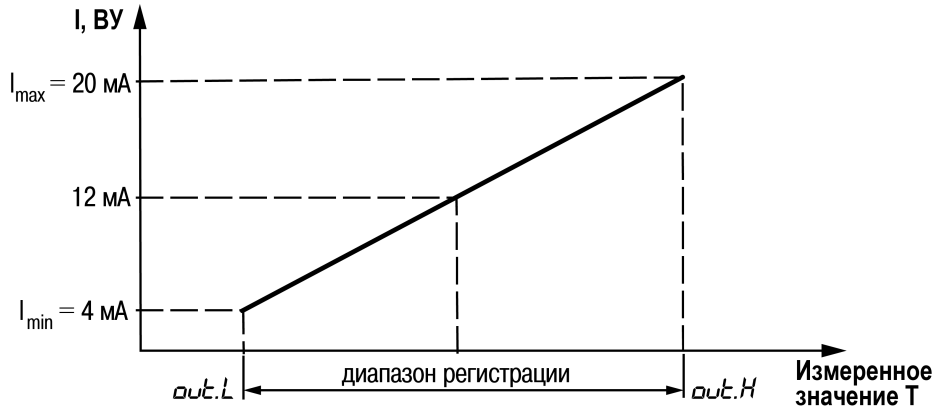
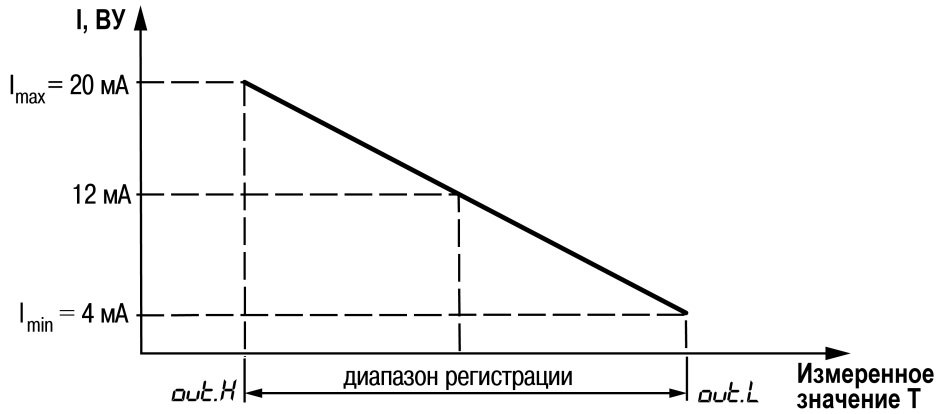
7.4.2 Настройка аналогового ВУ2

Параметры ВУ аналогового типа (out2) представлены в таблице 7.6.

Таблица 7.6 – Параметры ВУ аналогового типа

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
Lo.A			Тип логики работы ЛУ
	oFF	HEAt	Регулятор отключен

Продолжение таблицы 7.6

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	RLrn		Регистратор. Формирование на ВУ аналогового сигнала в виде тока 4...20 мА (для выхода типа «И») или напряжения 0...10 В (для выхода типа «У») в зависимости от измеренного значения входного сигнала. Промежуточные значения формируются по линейной функции. Для ТС, ТП данные формируются по НСХ. Примеры формирования прямой и обратной зависимости выходного сигнала регистрации от измеренного значения для выходного сигнала 4...20 мА: • 4 мА для *out.L* и 20 мА для *out.H* (при *out.H* > *out.L*);  • 20 мА для *out.L* и 4 мА для *out.H* (при *out.L* > *out.H*);  При аварии ВУ принимает значение *Err.A*. Отсутствует режим **Стоп**
out.L	Sens-Min... Sens-Max*	0.0	Нижняя граница регистрации. Параметр задается для типа логики ЛУ «регистратор» (*LoG.A* = *ConU*). Нижняя граница регистрации задается в единицах измерения входа
out.H	Sens-Min... Sens-Max*	100.-0	Верхняя граница регистрации. Параметр задается для типа логики ЛУ «регистратор» (*LoG.A* = *ConU*). Верхняя граница регистрации задается в единицах измерения входа

Продолжение таблицы 7.6

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
Err.A	Hi	Lo	Безопасное состояние выхода в режиме Авария. Hi – 20 мА/10 В, Lo – 4 мА/0 В
	Lo		
ПРИМЕЧАНИЕ * SensMin – нижняя граница измерения датчика, SensMax – верхняя граница измерения датчика, DeltaSens – диапазон измерения датчика.			

7.5 Диагностика неисправности контура регулирования

Диагностика неисправности контура регулирования применяется для ПИД-регулятора.

