

TRM 138B

EAC

**Измеритель-регулятор
универсальный восьмиканальный
во взрывозащищенном исполнении**



**руководство
по эксплуатации**

Содержание

Введение	3
Используемые аббревиатуры.....	4
1 Назначение прибора	5
2 Технические характеристики и условия эксплуатации	6
2.1 Технические характеристики прибора	6
2.2 Условия эксплуатации прибора	8
3 Устройство и работа прибора	9
3.1 Функциональная схема.....	9
3.2 Составные части схемы	10
3.2.1 Первичные преобразователи	10
3.2.2 Измерение входных параметров	12
3.2.3 Вычисление математических величин	17
3.2.4. Индикация измеренных параметров	17
3.2.5 Логические устройства	18
3.2.6 Выходные устройства	23
3.2.7 Аварийная и предупредительная сигнализация.....	26
3.3 Конструкция прибора.....	27
3.4 Элементы индикации и управления.....	28
3.5 Сетевой интерфейс RS-485.....	29
3.5.1 Сетевые параметры и их заводские установки	29
3.5.2 Базовый адрес прибора	30
3.5.3 Протоколы обмена.....	30
4 Меры безопасности.....	32
5 Монтаж прибора на объекте	33
5.1 Монтаж прибора	33
5.2 Монтаж внешних связей	33
5.2.1 Общие требования.....	33
5.2.2 Указания по монтажу	34
5.2.3 Подключение прибора	35
6 Подготовка прибора к работе.....	36
6.1 Общие указания	36
6.2 Установка конфигурации.....	36
6.3 Проверка и установка программируемых параметров.....	37
7 Рабочие режимы прибора.....	39
7.1 Режим «РАБОТА».....	39
7.2 Режим «ПРОГРАММИРОВАНИЕ».....	42

7.3 Режим «ЮСТИРОВКА»	45
8 Техническое обслуживание	46
9 Маркировка и упаковка.....	46
10 Правила транспортирования и хранения.....	47
11 Комплектность	48
12 Гарантийные обязательства	48
Приложение А. Габаритный чертеж	49
Приложение Б. Подключение прибора.....	50
Приложение В. Программируемые параметры.....	55
Приложение Г. Подключение термометров сопротивления по двухпроводной схеме.....	62
Приложение Д. Юстировка прибора	63

Настоящий документ является репрезентативным вариантом руководства по эксплуатации ТРМ138В, идентичным по содержанию эталону руководства по эксплуатации, прошедшему сертификацию в комплекте с прибором в Федеральном агентстве по техническому регулированию и метрологии.

Введение

Настоящее руководство по эксплуатации предназначено для ознакомления обслуживающего персонала с устройством, принципом действия, конструкцией, работой и техническим обслуживанием измерителя-регулятора универсального восьмиканального во взрывозащищенном исполнении ТРМ138В (в дальнейшем по тексту именуемого «ТРМ138В», «прибор ТРМ138В» или «прибор»).

Руководство по эксплуатации распространяется на прибор ТРМ138В, выпущенный по ТУ 4211-017-46526536-2006.

На прибор имеется сертификат соответствия взрывозащите № РОСС RUX505.B01824.

Прибор ТРМ138В изготавливается в нескольких вариантах модификаций, отличающихся друг от друга типом встроенных выходных устройств, служащих для управления исполнительными механизмами. Модификации прибора обозначаются в документации и заказах следующим образом:

ТРМ138В-Х,

где **Х** – тип **встроенных выходных устройств**.

Типы встроенных выходных устройств Х:

Р – реле электромагнитное;

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

С – оптопара симисторная;

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

Примечание - При необходимости прибор может комплектоваться выходными устройствами различного типа. В этом случае требуемые устройства должны быть указаны при заказе ТРМ138В в его обозначении.

Пример обозначения прибора при заказе:

ТРМ138В-Р – заказан прибор с восьмью электромагнитными реле.

ТРМ138В-ИИИИРРРР – заказан прибор с четырьмя цифроаналоговыми преобразователями «параметр-ток 4...20 мА» и четырьмя электромагнитными реле.

Используемые аббревиатуры

ВУ	–	выходное устройство
ИУ	–	измерительное устройство
ЛУ	–	логическое устройство
НСХ	–	номинальная статическая характеристика
ТП	–	термопара (преобразователь термоэлектрический)
ТС	–	термометр сопротивления
ТСМ	–	термометр сопротивления медный
ТСП	–	термометр сопротивления платиновый
ЦАП	–	цифроаналоговый преобразователь
ЦИ	–	цифровой индикатор

1 Назначение прибора

1.1 Прибор ТРМ138В предназначен для построения автоматических систем контроля и регулирования производственными технологическими процессами во взрывоопасных зонах в различных областях промышленности, сельском хозяйстве и других отраслях.

Область применения – согласно маркировке взрывозащиты и нормативным документам, регламентирующим применение электрооборудования, расположенного вне взрывоопасной зоны и связанного искробезопасными внешними цепями с электротехническими устройствами, установленными во взрывоопасных зонах.

Прибор ТРМ138В выполнен с взрывозащитой вида «искробезопасная электрическая цепь» (i), уровнем взрывозащищенности «особовзрывозащищенный» (а) категории IIC.

Прибор ТРМ138В устанавливают во взрывобезопасной зоне.

1.2. Во время работы прибор выполняет следующие основные функции:

- позволяет производить конфигурирование функциональной схемы и установку программируемых рабочих параметров с помощью встроенной клавиатуры управления;
- производит измерение физических параметров контролируемых первичными преобразователями с учетом нелинейности их ХСХ;
- осуществляет цифровую фильтрацию измеренных параметров от промышленных импульсных помех;
- позволяет производить коррекцию измеренных параметров для устранения погрешностей первичных преобразователей;
- осуществляет отображение результатов измерений на встроенном светодиодном четырехразрядном цифровом индикаторе;
- формирует аварийный сигнал при обнаружении неисправности первичных преобразователей с отображением его причины на цифровом индикаторе и при необходимости выводит его на внешнюю сигнализацию;
- формирует сигналы управления внешними исполнительными механизмами и устройствами в соответствии с заданными пользователем законами и параметрами регулирования;
- осуществляет отображение на встроенном светодиодном цифровом индикаторе заданных параметров регулирования;
- формирует команды ручного управления исполнительными механизмами и устройствами с клавиатуры прибора;
- осуществляет передачу компьютеру информации о значениях контролируемых величин и установленных рабочих параметрах, а также принимает от него данные на изменение этих параметров;
- поддерживает протоколы обмена OBEH, Modbus-RTU (Slave) и Modbus-ASCII (Slave);
- производит сохранение заданных программируемых параметров в энергонезависимой памяти при отключении напряжения питания.

2 Технические характеристики и условия эксплуатации

2.1 Технические характеристики прибора

Основные технические характеристики прибора приведены в таблицах 2.1 - 2.4.

Таблица 2.1 - Характеристики прибора

Наименование	Значение
Диапазон переменного напряжения питания: напряжение, В частота, Гц	100...245 47...63
Потребляемая мощность, ВА, не более	12
Количество каналов измерения	1-8
Время опроса одного канала, с, не более	0,6
Количество каналов контроля	8
Напряжение встроенного источника питания активных преобразователей (датчиков), В	от 21 до 27 (номинальное 24)
Ток встроенного источника питания активных преобразователей (датчиков), мА, не более	4 канала по 40 каждый
Напряжение встроенного источника питания ЦАП и внешних устройств, В	от 21 до 27 (номинальное 24)
Ток встроенного источника питания ЦАП и внешних устройств, мА, не более	150
Интерфейс связи с компьютером	RS-485
Скорость передачи данных по протоколу, кбит/с: OVEN, Modbus-RTU, Modbus-ASCII	2,4; 4,8; 9,6; 14,4; 19,2; 28,8; 38,4; 57,6; 115,2
Степень защиты корпуса (со стороны лицевой панели)	IP54
Габаритные размеры прибора, мм, не более	(96x96x148)±1
Масса прибора, кг, не более	1,0

Таблица 2.2 - Используемые на входе первичные преобразователи (датчики)

Наименование	Диапазон измерений, °С	Значение единицы младшего разряда, °С *	Пределы допускаемой основной приведенной погрешности, %, не более
Термометры сопротивления по ГОСТ Р 8.625 или термопреобразователи сопротивления по ГОСТ 6651**			
Cu 50 ($\alpha=0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-50...+200	0,1	±0,25
50 M ($\alpha=0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-180...+200	0,1	
Pt 50 ($\alpha=0,00385 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	0,1	
50 П ($\alpha=0,00391 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	0,1	
Cu 100 ($\alpha=0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-50...+200	0,1	
100 M ($\alpha=0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-180...+200	0,1	
Pt 100 ($\alpha=0,00385 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	0,1	
100 П ($\alpha=0,00391 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)	-200...+750	0,1	

Окончание таблицы 2.2

Наименование	Диапазон измерений, °С	Значение единицы младшего разряда, °С *	Пределы допускаемой основной приведенной погрешности, %, не более
Нестандартизованный термометр сопротивления			
$R_0 = 53 \text{ Ом}$ ($\alpha = 0,00426 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$) (гр. 23 по ГОСТ 6651-78)	-50...+200	0,1	±0,25
Термоэлектрические преобразователи по ГОСТ Р 8.585-2001			
ТХК (L)	-50...+750	0,1	±0,5
ТЖК (J)	-50...+900	0,1	
ТНН (N)	-50...+1300	0,1	
ТХА (K)	-50...+1300	0,1	
ТПП (S)	+10...+1740	0,1	
ТПП (R)	+10...+1740	0,1	
ТВР (A-1)	+20...+2500	0,1	
*) При температуре выше + 999,9 и ниже минус 99,9 °С цена единицы младшего разряда равна 1 °С.			
**) Приборы, работающие с термопреобразователями сопротивления с НСХ по ГОСТ 6651, предназначены для поставки на экспорт.			
Примечание – α – температурный коэффициент термометра сопротивления – отношение разницы сопротивлений датчика, измеренных при температуре 100 и 0 °С, к его сопротивлению, измеренному при 0 °С (R_0), деленное на 100 °С и округленное до пятого знака после запятой.			