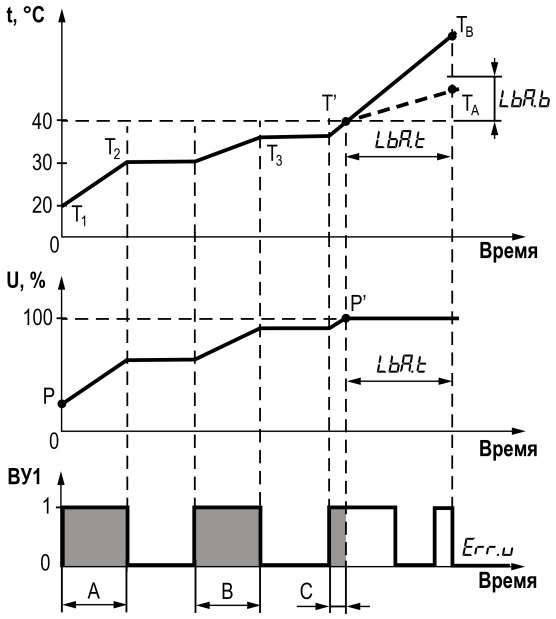


Рисунок 7.4 – Пример диагностики обрыва контура

Прибор с дискретным управлением задвижек без датчика положения выходного вала оценивает крайнее положение задвижки по времени полного хода U.tot в одну сторону. В начальный момент времени задвижка находится в произвольном положении P. Прибор управляет задвижкой согласно алгоритму регулирования. Если суммарное время импульсов, вращающих задвижку в одну сторону подряд *A* + *B* + *C* = U.tot т. е. достигает 100% в точке P' на рисунке 7.4. В момент достижения мощности P' фиксируется значение температуры T' и включается отслеживание обрыва контура регулирования. Если за время LbA.t входной сигнал прирастает на величину, большую чем LbA.b (точка T_B) - это означает что контур регулирования работает в штатном режиме. Если меньшую (точка T_A) - то фиксируется авария по обрыву контура регулирования.

Прибор подает сигнал управления на переход задвижки в безопасное состояние Err.U и включает светодиод **СТ**.

После устранения причин аварии процесс автоматического регулирования следует возобновить вручную. Для этого следует перевести прибор в режим **Стоп** или режим ручного регулирования, а затем перевести в режим **автоматического регулирования**.

7.6 Настройка ПИД-регулятора (автонастройка)

Параметры автонастройки ПИД-регулятора (меню AP id) представлены в таблице 7.7.

Таблица 7.7 – Параметры автонастройки ПИД-регулятора

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
Anr	oFF	oFF	Автонастройка ПИД-регулятора. В результате автонастройки ПИД-регулятора прибор вычисляет оптимальные значения коэффициентов ПИД-регулятора и фильтра. Исходные условия для запуска автонастройки ПИД-регулятора: • значение измеренной текущей величины ниже уставки (для «нагревателя») и выше (для «холодильника») установить in1.FiLt = 0; • прибор в режиме **Стоп**. Для запуска автонастройки следует установить параметру Anr значение run. Далее прибор осуществляет автонастройку по заданному алгоритму. В течение этого периода на верхнем ЦИ отображается отображается надпись Anr, а на нижнем ЦИ текущая измеренная температура. Отображение температуры производится сразу после запуска автонастройки ПИД-регулятора. В течение периода, пока идет автонастройка, ее можно отменить без сохранения новых коэффициентов, нажав кнопку По завершению автонастройки параметрам PidP, Pid. i, Pidd, FiLb и FiLt присваиваются новые значения. На ЦИ отображается надпись Good. Если автонастройка завершилась неудачно, то на ЦИ отображается надпись FAiL. После автонастройки прибор переходит в режим **автоматического регулирования**.
	run		

7.7 Настройка индикации

Параметры настройки индикации (меню ind) представлены в таблице 7.8.

Таблица 7.8 – Параметры индикации

<table>
<tr><th rowspan="2">Пара-метр</th><th colspan="2">Значения (1)
По умолчанию (2)</th><th rowspan="2">Описание</th></tr>
<tr><th>(1)</th><th>(2)</th></tr>
<tr><td>SCr. 1</td><td>P 1S 1
P 1o 1
P 1d 1
F 1S 1
F 1o 1
F 1d 1
P 1P2
F 1P2</td><td>P 1S 1</td><td>Настройка конфигурации экранов.
Отображение выбранных значений параметров на верхнем и нижнем индикаторе.
Для отображения доступны следующие параметры:
<table><tr><th>Наименование</th><th>Обозначение</th><th>Индикация</th></tr><tr><td>Текущее измеренное значение</td><td>PU</td><td>P 1 (P2)</td></tr></table>
ПРИМЕЧАНИЕ
При выборе P2 на ЦИ будет отображаться состояние прибора (StoP/run или StoP/inAn) в зависимости от настроек дискретного входа (см. раздел 7.2.2)
<table><tr><td>Уставка</td><td>SP</td><td>S 1</td></tr><tr><td>Выходная мощность (см. раздел 7.7.1) или значение аналогового выхода в единицах мА (0...20) или В (0...10).
Отображение задается в параметре out.S.</td><td>out.P</td><td>o 1</td></tr><tr><td>Вычисленное значение математической функции</td><td>Fun</td><td>F 1</td></tr><tr><td>Динамика сигнала</td><td>d in</td><td>d 1</td></tr></table>
Процедура настройки конфигурации экранов описана в разделе 7.7.2.
В режиме ручного регулирования вместо отображения уставки SP выводится значение out.P в соответствии с настройками параметра out.S.
Если значение Fun = oFF, то при выводе на индикацию параметра Fun 1 отображается надпись F.Err.</td></tr>
<tr><td>SCr.2
SCr.3
SCr.4
SCr.5
SCr.6</td><td>oFF
P 1S 1
P 1o 1
P 1d 1
F 1S 1
F 1o 1
F 1d 1
P 1P2
F 1P2</td><td>oFF</td><td></td></tr>
<tr><td>out.S</td><td>
PErC
dAC</td><td>

PErC</td><td>Выбор единиц отображения мощности (только для аналогового выхода)
PErC – вывод процента мощности ВУ
dAC – вывод абсолютного значения ВУ (4...20 мА или 0...10 В) пропорционально выбранной мощности out.P</td></tr>
<tr><td>rEt.t</td><td>oFF
5
10
30
60</td><td>30</td><td>Время (в секундах) автоматического возврата из меню настроек в рабочий режим при отсутствии активности (нажатия кнопок).
Значение oFF – автоматический возврат не производится.
ПРИМЕЧАНИЕ
В процессе редактирования параметра автоматический возврат не производится.</td></tr>
<tr><td>CHG.t</td><td>oFF
5
10
30
60
120</td><td>oFF</td><td>Время (в секундах) автоматической смены экранов отображения параметров (SCr. 1 – SCr.6).
Значение oFF – автоматическая смена экранов не производится</td></tr>
</table>

7.7.1 Выходная мощность

Выходная мощность (*out.P*).

ПРИМЕЧАНИЕ
Параметр *out.P* доступен только для протокола Modbus. В меню параметр не отображается.

Дискретный выход

Для дискретного ВУ длина импульса зависит от периода следования импульсов и от рассчитанной мощности.

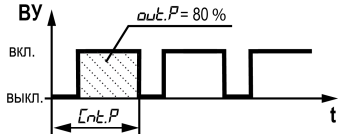


Рисунок 7.5 – Мощность дискретного ВУ

D = *Cnt.P* × *out.P* / 100,

D – длительность импульса , с;

Cnt.P – период следования импульсов, с;

out.P – выходная мощность.

Для режима **ручного регулирования** доступны изменения мощности на ЦИ и по протоколу Modbus.

При переходе из режима **Стоп** в режим **ручного регулирования** выходная мощность равна *StP.d*

При переходе из режима **автоматического регулирования** в режим **ручного регулирования** мощность равна последней мощности в режиме **автоматического регулирования**. При переходе из режима **ручного регулирования** в режим **автоматического регулирования** сохраняется мощность режима **ручного регулирования**.

Аналоговый выход

Для аналогового ВУ рассчитанная мощность преобразуется пропорционально току 4… 20 мА или напряжению 0…10 В.

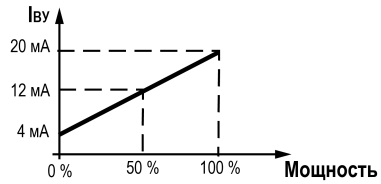


Рисунок 7.6 – Мощность аналогового ВУ

Для режима **ручного регулирования** доступны изменения мощности с экрана прибора и по протоколу Modbus.

ПРИМЕЧАНИЕ
Параметр мощности *out.P* редактируется в единицах, соответствующих настройке *out.S*.

ПРИМЕЧАНИЕ
По Modbus передаются только проценты мощности.

В случае перехода из режима **Стоп** в режим **ручного регулирования** выходная мощность равна *StP.A*.

При переходе из режима **автоматического регулирования** в режим **ручного регулирования** мощность равна последней мощности в режиме **автоматического регулирования**. При переходе из режима **ручного регулирования** в режим **автоматического регулирования** сохраняется мощность режима **ручного регулирования**.

В случае перезагрузки прибора в режиме **ручного регулирования** выходная мощность равна последнему установленному значению.

7.7.2 Настройка экранов

Для настройки конфигурации экрана следует:

1. Выбрать экран (*SCr. 1*...*SCr.6*).
2. Нажать кнопку МЕНЮ/OK.

   На верхнем ЦИ отображается параметр для редактирования (мигает): *PU 1*, *Fun 1*.
3. Выбрать требуемый параметр.

   После выбора требуемого параметра он фиксируется (не мигает) и редактирование переходит к параметру на нижнем ЦИ.
4. Выбрать параметр на нижнем ЦИ.

   В зависимости от выбранного значения на верхнем ЦИ, на нижнем ЦИ доступны параметры:

Верхний ЦИ	**Нижний ЦИ**
PU 1	*SP 1*, *out 1*, *d in 1*, *PU2*
Fun 1	*SP 1*, *out 1*, *d in 1*, *PU2*

ПРИМЕЧАНИЕ
Параметр *out 1* - мощность ВУ, отображаемая в единицах, установленных в параметре *out.S*.

5. Нажать кнопку МЕНЮ/OK для фиксации параметра, отображаемого на нижнем ЦИ.

   После фиксации на верхнем ЦИ будет отображен номер экрана *SCr*..., на нижнем – конфигурация экрана в виде комбинации сокращенных наименований параметров.

Пример настройки экрана представлен на рисунке ниже.