Таблица 2.3 - Используемые на входе сигналы постоянного тока и напряжения

Наименование	Диапазон измерений, %	Значение единицы младшего разряда, %	Пределы допускаемой основной приведенной погрешности, %, не более
Унифицированные сигналы по ГОСТ 26.011-80			
0...+50 мВ	0...100	0,1	±0,25
0...1 В	0...100	0,1	
0...5 мА	0...100	0,1	
0...20 мА	0...100	0,1	
4...20 мА	0...100	0,1	

Таблица 2.4 - Типы выходных устройств

Наименование	Допустимая нагрузка
Реле электромагнитные	4 А при напряжении не более 250 В; 50 Гц и $\cos \varphi > 0,4$
Оптопары транзисторные п-р-п-типа	400 мА при напряжении постоянного тока не более 60 В

Окончание таблицы 2.4

Наименование	Допустимая нагрузка
Оптопары симисторные	50 мА при напряжении до 300 В (постоянно открытый симистор) или 0,5 А (симистор включенный с частотой не более 50 Гц и $t_{имп.}$ равное 5 мс)
Преобразователи цифроаналоговые	«Параметр-ток» от 4 до 20 мА; сопротивление от 0 до 800 Ом
Примечания	
1) Тип выходных устройств определяется вариантом модификации прибора.	
2) Допустимая нагрузка преобразователей «параметр-ток» определяется с учетом п. 3.2.6.7.	

Параметры искробезопасных цепей прибора ТРМ138В приведены в таблице 2.5.

Таблица 2.5 - Параметры искробезопасных цепей

Внешние клеммы	Входы 1-8	Выходы В1-В4
Напряжение холостого хода U_0 , В, не более	5,9	28,4
Ток короткого замыкания I_0 , мА, не более	500	100
Максимальная внешняя емкость C_0 , мкФ	0,2	0,04
Максимальная внешняя индуктивность L_0 , мГн	1,0	1,0
Максимальная мощность P , Вт	1,5	1,5

2.2 Условия эксплуатации прибора

Прибор эксплуатируется при следующих условиях:

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

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

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

3 Устройство и работа прибора

3.1 Функциональная схема

3.1.1 Функциональная схема прибора представлена на рисунке 3.1.

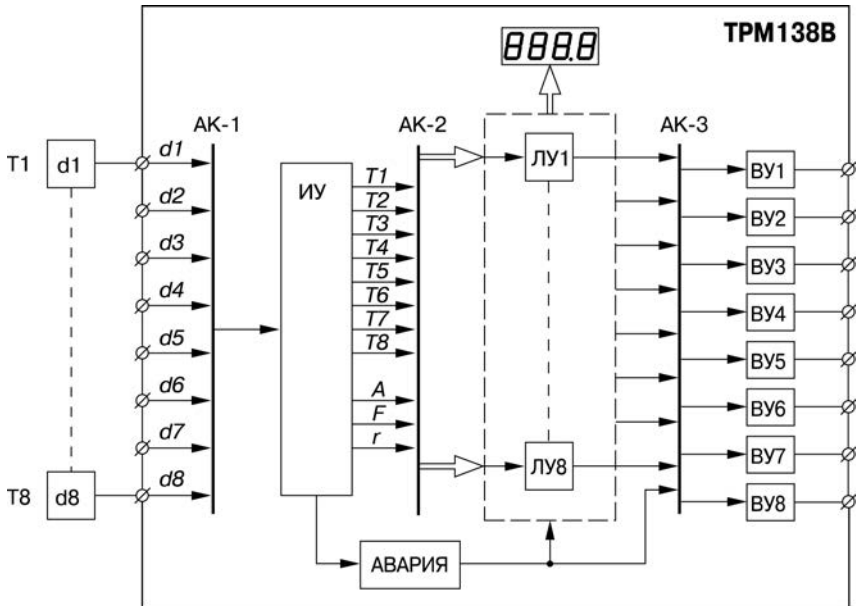


Рисунок 3.1 – Функциональная схема прибора

3.1.2 В состав схемы входят:

d1-d8 – входные первичные преобразователи (датчики), служащие для контроля физических параметров объекта (d1 - d8 в состав прибора TPM138B не входят и введены в схему только для удобства рассмотрения ее работы);

AK-1 – автоматическое устройство, предназначенное для коммутации сигналов первичных преобразователей при опросе их измерительным устройством;

ИУ – измерительное устройство, предназначенное для преобразования сигналов датчиков, в цифровые значения контролируемых ими параметров, а также служащее для вычисления некоторых математических величин используемых при работе прибора;

AK-2 – автоматическое устройство, предназначенное для коммутации измеренных входных параметров с целью соединения их с логическими устройствами схемы;

ЛУ1-ЛУ8 – логические устройства (с назначаемыми пользователем функциональными характеристиками), предназначенные для формирования сигналов управления выходными устройствами схемы. Кроме того, для вывода подключенных к ним измеренных значений входных параметров на цифровой индикатор;

АК-3 – автоматическое коммутационное устройство, предназначенное для подключения сигналов ЛУ к выходным устройствам схемы;

ВУ1-ВУ8 – выходные устройства, предназначенные для согласования сигналов управления (сформированных ЛУ1-ЛУ8) с внешним оборудованием, осуществляющим регулирование параметров объекта или контроль его состояния.

3.1.3 Схема связей ЛУ с входными датчиками и ВУ – переменная, задаваемая пользователем при установке рабочих параметров прибора. При этом к каждому из выбранных для работы ЛУ может быть подключен любой из используемых датчиков (или вычисленная ИУ математическая величина), а также любое из имеющихся в приборе выходных устройств.

Указанное свойство позволяет осуществлять конфигурацию прибора по удобной для эксплуатации схеме и использовать ТРМ138В при выполнении различных по назначению технологических процессов.

Более подробно работа основных узлов схемы рассмотрена в подразделе 3.2.

Примечания

1. В приведенной схеме разбиение на части является условным, т. к. функции узлов и их групп выполняются центральным микропроцессором прибора.
2. При рассмотрении работы составных частей схемы в качестве входных параметров прибора используется температура объекта, однако все изложенное ниже относится и к другим технологическим величинам (давление, уровень и т.п.).

3.2 Составные части схемы

3.2.1 Первичные преобразователи

3.2.1.1 Первичные преобразователи (датчики) преобразовывают физические параметры объекта в электрические сигналы, поступающие в прибор для их дальнейшей обработки. Датчики, с которыми могут работать приборы разных модификаций, перечислены в таблице 2.2.

3.2.1.2 **Термометры сопротивления** применяются, как правило, для контроля температуры окружающей среды в месте установки датчика. Принцип действия этих датчиков основан на существовании у ряда металлов воспроизводимой и стабильной зависимости активного сопротивления от температуры. В качестве материала для изготовления ТС в промышленности чаще всего используется специально обработанная медная (для датчиков ТСМ) или платиновая (для датчиков ТСП) проволока.

Во избежание влияния сопротивлений соединительных проводов на результаты измерения температуры подключение датчика к прибору следует производить по трехпроводной схеме: к одному из выводов ТС подключаются одновременно два провода, соединяющих его с прибором, а к другому выводу – третий соединительный провод. Для полной компенсации влияния соединительных проводов на результаты измерений необходимо, чтобы их сопротивления были равны друг другу.

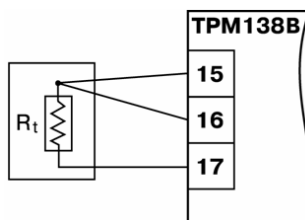


Рисунок 3.2 – Схема подключения ТС

Схема подключения ТС к прибору представлена на рисунке 3.2.

В некоторых случаях может возникнуть необходимость подключения ТС не по трехпроводной, а по двухпроводной схеме, например, с целью использования уже имеющихся на объекте линий связи. Такая схема соединения также может быть реализована, но при условии обязательного выполнения работ, описанных в Приложении Г.

Текущее сопротивление ТС определяется их номинальными статическими характеристиками, приведенными в ГОСТ Р 8.625-2006. Основными параметрами НСХ являются: номинальное сопротивление датчика R_0 , измеренное при температуре 0°C , и температурный коэффициент термометра сопротивления α , определяемый как отношение разницы сопротивлений датчика, измеренных при температуре 100 и 0°C , к его сопротивлению, измеренному при 0°C (R_0), деленное на 100 $^\circ\text{C}$. В связи с тем, что НСХ термопреобразователей сопротивления являются нелинейными функциями (для ТСМ в области отрицательных температур, а для ТСП во всем диапазоне), в приборе предусмотрена возможность коррекции этой нелинейности.

3.2.1.3. **Термоэлектрические преобразователи (термопары)** также применяются для контроля температуры. Принцип действия термопар основан на явлении Зеебека, состоящем в возникновении электродвижущей силы (термоЭДС) на концах двух разнородных по химическому составу проводников при нагреве в точке их соединения. Значение термоЭДС зависит от разницы температур точки соединения проводников и их свободных концов, а также от химического состава.

Точка соединения разнородных проводников называется «рабочим спаем» термопары, а их концы – свободными концами, или «холодным спаем». «Рабочий спай» термопары располагается в месте контроля температуры, а свободные концы подключаются к входам прибора. Схема подключения термопары к прибору представлена на рисунке 3.3. Если подключение свободных концов непосредственно к контактам ТРМ138В не представляется возможным (например, из-за их удаленности друг от друга), то соединение термопары с прибором необходимо выполнять при помощи компенсационных термоэлектродных проводов или кабелей с обязательным соблюдением полярности при подключении.