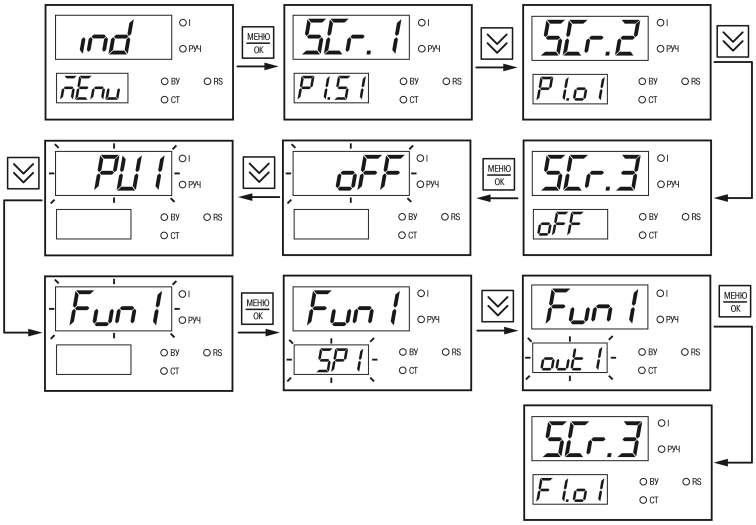


Рисунок 7.7 – Пример настройки экрана

7.8 Настройка RS-485

Параметры интерфейса RS-485 (меню *r485*) представлены в таблице 7.9.

Таблица 7.9 – Параметры RS-485

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
Prot	*rtu*	*rtu*	Протокол связи по RS-485 *rtu* – Modbus RTU. *ASC i* – Modbus ASCII
	ASC i		
Addr	1...247	16	Адрес прибора по RS-485
bAud	2,4	9,6	Скорость обмена (в кбод/с) данными по RS-485
	4,8		
	9,6		
	14,4		
	19,2		
	28,8		
	38,4		
	57,6		
	115,2		
dPS	*7E1*	*8n1*	Формат посылки данных: • **количество бит**: • *7* (доступно только для Modbus ASCII); • *8*. • **контроль четности\нечетности**: • *n* – контроль четности отсутствует; • *o* – контроль нечетности; • *E* – контроль четности. • **количество стоп-бит**: • 1; • 2.
	7o1		
	7n1		
	8E1		
	8o1		
	8n1		
	7E2		
	7o2		
	7n2		
	8E2		
	8o2		
	8n2		

Продолжение таблицы 7.9

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
idLE	0...20	2	Задержка (в мс) ответа от прибора по RS-485. При значении 0 задержка устанавливается автоматически
b.ord	mSb	mSb	Порядок байт в регистре. Требуется для согласования пакетов данных с Мастером сети Modbus. mSb – старший байт вперед. LSb – младший байт вперед.
	LSb		

7.9 Настройка защиты от редактирования и скрытия параметров

ПРИМЕЧАНИЕ
Доступ в меню SCrt осуществляется после ввода пароля, установленного в параметре PASS.

Параметры защиты от редактирования (меню SCrt) представлены в таблице 7.10.

Таблица 7.10 – Параметры защиты

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
PASS	0...9999	100	Пароль для доступа к меню SCrt
Prt.E		oFF	Защита от редактирования значений параметров Для разблокировки или восстановления видимости параметров следует зайти в меню SCrt и установить Prt.E=oFF.
	oFF		Защита отключена, все параметры доступны для редактирования
	SEtt		Блокировка редактирования параметров. Доступно только редактирование уставок, выходной мощности и выбора режима работы.
	ALL		Блокировка редактирования всех параметров. Просмотр параметров доступен.
	HidE		Скрыть все параметры. Нет доступа в основное меню настроек.
Atr.E		oFF	Отображение выбранных параметров в меню. Каждый параметр основного меню имеет атрибут видимости. В зависимости от значения атрибута параметр отображается в меню или нет.
	oFF		Включить отображение всех параметров вне зависимости от значения их атрибутов видимости

Продолжение таблицы 7.10

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	Ed it		Ручное редактирование атрибута видимости для каждого параметра. После установки Ed it в значении параметров отображаются значения атрибутов. Редактирование с помощью кнопки МЕНЮ/OK. Для редактирования атрибута следует: 1. Установить Atr.E = Ed it. 2. Выйти из меню SCrt. 3. Войти в основное меню и требуемое подменю. Теперь для каждого параметра на нижнем ЦИ отображается значение атрибута видимости - SHoU или H idE. 4. С помощью процедуры выбора значения параметра выбрать значение атрибута для отдельных параметров. По умолчанию атрибуты всех параметров имеют значение SHoU. 5. Для возврата к рабочему состоянию основного меню вернуться в меню SCrt и выбрать значение параметра Atr.E отличное от Ed it. SHoU – отображать параметр, H idE – скрывать параметр
	on		Параметры со значением атрибута видимости H idE не отображаются в основном меню. Параметры со значением атрибута видимости SHoU отображаются. Доступность видимых параметров для редактирования определяется настройкой параметра Prt.E меню SCrt
CJS.E			Включение/отключение ДХС
	on	on	ДХС включен
	oFF		ДХС отключен

7.10 Восстановление заводских настроек

ПРИМЕЧАНИЕ
Восстановление заводских настроек сбрасывает значение параметра PASS и параметры коррекции графика измерителя Corr.

Для восстановления заводских настроек следует:

1. Установить перемычку согласно рисунку ниже.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ
DIP-переключатели должны быть в положении OFF, иначе сброс до заводских настроек не будет выполнен.