Рисунок 3.3 – Схема подключения ТП

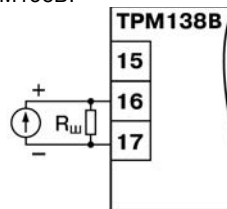
Необходимость применения таких проводов обусловлена тем, что ЭДС термопары зависит не только от температуры рабочего спая, но также и от температуры ее свободных концов, которую контролирует специальный датчик, расположенный в приборе. Использование термоэлектродных кабелей позволяет увеличить длину проводников термопары и «перенести» ее свободные концы к клеммнику ТРМ138В.

Примечание - Марка компенсационных термоэлектродных проводов выбирается в соответствии с типом используемой термопары.

Внимание! Для работы с прибором могут быть использованы только термопары с изолированными и незаземленными рабочими спаями, поскольку отрицательные выводы их свободных концов объединяются между собой на входе в ТРМ138В.

НСХ термопар различных типов приведены в ГОСТ Р 8.585-2001. Характеристики всех термопар также являются нелинейными функциями, и прибор осуществляет коррекцию этой нелинейности.

3.2.1.4 **Активные преобразователи** с выходным аналоговым сигналом применяются в соответствии с их назначением для контроля таких физических параметров, как давление, температура, расход, уровень, относительная влажность и т.п.



$$R_{ш} = 100 \pm 0,1 \text{ Ом}$$

Рисунок 3.4 – Схема подключения датчика с токовым входом

Выходными сигналами таких датчиков могут быть изменяющееся по линейному закону напряжение постоянного тока или ток (таблица 2.3). Общая схема подключения датчика с токовым выходом к прибору представлена на рисунке 3.4. Питание датчиков должно осуществляться от искробезопасного источника питания, встроенного в прибор. Схема подключения приведена на рисунке Б.8 (см. Приложение Б).

Внимание! «Минусовые» выводы сигналов активных преобразователей в приборе объединяются между собой.

3.2.1.5 Прибор любой модификации может быть использован для работы с различными типами датчиков из числа приведенных в таблице 2.2 для этой модификации. После подключения датчикам присваиваются порядковые номера тех входов прибора, с которыми они соединены (входу 1 соответствует датчик d1, входу 2 - датчик d2 и т.д.). Тип каждого датчика устанавливается пользователем в виде цифрового кода в параметре **in-t (PL-1)** при подготовке прибора к работе.

Примечание - Здесь и далее по тексту при ссылках на обозначение программируемого параметра прибора в скобках приводится номер уровня, на котором расположен этот параметр. Полный перечень программируемых параметров приведен в Приложении В.

3.2.2 Измерение входных параметров

3.2.2.1 Прибор производит измерение входных параметров объекта {температура, давление и т.п.) путем последовательного опроса включенных в работу датчиков и преобразования полученных от них сигналов (по данным НСХ) в текущие цифровые значения. Кроме того, в процессе обработки сигналов осуществляется их фильтрация от помех и коррекция показаний в соответствии с заданными пользователем параметрами.

3.2.2.2 Опрос датчиков.

а) Опрос датчиков, т.е. поочередное подключение их выходных сигналов к измерителю осуществляется по замкнутому циклу при помощи автоматического коммутатора АК-1 управляемого микропроцессором по заданной пользователем программе. Эта программа включает в себя список порядковых номеров всех включенных в работу датчиков, а также установленную для каждого из них степень приоритета при опросе.

б) Включение любого датчика в список опроса производится автоматически после задания типа его НСХ в параметре **in-t (PL-1)**. При установке в параметре **in-t (PL-1)** значения **oFF** («выключен») датчик из списка опроса исключается.

Степень приоритета определяет очередность и частоту опроса каждого датчика в сформированном пользователем списке и задается в виде безразмерных числовых значений (от 1 до 8) индивидуально для каждого датчика в параметре **Prt (PL-1)**. Минимальному числовому значению соответствует наивысшая степень приоритета.

При одинаковых числовых значениях степени приоритета опрос датчиков осуществляется в порядке общей очереди. При различных значениях общая очередь автоматически разбивается на несколько групп, в каждой из которых сосредоточены датчики с одинаковой степенью приоритета. Первоначально опрашиваются все датчики первой группы (обладающие наивысшей степенью приоритета), а затем один из датчиков второй группы (с более низкой степенью приоритета). Далее снова опрашиваются все датчики первой группы, а затем – другой следующий по порядку датчик второй группы. Такой порядок опроса сохраняется до тех пор, пока не будет опрошен последний датчик из второй группы. По окончании опроса второй группы вновь опрашиваются датчики первой группы, а затем первый датчик из третьей группы (с еще более низкой степенью приоритета), и весь вышеизложенный процесс повторяется.

Пример - В списке опроса находятся датчики: **d1(1)**, **d3(2)**, **d4(2)**, **d5(3)**, **d6{3}** и **d8(4)** с заданными для них соответствующими степенями приоритета (приведены в скобках). Во время работы опрос датчиков будет производиться в следующем порядке:

d1-d3-d1 -d4-d1-d5-d1 - d3 - d1 - d4-d1-d6-d1 - d8 и т.д. по циклу.

в) Алгоритм опроса с заданными степенями приоритета позволяет пользователю по характеристикам контролируемого объекта заранее выделить точки с быстроизменяющимися физическими параметрами и опрашивать их чаще других, обеспечивая максимальное быстродействие связанных с этими датчиками выходных устройств прибора при регулировании.

Однако, устанавливая высокие степени приоритета для каких-либо датчиков, следует помнить, что увеличение частоты их опроса приводит к снижению частоты опроса остальных датчиков.

3.2.2.3 Измерение текущих значений входных параметров.

а) Сигналы датчиков с выхода автоматического коммутатора АК-1 поступают на вход измерительного устройства ИУ, где происходит вычисление текущих значений контролируемых физических параметров и преобразование их в цифровую форму, оптимальную для дальнейшей обработки.

б) При работе с термометрами сопротивления и термопарами вычисление температуры производится по стандартным НСХ, приведенным соответственно в ГОСТ Р 8.625 и ГОСТ Р 8.585.

Для корректного вычисления параметров, контролируемых термопарами, в ТРМ138В предусмотрена автоматическая коррекция показаний прибора по температуре свободных концов термопар. Эта температура контролируется датчиком, расположенным на плате, находящейся у задней стенки прибора.

Автоматическая коррекция по температуре свободных концов термопар (например, для проведения поверки прибора) может быть отключена установкой в параметре **Cj-C (PL-0)** значения **oFF**.

в) При работе с активными преобразователями, выходным сигналом которых является напряжение или ток (тип датчика «06», «10», «11», «12» или «13» по таблице В.2), вычисление текущих значений контролируемых параметров осуществляется по масштабирующим коэффициентам, задаваемым индивидуально для каждого такого датчика. Использование масштабирующих коэффициентов позволяет пользователю отображать контролируемые физические параметры непосредственно в единицах их измерения (атмосферах, килопаскалях, метрах и т.д.). Задание масштабирующих коэффициентов производится при установке параметров **Ain.L (PL-1)** – нижнее отображаемое значение и **Ain.H (PL-1)** – верхнее отображаемое значение. При этом минимальному уровню выходного сигнала датчика будет соответствовать значение, заданное в параметре **Ain.L (PL-1)**, а максимальному уровню сигнала – значение, заданное в параметре **Ain.H (PL-1)**.

Дальнейшая обработка сигналов датчика осуществляется в заданных единицах измерения по линейному закону (прямо пропорциональному при **Ain.H** больше **Ain.L** или обратно пропорциональному при **Ain.H** меньше **Ain.L**). Расчет текущего значения контролируемого датчиком параметра производится по формуле:

$$П_{\text{изм.}} = \text{Ain.L} + \frac{\text{Ain.H} - \text{Ain.L}}{I_{\text{вх}} - I_{\text{мин}}},$$

где **Ain.H**, – значения параметров **Ain.H (PL-1)** и **Ain.L (PL-1)**,
Ain.L – соответственно;
I_{вх} – текущее значение входного сигнала;

I_{\min}, I_{\max} – минимальное и максимальное значения входного сигнала датчика по данным таблицы 2.3.

Пример - При использовании датчика с выходным током от 4 до 20 мА (тип датчика **ty10** в параметре **in-t** на уровне **PL-1**), контролирующего температуру в диапазоне от 0 до 25 °С, в параметре **Ain.L (PL-1)** задается значение 00,00, а в параметре **Ain.H (PL-1)** – значение 25,00. После этого обработка и отображение показаний будет производиться в градусах Цельсия.

3.2.2.4 Цифровая фильтрация измерений

а) Для ослабления влияния внешних импульсных помех на эксплуатационные характеристики прибора в программу его работы введена цифровая фильтрация измерений. Фильтрация осуществляется независимо для каждого канала измерения входных параметров и проводится последовательно в два этапа.

б) На первом этапе из текущих измерений входных параметров отфильтровываются значения, имеющие явно выраженные по величине «провалы» или «выбросы». Для этого в приборе осуществляется непрерывное вычисление разности между двумя результатами последних измерений одного и того же входного параметра, выполненных в соседних циклах опроса и сравнение ее с заданным предельным отклонением. При этом если вычисленная разность превышает заданный предел, то результат, полученный в последнем цикле опроса, считается недостоверным, дальнейшая обработка его приостанавливается и производится повторное измерение. Если недостоверный результат был вызван воздействием помехи, то повторное измерение подтвердит этот факт и ложное значение аннулируется. Такой алгоритм обработки результатов измерений позволяет защитить прибор от воздействия единичных импульсных и коммутационных помех, возникающих на производстве при работе силового оборудования.

Величина предельного отклонения в результатах двух соседних измерений задается пользователем в параметре «полоса фильтра» **in.FG (PL-1)** индивидуально для каждого датчика в единицах измеряемых ими физических величин.

Следует помнить, что чем меньше значение «полосы фильтра», тем лучше помехозащищенность измерительного канала, но при этом из-за возможных повторных измерений хуже реакция прибора на быстрое изменение входного параметра. Во избежание повторных измерений при задании «полосы фильтра» для конкретного датчика следует руководствоваться максимальной скоростью изменения контролируемого им параметра при эксплуатации, а также установленной для него периодичностью опроса.

При необходимости данный фильтр может быть отключен установкой в параметре **in.FG (PL-1)** значения 0.

в) На втором этапе фильтрации осуществляется сглаживание (демпфирование) полученных в соответствии с п. 3.2.2.4 перечисления б) результатов измерений в случае их возможной остаточной флуктуации. Степень демпфирования задается пользователем параметром «постоянная времени фильтра» – **in.Fd (PL-1)**.

Следует помнить, что увеличение значения параметра **in.Fd (PL-1)** улучшает помехозащищенность канала измерения, но одновременно увеличивает его инерционность, т.е. реакция прибора на быстрые изменения входной величины замедляется. Скорость реакции канала измерения на скачкообразное изменение входного сигнала с 0,0 до 10,0% от измеряемого диапазона при различных значениях **in.Fd (PL-1)** приведена в таблице 3.1 (фильтр **in.FG** при этом отключен).

Таблица 3.1

Измеренное значение (уровень)	Значение постоянной времени фильтра														
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
	Количество измерений, необходимое для достижения уровня														
7.0	2	3	5	6	7	8	9	11	12	13	14	16	17	18	19
9.0	4	6	8	11	13	15	18	20	23	25	27	29	31	34	36
9.5	5	8	11	14	18	20	23	26	29	32	35	38	41	44	46

При необходимости данный фильтр может быть отключен установкой в **in.Fd (PL-1)** значения **0**.

Временные диаграммы работы цифровых фильтров представлены на рисунке 3.5.

3.2.2.5 Коррекция измерений

а) Отфильтрованные текущие значения контролируемых величин могут быть откорректированы прибором в соответствии с заданными пользователем корректирующими параметрами. Для каждого канала контроля предусмотрены два корректирующих параметра, с помощью которых можно осуществлять сдвиг и изменение наклона номинальной характеристики преобразования.

б) Сдвиг характеристики осуществляется суммированием вычисленной в соответствии с п. 3.2.2.4 перечисления в) величины с корректирующим значением δ , задаваемым для каждого канала контроля в параметрах **In.SH**. Значение δ задается в единицах измерения контролируемого параметра. Сдвиг номинальной характеристики может применяться для устранения влияния начальной погрешности первичного преобразователя (например, R_0 у термометра сопротивления).

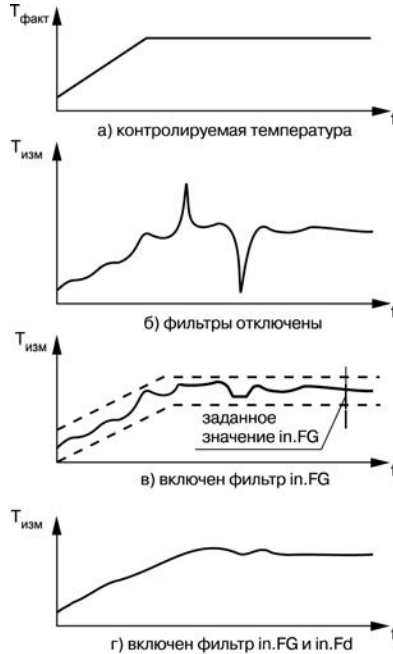


Рисунок 3.5 – Временные диаграммы работы цифровых фильтров

Пример сдвига номинальной характеристики преобразования для датчика 50М, $\alpha = 0,00426$, графически представлен на рисунке 3.6. К каждому измеренному прибором значению параметра $T_{изм}$ прибавляется значение δ .

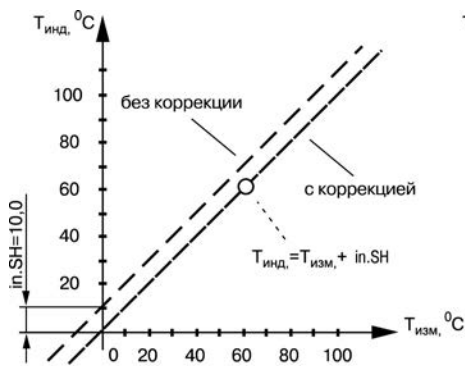


Рисунок 3.6 – Коррекция «Сдвиг характеристики»

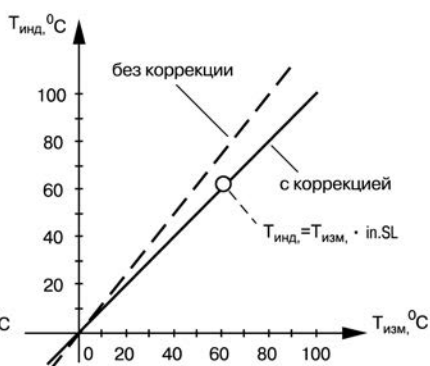


Рисунок 3.7 – Коррекция «Наклон характеристики»

в) Изменение наклона характеристики осуществляется умножением откорректированной в соответствии с п. 3.2.2.5 перечисления б) величины на коэффициент γ , значение которого задается для каждого канала контроля в параметрах **in.SL**. Данный вид коррекции также может быть использован для компенсации погрешностей датчиков (например, при отклонении параметра α от стандартного значения). Значение коэффициента γ задается в безразмерных единицах (заводская установка 1.000) и перед установкой может быть определено по формуле:

$$\gamma = \Pi / \Pi_{\text{изм}}$$

где Π – фактическое значение контролируемого входного параметра;

$\Pi_{\text{изм}}$ – измеренное прибором значение параметра.

Пример изменения наклона номинальной характеристики преобразования для датчика 50M, $\alpha = 0,00426$, графически представлен на рисунке 3.7. Каждое измеренное прибором значение $T_{\text{изм}}$ умножается на заданный пользователем коэффициент γ .

Необходимость изменения заводской установки поправочного коэффициента γ рекомендуется определять при максимальных (или близких к ним) значениях входного параметра, где отклонение наклона измерительной характеристики наиболее заметно.

При необходимости изменения для одного и того же датчика обоих коэффициентов (δ и γ) первоначально следует устанавливать требуемое значение δ , а затем уже вычислять и устанавливать значение γ .

Внимание! Установка корректирующих коэффициентов, отличающихся от заводских установок (δ равная 000.0 и γ равная 1.000), изменяет метрологические характеристики ТРМ138В и должна производиться только в технически обоснованных случаях квалифицированными специалистами.

г) Полученные после фильтрации и коррекции значения измеренных величин выводятся на цифровую индикацию, и поступают для дальнейшей обработки на устройства сравнения прибора.

3.2.2.6 Полученные после фильтрации и коррекции результирующие данные об измеренных значениях входных параметров поступают на второй автоматический коммутатор АК-2 для подключения их к заданным пользователем логическим устройствам.

3.2.3 Вычисление математических величин

3.2.3.1 Кроме измерения входных параметров, контролируемых датчиками, в приборе производится вычисление значений некоторых математических величин, по которым пользователь может осуществлять управление объектом.

К ним относятся:

- F1** – среднее арифметическое значение по параметрам двух датчиков **d1** и **d2**;
- F2** – среднее арифметическое значение по параметрам трех датчиков **d1 – d3**;
- F3** – среднее арифметическое значение по параметрам четырех датчиков **d1 – d4**;
- F4** – среднее арифметическое значение по параметрам пяти датчиков **d1 – d5**;
- F5** – среднее арифметическое значение по параметрам шести датчиков **d1 – d6**;
- F6** – среднее арифметическое значение по параметрам семи датчиков **d1 – d7**;
- F7** – среднее арифметическое значение по параметрам восьми датчиков **d1 – d8**;
- A1** – разность показаний между **d1** и **d2**;
- A2** – разность показаний между **d3** и **d4**;
- A3** – разность показаний между **d5** и **d6**;
- A4** – разность показаний между **d7** и **d8**;
- r1-r8** – скорость изменения (в минуту) параметра контролируемого соответственно датчиком **d1 - d8**.

Примечание - При эксплуатации вычисленные величины **r1-r8** рекомендуется использовать для вспомогательного контроля, так как реализованный в приборе позиционный закон управления выходными устройствами в большинстве случаев не позволяет обеспечить качественного их регулирования.

3.2.3.2 Вычисление указанных величин производится по результирующим данным соответствующих каналов измерения, полученных после фильтрации и коррекции входных параметров.

Для фильтрации величин **r1-r8** в приборе предусмотрены отдельные сглаживающие фильтры (подобные рассмотрены в п. 3.2.2.4 в перечислении в)), значения которых задаются в параметре **in.rd (PL-1)** независимо для каждого датчика.

Вычисленные значения этих величин также поступают на автоматический коммутатор АК-2 для подключения их к заданным пользователем логическим устройствам.

3.2.4. Индикация измеренных параметров

3.2.4.1 Отображение информации об измеренных значениях входных параметров или вычисленных математических величинах осуществляется на четырехразрядном цифровом индикаторе **ЦИ-1**, расположенном на лицевой панели прибора.