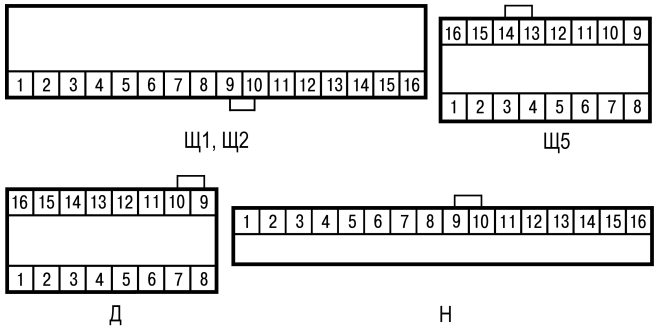


Рисунок 7.8 – Установка перемычки

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ
Перед подключением перемычки датчик должен быть отключен от входа 1.

2. На основном экране зажать комбинацию клавиш [⇈] и [МЕНЮ OK] до появления экрана d.rSt.
3. Ввести пароль 100 и нажать кнопку [МЕНЮ OK].
4. Задать параметру d.rSt значение on .
5. На нижнем ЦИ на 5 секунд отобразится надпись rSt, затем прибор восстановит заводские настройки.

8 Техническое обслуживание

8.1 Общие указания

Во время выполнения работ по техническому обслуживанию прибора следует соблюдать требования безопасности из раздела 3.

Техническое обслуживание прибора проводится не реже одного раза в 6 месяцев и включает следующие процедуры:

- проверка крепления прибора;
- проверка винтовых соединений;
- удаление пыли и грязи с клеммника прибора.

9 Комплектность

Наименование	Количество
Прибор	1 шт.
Уплотнительная прокладка*	1 шт.
Паспорт и гарантийный талон	1 экз.
Руководство по эксплуатации	1 экз.
Комплект крепежных элементов	1 к-т.

ПРИМЕЧАНИЕ

* Доступна для типов корпусов Щ1, Щ2, Щ5.

ПРИМЕЧАНИЕ

Изготовитель оставляет за собой право внесения изменений в комплектность прибора.

10 Маркировка

На корпус прибора нанесены:

- наименование прибора;
- степень защиты корпуса по ГОСТ 14254;
- напряжение и частота питания;
- потребляемая мощность;
- класс защиты от поражения электрическим током по ГОСТ 12.2.007.0–75;
- знак утверждения типа средств измерений;
- знак соответствия требованиям ТР ТС (EAC);
- страна-изготовитель;
- заводской номер прибора и год выпуска.

На потребительскую тару нанесены:

- наименование прибора;
- знак соответствия требованиям ТР ТС (EAC);
- страна-изготовитель;
- заводской номер прибора и год выпуска;
- адрес производителя.

11 Упаковка

Упаковка прибора производится в соответствии с ГОСТ 23088-80 в потребительскую тару, выполненную из коробочного картона по ГОСТ 7933-89.

Упаковка прибора при пересылке почтой производится по ГОСТ 9181-74.

12 Транспортирование и хранение

Прибор должен транспортироваться в закрытом транспорте любого вида. В транспортных средствах тара должна крепиться согласно правилам, действующим на соответствующих видах транспорта.

Условия транспортирования должны соответствовать ГОСТ Р 52931-2008 при температуре окружающего воздуха от минус 40 до плюс 55 °С с соблюдением мер защиты от ударов и вибраций.

Прибор следует перевозить в транспортной таре поштучно или в контейнерах.

Условия хранения в таре на складе изготовителя и потребителя должны соответствовать ГОСТ Р 52931-2008. В воздухе не должны присутствовать агрессивные примеси.

Прибор следует хранить на стеллажах.

13 Гарантийные обязательства

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

Гарантийный срок эксплуатации – **5 лет** со дня продажи.

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

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

Приложение А. Перечень подключаемых датчиков

Таблица А.1 – Перечень подключаемых датчиков

Тип	Условное обозначение	Наименование датчика	Диапазон отображения*
Отсутствует	oFF	Не подключен	
Термопреобразователи сопротивления	C 50	ТСМ (Cu50)	–50…+200 °C
	C 53	ТСМ (Cu53)	–50…+200 °C
	C 100	ТСМ (Cu100)	–50…+200 °C
	C500	ТСМ (Cu500)	–50…+200 °C
	C 1.0	ТСМ (Cu1000)	–50…+200 °C
	50 C	ТСМ (50М)	–180…+200 °C
	100C	ТСМ (100М)	–180…+200 °C
	500C	ТСМ (500М)	–180…+200 °C
	1.0 C	ТСМ (1000М)	–180…+200 °C
	P 50	ТСП(Pt50)	–200…+850 °C
	P 100	ТСП(Pt100)	–200…+850 °C
	P500	ТСП(Pt500)	–200…+850 °C
	P 1.0	ТСП(Pt1000)	–200…+850 °C
	50 P	ТСП (50П)	–200…+850 °C
	100P	ТСП (100П)	–200…+850 °C
	500P	ТСП (500П)	–200…+850 °C
	1.0 P	ТСП (1000П)	–200…+850 °C
	100n	ТСН (100Н)	–60…+180 °C
	500n	ТСН (500Н)	–60…+180 °C
	1.0 n	ТСН (1000Н)	–60…+180 °C
Термопары	tC.L	ТХК (L)	–200…+800 °C
	tC.HA	ТХА (K)	–200…+1300 °C
	tC.J	ТЖК(J)	0…+900 °C
	tC.n	ТНН (N)	–200…+1300 °C
	tC.t	ТМК (T)	–200…+400 °C
	tC.S	ТПП (S)	0…+1600 °C
	tC.r	ТПП (R)	0…+1600 °C
	tC.b	ТПР (B)	+600…+1800 °C
	tC.A1	ТВР (A-1)	+1000…+2500 °C
	tC.A2	ТВР (A-2)	+1000…+1800 °C
	tC.A3	ТВР (A-3)	+1000…+1800 °C
	tC.dL	Typ.L (DIN 43710)	0…+900 °C
	tC.E	ТХКн (E)	–200…+900 °C
Пирометры	P ir. 1	Пирометр РК-15	+400…+1500 °C
	P ir.2	Пирометр РК-20	+600…+2000 °C
	P ir.3	Пирометр РС-20	+900…+2000 °C
	P ir.4	Пирометр РС-25	+1200…+2500 °C