Данные на **ЦИ-1** могут поступать одновременно только от одного из восьми имеющихся в приборе каналов вывода информации, роль которых выполняют логические устройства **ЛУ1 – ЛУ8**. Подключение измеренной (или вычисленной) величины к выбранному каналу вывода информации производится при установке параметра «Входной сигнал ЛУ» **C.in (PL-2)** соответствующего логического устройства. При этом в случае установки в этом параметре значений «1» – «8» на цифровой индикатор от данного ЛУ выводится информация о величинах, измеренных соответственно датчиками **d1 - d8**; при установке значений «9» – «15» – информация о вычисленных по п.3.2.3 математических величинах **F1 – F7**; при установке значений «16» – «19» – информация о величинах **A1 - A4**, а при установке значений «20» – «27» – информация о величинах **r1-r8**. При установке в параметре **C.in (PL-2)** значения «0» данное ЛУ из дальнейшей работы исключается.

3.2.4.2 Выводимая на **ЦИ-1** информация по желанию пользователя может быть представлена как в целых числах, так и в виде десятичных дробей с заданным количеством знаков после запятой. Положение запятой задается индивидуально для каждого канала индикации в параметре **dP (PL-2)**.

3.2.4.3 Периодичность обновления информации на **ЦИ-1** может быть задана пользователем в диапазоне от 1 до 60 с в параметре **ind.r (PL-0)**. При установке в этом параметре значения «0» информация обновляется по мере ее поступления от ИУ.

Примечание - Заданная пользователем периодичность обновления показаний **ЦИ-1** не оказывает влияния на работу выходных устройств ТРМ138В, т.к. сигналы управления ими формируются по мере готовности информации в ИУ.

3.2.4.4 Вывод информации на **ЦИ-1** может осуществляться в одном из двух режимах работы индикации: **статическом** или **циклическом**.

В **статическом режиме** выбор канала индикации производится оператором при помощи кнопки управления, расположенных на лицевой панели прибора и контролируется по засветке соответствующего светодиода «КАНАЛ».

В **циклическом режиме** информация на **ЦИ-1** выводится поочередно на заданное время от каждого задействованного в работе канала. Информация выводится по замкнутому циклу, начиная с младшего задействованного канала и заканчивая старшим. Незадействованные в работе каналы пропускаются.

Время, через которое в циклическом режиме переключаются каналы индикации, задается пользователем при установке параметра **ind.t (PL-0)**.

3.2.4.5 Для удобства эксплуатации прибор после подачи на него питания (или в случае перезапуска микропроцессора) автоматически переключается в заданный пользователем режим индикации. Выбор режима производится в параметре **ind.A (PL-0)**. При этом в случае установки в параметре **ind.A (PL-0)** значения «on» включается **циклический** режим индикации, а при установке значения «off» – **статический** режим.

3.2.5 Логические устройства

3.2.5.1 Логические устройства предназначены для обработки поступающей на их входы информации об измеренных или вычисленных прибором величинах; вывода этой информации на цифровой индикатор и формирования сигналов управления внешним оборудованием в соответствии с заданными программируемыми параметрами.

Логическое устройство является основной структурной единицей, используемой пользователем при конфигурации схемы прибора. ЛУ совместно с подключенным к нему входным параметром образует в приборе канал измерения и индикации этого параметра, а при подключении к нему еще и выходного устройства – канал управления или контроля.

Прибор оснащен восемью идентичными и функционально взаимозаменяемыми устройствами ЛУ1 – ЛУ8, к которым пользователь программным способом может подключить любые входные измеренные величины и выходные устройства.

Каждое ЛУ служит для обработки только одной входной величины, которая задается для него пользователем при установке параметра **C.in (PL-2)**. При этом в качестве входного параметра ЛУ может быть использована информация о значениях измеренных любым из датчиков **d1 - d8** или информация о любой вычисленной математической величине по п. 3.2.3.

К каждому ЛУ может быть подключено одно из восьми выходных устройств прибора, порядковый номер которого задается пользователем (для выбранного ЛУ) при установке параметра **C.dr (PL-2)**.

Работа каждого ЛУ может происходить в одном из перечисленных режимов: «**ИЗМЕРИТЕЛЬ**», «**КОМПАРАТОР**» («**УСТРОЙСТВО СРАВНЕНИЯ**») или «**РЕГИСТРАТОР**».

3.2.5.2 В режиме «ИЗМЕРИТЕЛЬ» логическое устройство осуществляет вывод на цифровой индикатор поступающей на его вход с ИУ информации, при этом сигналы управления выходным устройством не формируются. Перевод ЛУ в режим «ИЗМЕРИТЕЛЬ» производится установкой в параметре **AL.t (PL-2)** значения «0».

3.2.5.3 При работе в режиме «КОМПАРАТОР» логическое устройство сравнивает поступающие на него текущие значения входного сигнала с заданными программируемыми параметрами (уставкой и зоной гистерезиса) и по результатам этого сравнения формирует команды управления выходным устройством. Выходной сигнал ЛУ в этом режиме изменяется по релейному логическому закону, тип логики которого задается в параметре **AL.t (PL-2)**.

Значения **уставки** и **зоны гистерезиса** для выбранного ЛУ задаются пользователем соответственно в параметрах **C.SP (PL-2)** и **HSt (PL-2)**.

Тип логики «**Прямой гистерезис**» – **AL.t (PL-2)** равен 1, применяется при использовании ЛУ для управления нагревателями по двухпозиционному (ВУ включено или выключено) закону. В этом случае ЛУ включает выходное устройство при температурах: ($T < T_{уст} - \Delta$), а выключает его при ($T > T_{уст} + \Delta$), где T – значение измеренной температуры; $T_{уст}$ – заданное значение уставки; Δ – заданное значение зоны гистерезиса. Наличие гистерезиса между точками включения и выключения нагревателя обеспечивает уверенное (без «дребезга») срабатывание пусковых коммутационных устройств и экономичный режим их работы.

Кроме функций по управлению нагревателями, такая характеристика ЛУ позволяет использовать его в качестве сигнализатора, информирующего оператора об уменьшении значения контролируемого параметра ниже заданной границы.

Временная диаграмма работы выходного устройства в этом режиме представлена на рисунке 3.8.

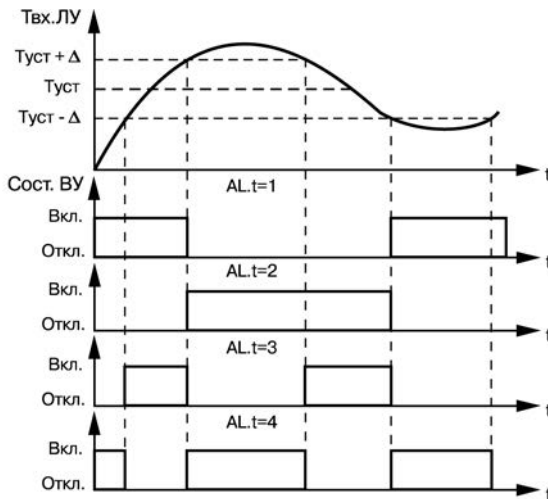


Рисунок 3.8 – Выходные характеристики компараторов

Тип логики «**Обратный гистерезис**» – **AL.t (PL-2)** равен 2, применяется при использовании ЛУ для управления охладителями также по двухпозиционному закону. В этом случае ЛУ включает выходное устройство при температурах ($T > T_{уст} + \Delta$), а выключает его при ($T < T_{уст} - \Delta$).

3 Устройство и работа прибора

Такая характеристика ЛУ также позволяет использовать его в качестве сигнализатора, но информирующего оператора в данном случае о превышении контролируемым параметром заданной границы (рисунок 3.8).

Внимание! Каналы TRM138B с ВУ типа «И» или «У» могут работать только в режиме «ИЗМЕРИТЕЛЬ» или «РЕГИСТРАТОР».

Тип логики «**П-образная характеристика**» – **AL.t (PL-2)** равна 3, применяется при использовании ЛУ для сигнализации о нахождении контролируемой температуры в заданных для нее границах. В этом случае ЛУ включает выходное устройство при температурах ($T_{уст} - \Delta < T < T_{уст} + \Delta$) (рисунок 3.8).

Тип логики «**U-образная характеристика**» – **AL.t (PL-2)** равна 4, применяется при использовании ЛУ для сигнализации о выходе контролируемой температуры из заданных для нее границ. ЛУ включает выходное устройство только при температурах ($T < T_{уст} - \Delta$) и ($T > T_{уст} + \Delta$) (рисунок 3.8).

При работе ЛУ в режиме «**КОМПАРАТОР**» предусмотрены дополнительные программируемые параметры, расширяющие эксплуатационные возможности прибора.

Первое после подачи питания на прибор срабатывание компаратора может быть заблокировано установкой в параметре **bl.St (PL-2)** значения «**on**». Такая блокировка целесообразна, например, при использовании ЛУ в качестве сигнализатора о выходе контролируемого параметра за заданные границы (**AL.t** равна 4), когда в начале работы этот параметр по объективным причинам еще не может находиться в установленной зоне. Временная диаграмма работы ЛУ для этого случая представлена на рисунке 3.9.

Для защиты коммутационных элементов выходного устройства и внешнего оборудования от частых повторных пусков в ЛУ предусмотрена возможность задержки их включения и выключения. Времена задержки могут быть заданы пользователем при установке параметров «**Задержка включения**» – **Ht.on (PL-2)** и «**Задержка выключения**» – **Ht.of (PL-2)**. При заданных задержках ЛУ осуществляет включение или выключение связанного с ним выходного устройства только в том случае, если причина для выполнения данных операций, сохраняется как минимум в течение времени, установленного соответственно в параметрах **Ht.on (PL-2)** и **Ht.of (PL-2)**.

Временная диаграмма работы выходного устройства с заданными задержками включения и выключения представлена на рисунке 3.10.

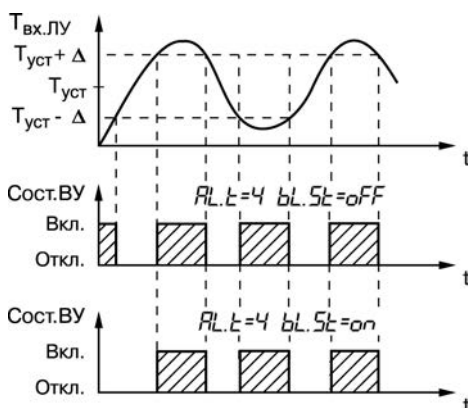


Рисунок 3.9 – Диаграммы работы ЛУ при различных значениях bl.St

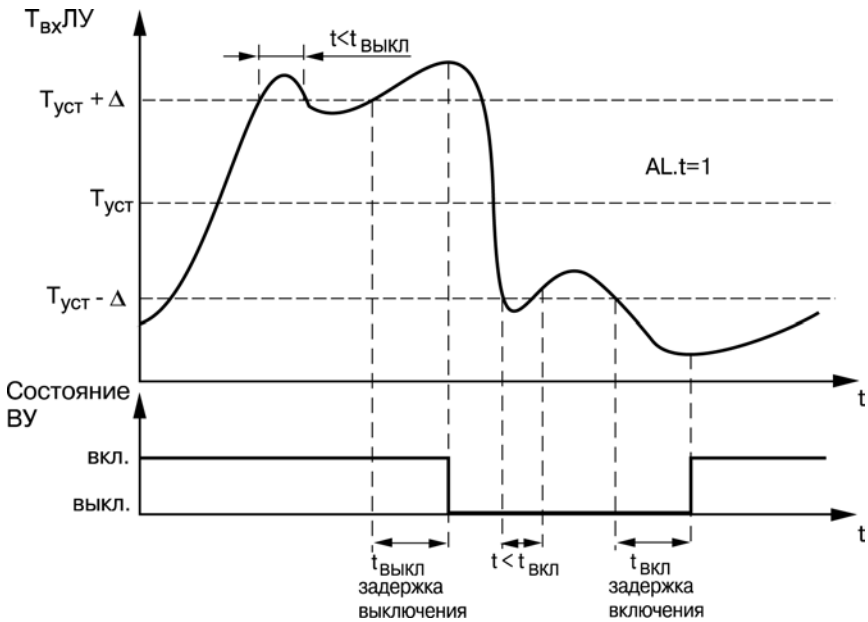


Рисунок 3.10 – Работа ЛУ с задержками включения и выключения

Пользователь может задавать минимальное время, в течение которого выходное устройство (после переключения ЛУ) будет удерживаться во включенном или в выключенном состоянии независимо от состояния входных сигналов, при установке параметров **dL.on (PL-2)** и **dL.oF (PL-2)**, соответственно.

Временная диаграмма работы выходного устройства с заданными временами удержания представлена на рисунке 3.11.

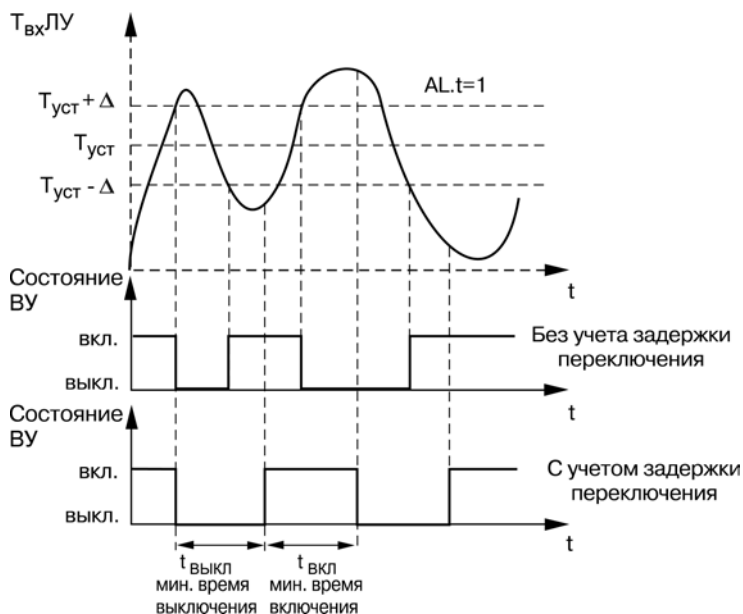


Рисунок 3.11 – Работа ЛУ с заданным временем удержания

3.2.5.4 При работе в режиме «РЕГИСТРАТОР» логическое устройство преобразует поступающую на него входную величину в сигналы управления цифроаналоговым преобразователем «параметр-ток», предназначенном для вывода информации на внешнее регистрирующее устройство (самописец, компьютер и т.п.).

Перевод ЛУ в режим «РЕГИСТРАТОР» производится установкой в параметре **AL.t (PL-2)** значения «5».

Преобразование осуществляется по линейному закону в заданном диапазоне изменения входной величины в соответствии с нижней и верхней границами, устанавливаемыми соответственно в параметрах **Ао.L (PL-2)** и **Ао.H (PL-2)**.

При этом выходной ток ЦАП формируется прибором в соответствии с формулами:

При $Ao.L < Ao.H$

Если $T_{\text{вх}} < Ao.L$

$$I_{\text{вых}} = I_{\text{мин}}$$

Если $Ao.L < T_{\text{вх}} < Ao.H$

$$I_{\text{вых}} = I_{\text{мин}} + \frac{(T_{\text{вх}} - Ao.L)(I_{\text{макс}} - I_{\text{мин}})}{Ao.H - Ao.L}$$

Если $Ao.H < T_{\text{вх}}$

$$I_{\text{вых}} = I_{\text{макс}}$$

При $Ao.L > Ao.H$

Если $T_{\text{вх}} < Ao.H$

$$I_{\text{вых}} = I_{\text{макс}}$$

Если $Ao.L > T_{\text{вх}} > Ao.H$

$$I_{\text{вых}} = I_{\text{мин}} + \frac{(Ao.L - T_{\text{вх}})(I_{\text{макс}} - I_{\text{мин}})}{Ao.L - Ao.H}$$

Если $Ao.L < T_{\text{вх}}$

$$I_{\text{вых}} = I_{\text{мин}}$$

- где **Ао.Л, Ао.Н** – значения параметров **Ао.Л (PL-2)** и **Ао.Н (PL-2)**, соответственно;
- Т_{вх.}** – текущее значение входного сигнала ЛУ;
- I_{мин.}, I_{макс.}** – минимальное и максимальное значение выходного тока ЦАП, определяемые его типом для соответствующего варианта модификации прибора.

Выходные характеристики ЦАП в режиме регистрации приведены на рисунке 3.12.

Пример - В процессе работы пользователю при помощи встроенного в прибор ЦАП с выходным сигналом от 4 до 20 мА необходимо производить регистрацию температуры в диапазоне от плюс 60 до плюс 350 °С.

Для этого следует задать значения параметров: **АЛ.t (PL-2)** равно 5; **Ао.Л (PL-2)** равно плюс 60,0; **Ао.Н (PL-2)** равно плюс 350,0.

Тогда ЦАП, подключенный к логическому устройству, при температурах Т меньше плюс 60 °С будет выдавать на внешнюю нагрузку постоянный ток равный 4,0 мА, при температурах Т больше плюс 350 °С будет выдавать постоянный ток равный 20,0 мА, а в диапазоне температур от плюс 60 до плюс 350 °С – сигнал постоянного тока, изменяющийся по линейному закону от 4,0 до 20,0 мА.

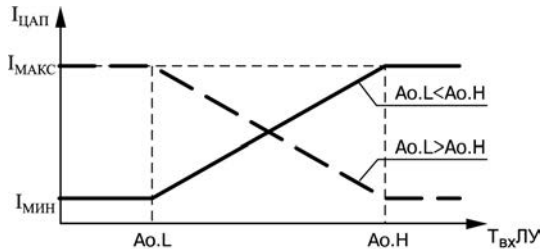


Рисунок 3.12 – Выходные характеристики ЦАП

3.2.6 Выходные устройства

3.2.6.1 Выходные устройства предназначены для согласования сигналов управления, сформированных логическими устройствами прибора, с внешним оборудованием, осуществляющим регулирование параметров объекта или контроль его состояния.

Прибор, в зависимости от варианта его модификации, может оснащаться различными по назначению и принципу действия ВУ. В состав прибора могут входить ВУ ключевого типа, к которым относятся электромагнитные реле, транзисторные или симисторные оптопары, а также ВУ аналогового типа, к которым относятся цифроаналоговые преобразователи «параметр-ток».

Схемы подключения ТРМ138В с различными ВУ приведены в Приложении Б.

3.2.6.2 ВУ ключевого типа используются для управления внешними исполнительными устройствами (нагревателями, вентиляторами и т.п.) либо непосредственно, либо через более мощные по коммутационной способности, управляющие пусковые элементы (силовые пускатели, контакторы, тиристоры, симисторы и т.п.). Управление данными устройствами в этом случае осуществляется по позиционному закону, т.е. «включено-выключено».

3.2.6.3 В приборах модификации ТРМ 138В-Р в качестве выходных устройств используются **электромагнитные реле**, нормально открытые контакты которых выведены на внешние соединительные клеммы. Для увеличения срока службы реле их контакты (особенно при коммутации нагрузок индуктивного характера) рекомендуется шунтировать искрогасящими ВС-цепями (рисунок 3.13).

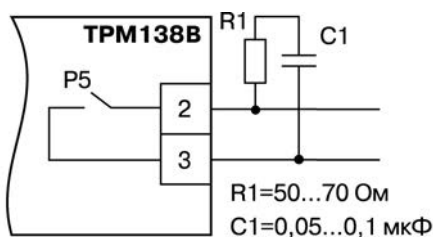


Рисунок 3.13 – Шунтирование контактов реле при работе с индуктивными нагрузками

3.2.6.4 В приборах модификации ТРМ138В-К в качестве ВУ используются **транзисторные оптопары n-p-n-типа**, выходы которых гальванически развязаны от схемы прибора и выведены на внешние соединительные клеммы.