Продолжение таблицы А.1

Тип	Условное обозначение	Наименование датчика	Диапазон отображения*
Универсальные сигналы	i0.5	Ток 0...5 мА	0...5 мА
	i0.20	Ток 0...20 мА	0...20 мА
	i4.20	Ток 4...20 мА	4...20 мА
	u-5.5	Напряжение –50...50 мВ	–50...+50 мВ
	u0.1	Напряжение 0...1 В	0...1 В

ПРИМЕЧАНИЕ

* В данном столбце указан диапазон отображения показаний на ЦИ для выбранного типа датчика, который может быть шире диапазона измерения. Диапазон измерения для всех типов датчиков определяется по таблице 2.2.

Приложение Б. Список регистров Modbus

Таблица Б.1 – Чтение и запись параметров по протоколу Modbus

Операция	Функция
Чтение	0x03 или 0x04
Запись	0x10

Таблица Б.2 – Общие регистры оперативного обмена

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных
DEVICE	Тип прибора	1000	Только чтение	CHAR[8]
VERSION	Версия встраиваемого ПО	1004	Только чтение	CHAR[8]
STATUS*	Статус прибора (битовая маска)	1008	Только чтение	UINT16
Fun1	Измеренная величина на входе 1 (после функции)	1009	Только чтение	FLOAT32
SP1	Уставка регулятора для канала 1	100B	Чтение и запись	FLOAT32
SP.cur	Текущее значение уставки регулятора	100D	Только чтение	FLOAT32
out.P	Выходная мощность ВУ1.	100F	Чтение и запись	FLOAT32
CtrL	Режим регулирования	1011	Чтение и запись	UINT16
RESET	Удаленная перезагрузка прибора	1012	Только запись	UINT16

ПРИМЕЧАНИЕ

* Описание битов регистра STATUS:
- **0** – ошибка на входе 1;
- **2** – ошибка вычисления функции на входе 1;
- **4** – внутренняя ошибка прибора;
- **5** – срабатывание ВУ1 (только для DO);
- **6** – срабатывание ВУ2 (только для DO);
- **7** – включен ручной режим управления;
- **8** – включен режим **стоп**;
- **9** – обрыв контура регулирования 1;
- **11** – идет автонастройка ПИД-регулятора;
- **12** – автонастройка ПИД-регулятора.

ПРИМЕЧАНИЕ

** Значения регистра CtrL:
- 0 – STOP;
- 1 – RUN;
- 2 – MAN.

Таблица Б.3 – Регистры обмена по протоколу Modbus

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
Вход 1						
Fun1	Измеренная величина на входе (после функции)	0000	Только чтение	FLOAT32		
PU1	Входная величина на входе (до функции)	0002	Только чтение	FLOAT32		
tYPE	Тип датчика на входе	0004	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					C 50	1
					C 53	2
					C 100	3
					C500	4
					C 1.0	5
					50 C	6
					100C	7
					500C	8

Продолжение таблицы Б.3

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
					L.0 C	9
					P 50	10
					P 100	11
					P500	12
					P 1.0	13
					50 P	14
					100P	15
					500P	16
					1.0 P	17
					100n	18
					500n	19
					1.0 n	20
					tC.L	21
					tC.HA	22
					tC.J	23
					tC.n	24
					tC.t	25
					tC.S	26
					tC.r	27
					tC.b	28
					tC.A1	29
					tC.A2	30
					tC.A3	31
					tC.dL	32
					tC.E	33
					P ir. 1	34
					P ir.2	35
					P ir.3	36
					P ir.4	37
					i0.5	38
					i0.20	39
					i4.20	40
					u-5.5	41
					u 0. 1	42
F iL.b	Полоса фильтра	0005	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, DeltaSens*	
F iL.t	Постоянная времени фильтра	0007	Чтение и запись	UINT16	oFF, 1...999	
dPt	Положение десятичной точки	0008	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
					2	2
					3	3
					Auto	4
ind.L	Нижний порог приведения значения входа	0009	Чтение и запись	FLOAT32	–1999...9999	
ind.H	Верхний порог приведения значения входа	000B	Чтение и запись	FLOAT32	–1999...9999	
FunC	Тип математической функции	000D	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					SQrt	1