Транзисторные оптопары используются, как правило, для управления низковольтными твердотельными или электромагнитными реле, коммутирующими силовые цепи нагрузки.

Внимание! При использовании оптопары для управления электромагнитным реле обмотка последнего должна быть зашунтирована полупроводниковым диодом, параметры которого выбираются из расчета $U_{обр.макс} > (2-3)U_{п.}$; $I_{пр.макс} > (1,5-2)I_{ср.}$, где $U_{обр.макс}$ – максимально допустимое обратное напряжение на диоде; $U_{п.}$ – напряжение питания реле; $I_{пр.макс}$ – максимально допустимый прямой ток диода; $I_{ср.}$ – ток срабатывания реле. Такое шунтирование обеспечивает защиту выходного транзистора оптопары от опасного воздействия ЭДС самоиндукции, возникающей на обмотке реле при ее коммутации.

Пример использования транзисторной оптопары для управления электромагнитным реле представлен на рисунке 3.14.

3.2.6.5 В приборах модификации ТРМ 138В-С в качестве ВУ используются маломощные **симисторные оптопары**, выходы которых гальванически развязаны от схемы прибора и выведены на внешние соединительные клеммы. Эти оптопары, как правило, используются для управления мощными тиристорами или симисторами, способными коммутировать силовые цепи исполнительных устройств.

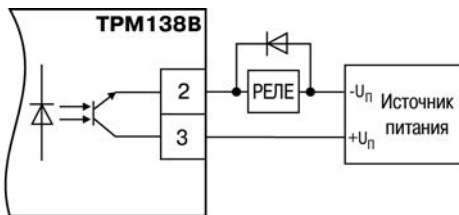


Рисунок 3.14 – Использование транзисторной оптопары для управления реле

Управление силовыми элементами осуществляется импульсным способом, причем импульсы управления формируются симисторными оптопарами в момент перехода сетевого напряжения через ноль, что в значительной степени снижает уровень помех, возникающих при коммутациях мощной нагрузки.

Примеры использования симисторной оптопары для управления нагрузкой с помощью внешнего силового симистора, а также с помощью включенных встречно параллельно тиристоры представлены соответственно на рисунке 3.15 и рисунке 3.16.

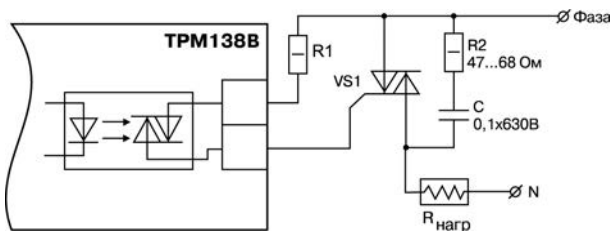


Рисунок 3.15 – Использование симисторной оптопары для управления силовым симистором

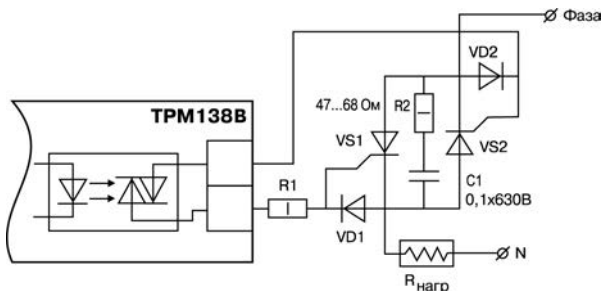


Рисунок 3.16 – Использование симисторной оптопары для управления силовыми тиристорами

Примечание - RC-фильтры на рисунках 3.15 - 3.16 предназначены для защиты элементов схемы от высоковольтных бросков напряжения сети.

3.2.6.6 Приборы модификации ТРМ138В-И оснащены выходными устройствами **аналогового типа**, предназначенными для преобразования подключенных к ним входных параметров в сигналы постоянного тока. Преобразование «параметр-ток» осуществляется при помощи встроенных в ВУ десятиразрядных ЦАП. Полученные после преобразования сигналы могут использоваться для регистрации параметров, см. п. 3.2.5.4.

3.2.6.7 Для нормальной работы ТРМ138В-И питание ЦАП должно осуществляться от независимого источника постоянного тока, обеспечивающего гальваническую развязку электрической схемы прибора и схемы пользователя. Напряжение источника питания рассчитывается по формулам:

$$U_{\text{ип мин}} < U_{\text{ип ном}} < U_{\text{ип макс}},$$

$$U_{\text{ип мин}} = 9,5 + I_{\text{ЦАП макс}} R_{\text{нагр}},$$

$$U_{\text{ип макс}} = U_{\text{ип мин}} + 2,5,$$

где	$U_{\text{ип.ном.}}$	–	номинальное напряжение источника питания, В;
	$U_{\text{ип.мин.}}$	–	минимально допустимое напряжение источника питания, В;
	$U_{\text{ип.макс.}}$	–	максимально допустимое напряжение источника питания, В;
	$I_{\text{цап.макс.}}$	–	максимальный выходной ток ЦАП, мА;
	$R_{\text{нагр.}}$	–	сопротивление нагрузки ЦАП, кОм.

Если по какой-либо причине напряжение источника питания ЦАП превышает расчетное значение $U_{\text{ип. макс.}}$, то последовательно с нагрузкой необходимо включить ограничительный резистор, сопротивление которого рассчитывается по формулам:

$$R_{\text{огр мин}} < R_{\text{огр ном}} < R_{\text{огр макс}}$$

$$R_{\text{огр мин}} = \frac{U_{\text{ип}} - U_{\text{ип макс}}}{I_{\text{ЦАП макс}}}, \quad R_{\text{огр макс}} = \frac{U_{\text{ип}} - U_{\text{ип мин}}}{I_{\text{ЦАП макс}}};$$

где	$R_{\text{огр.ном}}$	–	номинальное значение ограничительного резистора, кОм;
	$R_{\text{огр.мин}}$	–	минимально допустимое значение ограничительного резистора, кОм;
	$R_{\text{огр.макс}}$	–	максимально допустимое значение ограничительного резистора, кОм;
	$I_{\text{цап макс.}}$	–	максимальный выходной ток ЦАП, мА;
	$U_{\text{ип}}$	–	напряжение источника, примененного для питания ЦАП, В.

Внимание! Напряжение источника питания ЦАП не должно быть более 36 В.

Пример соединения ЦАП с источником питания и нагрузкой представлен на рисунке 3.17.

В ряде случаев для питания ЦАП может быть использован встроенный в прибор источник постоянного тока 24 В (клеммы 57, 58). При использовании встроенного источника должны быть учтены вышеизложенные требования.

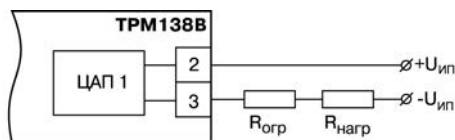


Рис. 3.17. Схема соединения ЦАП с нагрузкой

3.2.7 Аварийная и предупредительная сигнализация

3.2.7.1 В процессе эксплуатации прибор контролирует работоспособность подключенных к нему первичных преобразователей, и при обнаружении неисправности любого из них формирует сигнал «**Авария датчика**», информируя об этом пользователя выводом на цифровые индикаторы специальных сообщений. Сигнал «**Авария датчика**» формируется:

- при обрыве или коротком замыкании термометров сопротивления;
- при обрыве термоэлектрических преобразователей или увеличении температуры свободных концов термопар свыше 90 °С;
- при получении результатов измерений, выходящих за установленный для данного первичного преобразователя диапазон контроля.

По сигналу «**Авария датчика**» все ЛУ, связанные по схеме с неисправным датчиком, устанавливают свои выходные устройства в состояния, определенные пользователем в параметре **Er.St (PL-2)**.

3.2.7.2 Кроме исправности датчиков, прибор позволяет по косвенным признакам контролировать исправность встроенных ВУ, а также подключенных к ним регулирующих

устройств. В процессе работы прибор контролирует направление и уровень изменения входного параметра, вычисляя их через заданный пользователем в **C.Lbt (PL-2)** промежуток времени. Если за время **C.Lbt (PL-2)** входной параметр не изменяется на заданный минимальный уровень, величина которого устанавливается в **C.LbA (PL-2)** или направление его изменения не соответствует поданной команде управления, то схема контроля формирует сигнал неисправности «**Авария LbA**». Например, при управлении нагревателями на уровне **PL-2**, параметр **AL.t** равный 1, после включения ВУ контролируемая температура должна увеличиваться, а после его выключения – уменьшаться. Если указанных изменений не происходит, или алгоритм изменения не соответствует работе ВУ, то прибор в данном канале формирует сигнал «**Авария LbA**». Сформированный сигнал «**Авария LbA**» устанавливает ВУ в состояние, заданное в параметре **Er.St (PL-2)** и запоминается. Снятие сигнала при этом



осуществляется нажатием кнопки **СБРОС СДВИГ**. При работе ЛУ в режиме сигнализатора (**AL.t** равного 3, 4) сигнал «**Авария LbA**» не формируется.

По сигналу «**Авария LbA**» включается мигающая засветка светодиода «**КАНАЛ**», в котором обнаружена неисправность, но на **ЦИ-1** по-прежнему выводится информация о контролируемом параметре. При этом на **ЦИ-2** выводится сообщение о причине неисправности в виде заставки **LbA**.

Значения **C.LbA (PL-2)** и **C.Lbt (PL-2)** задаются независимо для каждого ЛУ. При установке в **C.Lbt (PL-2)** значения «0» сигнал «**Авария LbA**» в данном канале не формируется.