Продолжение таблицы Б.3

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
d in.t	Период анализа динамики изменения сигнала	0012	Чтение и запись	UINT16	0...30	
d in.d	Дельта динамики сигнала	0013	Чтение и запись	FLOAT32	0.2...DeltaSens*	
bArr	Подключение барьера искрозащиты	0015	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					on	1
Cor 1. Point	Значение точки 1 корректировки входа	0016	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
Cor 1. oFFSEt	Смещение для точки 1 корректировки входа	0018	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
Cor 1.CLr	Сброс коррекции точки 1	001A	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
Cor2. Point	Значение точки 2 корректировки входа	001B	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
Cor2. oFFSEt	Смещение для точки 2 корректировки входа	001D	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
Cor2.CLr	Сброс коррекции точки 2	001F	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
Cor3. Point	Значение точки 3 корректировки входа	0020	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
Cor3. oFFSEt	Смещение для точки 3 корректировки входа	0022	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
Cor3.CLr	Сброс коррекции точки 3	0024	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
Вход 2						
tYPE	Функционирование дискретного входа	0104	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					d.StP	43
					d.nAn	44
Выход 1 (общее)						
SP	Уставка регулятора на выходе	0200	Чтение и запись	FLOAT32	SP.Lo... SP.H i	
SP.Lo	Нижняя граница уставки	0202	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin*...SP.H i	
SP.H i	Верхняя граница уставки	0204	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin*...SP.H i	
out.P	Выходная мощность	0206	Чтение и запись	FLOAT32	0..100.0	
LbR.t	Время диагностики обрыва контура	0208	Чтение и запись	UINT16	oFF 1...9999 с	
LbR.b	Ширина зоны диагностики обрыва контура	0209	Чтение и запись	FLOAT32	0...DeltaSens*	
A.rEC	Автоматическое восстановление после аварии	020B	Чтение и запись	UINT16	oFF 1...999 с	
Выход 1 (дискретный)						
LoG.d	Тип логики работы ЛУ	0220	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					HEAt	1
					CooL	2
					ALrn	3

Продолжение таблицы Б.3

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
					H.P id	4
					C.P id	5
HYSt	Гистерезис	0221	Чтение и запись	FLOAT32	0..DeltaSens*	
d.on	Задержка включения регулятора	0223	Чтение и запись	UINT16	0...250 с	
d.oFF	Задержка выключения регулятора	0224	Чтение и запись	UINT16	0...250 с	
H.on	Минимальное время удержания регулятор в состоянии включено	0225	Чтение и запись	UINT16	0...250 с	
H.oFF	Минимальное время удержания регулятора в состоянии выключено	0226	Чтение и запись	UINT16	0...250 с	
Cnt.P	Период следования импульсов	0227	Чтение и запись	UINT16	1..250 с	
Err.d	Безопасное состояние выхода в режиме **Авария**	0228	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					on	1
StP.d	Состояние выхода в режиме **Стоп**	0229	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					on	1
R.tYP	Тип логики срабатывания сигнализатора	0240	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					SP.P	1
					SP.u	2
					SP.H	3
					SP.Lo	4
					d.P	5
					d.u	6
					d.H	7
					d.Lo	8
R.bnd	Порог срабатывания компаратора	0241	Чтение и запись	FLOAT32	0...DeltaSens*	
R.HYS	Гистерезис срабатывания компаратора	0243	Чтение и запись	FLOAT32	0...DeltaSens*	
F.bLC	Блокировка первого срабатывания к выбранному типу логики компаратора	0245	Чтение и запись	UINT16	on	0
					oFF	1

Продолжение таблицы Б.3

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
Выход 1 (сигнализатор)						
A.tYP	Тип логики срабатывания сигнализатора	0240	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					SP.n	1
					SP.u	2
					SP.Hi	3
					SP.Lo	4
					d.n	5
					d.u	6
					d.Hi	7
					d.Lo	8
A.bnd	Порог срабатывания компаратора	0241	Чтение и запись	FLOAT32	0..DeltaSens*	
A.HYS	Гистерезис срабатывания компаратора	0243	Чтение и запись	FLOAT32	0..DeltaSens*	
F.bLC	Блокировка первого срабатывания сигнализатора	0245	Чтение и запись	UINT16	on	0
					oFF	1
Выход 1 (аналоговый)						
LoG.A	Тип логики работы ЛУ	0260	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					HEAt	1
					CooL	2
					ConU	3
					H.Pid	4
					C.Pid	5
HYSt	Полоса пропорциональности	0261	Чтение и запись	FLOAT32	0...DeltaSens*	
out.L	Нижняя граница выходного значения выхода	0263	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin...SensMax*	
out.H	Верхняя граница выходного значения выхода	0265	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin...SensMax*	
Err.A	Безопасное состояние выхода в режиме **Авария**	0267	Чтение и запись	UINT16	Hi	0
					Lo	1
StP.A	Состояние выхода в режиме **Стоп**.	0268	Чтение и запись	UINT16	Hi	0
					Lo	1
Выход 1 (ПИД-регулятор)						
Pid.P	Полоса пропорциональности ПИД-регулятора	0280	Чтение и запись	FLOAT32	0.001..DeltaSens*	
Pid.i	Интегральная постоянная ПИД-регулятора	0282	Чтение и запись	UINT16	0..3999 с	
Pid.d	Дифференциальная постоянная ПИД-регулятора	0283	Чтение и запись	UINT16	0..3999 с	
Cnt.P	Период следования импульсов	0284	Чтение и запись	UINT16	1...250 с	

Продолжение таблицы Б.3

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
USP	Скорость изменения уставки ПИД-регулятора	0285	Чтение и запись	FLOAT32	oFF...DeltaSens*	
d.bnd	Зона нечувствительности ПИД-регулятора	0289	Чтение и запись	FLOAT32	0...DeltaSens*	
oL.L	Минимальная выходная мощность (нижний предел) ПИД-регулятора	028F	Чтение и запись	FLOAT32	0...100.0	
oL.H	Максимальная выходная мощность (верхний предел) ПИД-регулятора	0291	Чтение и запись	FLOAT32	0...100.0	
oL.U	Максимальная скорость изменения выходной мощности ПИД-регулятора	0293	Чтение и запись	FLOAT32	0.2..100 %/c	
Err.P	Значение ВУ1 в режиме **Авария** в случае использования ПИД-регулятора	0295	Чтение и запись	FLOAT32	0…100 %	
StP.P	Значение ВУ1 в режиме **Стоп** в случае использования ПИД-регулятора	029A	Чтение и запись	FLOAT32	0…100 %	
Выход 2 (дискретный)						
LoG.d	Тип логики работы ЛУ	0320	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					RLrn	3
Выход 2 (сигнализатор)						
R.tYP	Тип логики срабатывания сигнализатора	0340	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					SP.n	1
					SP.u	2
					SP.H	3
					SP.Lo	4
					d.n	5
					d.u	6
					d.H	7
					d.Lo	8
R.bnd	Порог срабатывания сигнализатора	0341	Чтение и запись	FLOAT32	0...DeltaSens*	
R.HYS	Гистерезис срабатывания компаратора	0343	Чтение и запись	FLOAT32	0...DeltaSens*	
F.bLC	Блокировка первого срабатывания компаратора	0345	Чтение и запись	UINT16	on	0
					oFF	1
Выход 2 (аналоговый)						
LoG.A	Тип логики работы ЛУ	0360	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					RLrn	1

Продолжение таблицы Б.3

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
out.L	Нижняя граница выходного значения ВУ	0363	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin...SensMax*	
out.H	Верхняя граница выходного значения ВУ	0365	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin...SensMax*	
Err.A	Безопасное состояние выхода в режиме **Авария**	0367	Чтение и запись	UINT16	Hi	0
					Lo	1
Автонастройка ПИД-регулятора						
Anr	Автонастройка ПИД-регулятора	02B0	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					run	1
Индикация						
SCr 1	Пользовательский экран 1	0400	Чтение и запись	UINT16	PIS1	1
					Pio1	2
					Pid1	3
					FIS1	4
					Fio1	5
					Fid1	6
					PIP2	13
					FIP2	15
SCr2	Пользовательский экран 2...6	0401	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					PIS1	1
SCr3		0402	Чтение и запись	UINT16	Pio1	2
					Pid1	3
SCr4		0403	Чтение и запись	UINT16	FIS1	4
					Fio1	5
SCr5		0404	Чтение и запись	UINT16	Fid1	6
					PIP2	13
SCr6		0405	Чтение и запись	UINT16	FIP2	15
out.S	Настройка вывода параметра мощности	0406	Чтение и запись	UINT16	PErC	0
					dAC	1
rEt.t	Время автоматического возврата из меню настроек	0407	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					5	1
					10	2
					30	3
					60	4
CHG.t	Автоматическая смена экранов отображения параметров	0408	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					5	1
					10	2
					30	3
					60	4
					120	5
RS-485						
Prot	Протокол связи	0500	Чтение и запись	UINT16	rtu	0
					ASCi	1
Addr	Адрес прибора в сети Modbus	0501	Чтение и запись	UINT16	1...247	
bAud	Скорость обмена данными	0502	Чтение и запись	UINT16	2,4	0
					4,8	1
					9,6	2
					14,4	3
					19,2	4

Продолжение таблицы Б.3

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
					28,8	5
					38,4	6
					57,6	7
					115,2	8
dPS	Формат посылки данных	0503	Чтение и запись	UINT16	7E1	0
					7o1	1
					7n1	2
					8E1	3
					8o1	4
					8n1	5
					7E2	6
					7o2	7
					7n2	8
					8E2	9
					8o2	10
					8n2	11
idLE	Задержка ответа от прибора	0504	Чтение и запись	UINT16	0...20	
b.ord	Порядок байт в регистре	0505	Чтение и запись	UINT16	nSb	0
					LSb	1
APLY	Применение текущих настроек порта RS-485	0506	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
Меню скрытых параметров						
PASS	Пароль доступа к меню	0800	Чтение и запись	UINT16	0...9999	
Prt.E	Защита от редактирования значений параметров	0801	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					SEtt	1
					ALL	2
					HidE	3
Atr.E	Включение атрибутов скрытия параметров	0802	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					on	1
					Edit	2
CJS.E	Включение/отключение ДХС	0803	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					on	1

ПРИМЕЧАНИЕ

* SensMin – нижняя граница измерения датчика, SensMax – верхняя граница измерения датчика, DeltaSens – диапазон измерения датчика.

per.:1-RU-83547-1.51