3.2.7.3 При необходимости сигналы «**Авария датчика**» и «**Авария LbA**» могут быть подключены к одному из ВУ для формирования обобщенного сигнала «**Авария**». Порядковый номер ВУ «**Авария**» задается пользователем в параметре **AL.dr (PL-0)**. При установке в **AL.dr (PL-0)** значения «0» аварийные сигналы ни к одному ВУ не подключаются.

При поступлении любого аварийного сигнала на ВУ «**Авария**» оно автоматически переводится в заданное пользователем состояние и остается в нем заданное время. Состояние этого ВУ задается пользователем в параметре **AL.St (PL-0)**, а время, в течение которого оно будет находиться в этом состоянии – в параметре **AL.Hd (PL-0)**. По окончании времени, заданного в параметре **AL.Hd (PL-0)**, ВУ возвращается в исходное состояние, но если причина аварии остается не устраненной, оно будет напоминать о ней кратковременным срабатыванием (на 1 с) каждые 60 сек.

3.2.7.4 Кроме аварийной сигнализации, в приборе предусмотрена возможность формирования предупредительных сигналов, оповещающих оператора о том, в каком канале управления произошло включение ВУ. Срабатывание предупредительной сигнализации характеризуется включением мигающей засветки соответствующего светодиода «**КАНАЛ**», но сигналы аварии при этом не формируются. Мигающая засветка снимается автоматически при выключении ВУ. Режим работы предупредительной сигнализации определяется пользователем и задается независимо для каждого ЛУ при установке параметров **AL.oU (PL-2)**, значению «on» соответствует включение сигнализации в данном канале управления, а значению «off» – ее выключение.

Предупредительная сигнализация может быть использована, если прибор или некоторые его каналы выполняют функции автоматических сигнализаторов, контролирующих поведение каких-либо параметров объекта.

3.3 Конструкция прибора

3.3.1 Прибор ТРМ138В изготавливается в пластмассовом корпусе, предназначенном для утепленного монтажа на вертикальной плоскости щита управления электрооборудованием. Корпус состоит из двух частей, соединяемых между собой при помощи четырех винтов. Для обеспечения отвода тепла, выделяющегося при работе прибора, на боковых гранях задней части корпуса предусмотрены вентиляционные щели.

Крепление прибора на щите осуществляется двумя фиксаторами, входящими в комплект поставки ТРМ 138В.

3.3.2 Внутри корпуса размещены четыре платы печатного монтажа, на которых располагаются элементы схемы прибора. Соединение плат друг с другом осуществляется при помощи плоских кабелей, имеющих с одной из сторон разъемные соединители.

Для соединения с первичными преобразователями прибор оснащен двумя разъемами, расположенными на его задней поверхности. Для подключения к источнику питания и внешним устройствам используется группа клеммных соединителей с креплением «под винт». Схема расположения соединителей и их назначение приведены в Приложении Б.

3.3.3 Габаритные и установочные размеры прибора приведены в Приложении А.

3.4 Элементы индикации и управления

3.4.1 На лицевой панели прибора (рисунок 3.18) расположены цифровые и единичные светодиодные индикаторы, служащие для отображения текущей информации о параметрах и режимах работы ТРМ138В; а также шесть кнопок, предназначенных для управления прибором.

3.4.2 **Четырехразрядный цифровой индикатор ЦИ-1** отображает измеренное или вычисленное значение параметра в выбранном канале контроля; при аварии индикатор отображает порядковый номер неисправного датчика. Возможны два режима индикации:

- **статический режим** – выбор канала индикации производится оператором при помощи кнопок управления, расположенных на лицевой панели прибора, и контролируется по засветке соответствующего светодиода «КАНАЛ»;

- **циклический режим** – информация о каждом канале контроля выводится по замкнутому циклу на заданное пользователем время.

Четырехразрядный цифровой индикатор ЦИ-2 отображает уставку выводимого на индикацию канала контроля; при аварии индикатор отображает причину неисправности датчика в символьном виде.

Двухразрядный цифровой индикатор ЦИ-3 отображает информацию о подключенном к данному каналу входном параметре (например, датчик «d1»).

3.4.3 Светодиоды «КАНАЛ 1-8» постоянной засветкой показывают номер ЛУ, параметры которого в данный момент выводятся на индикацию, мигающей засветкой сигнализируют о возникновении аварийной ситуации в данном канале контроля или срабатывании в нем предупредительной сигнализации.

Светодиод «K1» засвечивается при включении ВУ канала контроля, выводимого на индикацию (только для ключевых ВУ).

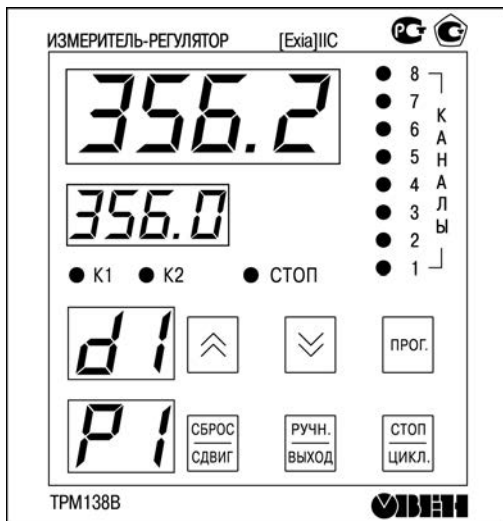







Рисунок 3.18 – Лицевая панель прибора

Светодиод «СТОП» светится при работе в статическом режиме индикации.

3.4.4 Кнопки  и  служат для выбора канала индикации в статическом режиме работы, а также для управления ВУ в ручном режиме.

Кнопка  предназначена для перевода прибора в режим «ПРОГРАММИРОВАНИЕ».

Кнопка  предназначена для остановки работы аварийного ВУ, а также для сдвига информации на верхнем индикаторе при его переполнении.

Кнопка  предназначена для перевода выбранного оператором ЛУ в режим «РУЧНОЕ УПРАВЛЕНИЕ», а также для возврата прибора из режима «ПРОГРАММИРОВАНИЕ» в режим «РАБОТА».

Кнопка  предназначена для переключения режима индикации прибора со статического на циклический режим.

3.5 Сетевой интерфейс RS-485

Прибор имеет встроенный сетевой интерфейс RS-485, который предоставляет следующие основные возможности:

- программирование прибора по сети;
- регистрация на ПК параметров текущего состояния.

Для работы прибора в сети RS-485 необходимо установить его сетевые настройки. В одной сети могут находиться несколько приборов, подключенных к одному компьютеру. Для обеспечения корректной работы в этом случае сетевые параметры всех приборов одной сети должны быть одинаковы (за исключением уникального базового адреса).

Адреса, названия и хэш-коды параметров прибора приведены в таблице В.7 Приложения В.

3.5.1 Сетевые параметры и их заводские установки

Режим работы сети RS-485 определяют параметры, представленные в таблице 3.2.

Кроме того, каждый прибор в сети RS-485 имеет свой уникальный **базовый сетевой адрес** (см. п.3.5.2).

При программировании прибора на заводе-изготовителе для прибора и Конфигуратора устанавливаются одинаковые значения параметров, определяющих работу в сети RS-485 (см. таблицу 3.2).

Таблица 3.2 – Заводские значения сетевых параметров и программы «Конфигуратор ТРМ138»

Имя параметра	Название параметра	Значение
<i>bPS</i>	Скорость обмена данными	9600 бит/с
<i>LEn</i>	Длина слова данных	8 бит
<i>Prty</i>	Контроль четности	отсутствует
<i>Sbct</i>	Количество стоп-бит в посылке	1
<i>RLen</i>	Длина сетевого адреса	8 бит
<i>Raddr</i>	Базовый адрес прибора	16

Изменение сетевых настроек прибора или программы может потребоваться при одновременной работе с несколькими приборами в сети.

При неустойчивой связи с прибором, на что указывают частые сообщения об ошибках при чтении или записи параметров, может возникнуть необходимость изменить скорость обмена данными (параметр **bPS (PL-4)**).

Возможные значения параметров приведены в таблице В.5 Приложения В.

Внимание!

- 1 Для совместной работы сетевые параметры всех приборов одной сети и программы «Конфигуратор ТРМ138» должны быть одинаковы. В противном случае невозможно установить связь между приборами.
- 2 Базовые адреса всех приборов одной сети должны быть различны и заданы с интервалом, кратным 8.

3 Недопустимо сочетание следующих сетевых параметров прибора:

- **LEn** = 7, **PrtY** = no, **SbCt** = 1;
- **LEn** = 8, **PrtY** = EvEn, **SbCt** = 2;
- **LEn** = 8, **PrtY** = Odd, **SbCt** = 2.

3.5.2 Базовый адрес прибора

Каждый прибор в сети RS-485 должен иметь свой уникальный базовый адрес.

Длина базового адреса прибора определяется параметром **ALEn** при программировании сетевых настроек и может быть равным либо 8, либо 11 бит. Соответственно, максимальное значение, которое может принимать базовый адрес при 8-битной адресации – 248, а при 11-битной адресации – 2040.

На заводе-изготовителе всем приборам устанавливается одинаковый базовый адрес **Addr**, равный 0. Если планируется использовать в одной сети RS-485 несколько приборов, то им необходимо задать новые значения Базовых адресов.

Для каждого следующего прибора в сети, базовый адрес задается как базовый адрес предыдущего прибора плюс восемь.

Пример – Для прибора № 1 базовый адрес равен 16. Тогда для прибора № 2 задается базовый адрес, равный 24, для прибора № 3 – 32 и т. д.

Таким образом, под каждый прибор резервируется 8 адресов в адресном пространстве сети. Эти адреса могут понадобиться при передаче параметров текущего состояния по сети RS-485.

Внимание!

- 1 Запрещается задавать другим приборам в сети базовые адреса, лежащие в диапазоне: [Базовый адрес ТРМ138 + 7].
- 2 Базовый адрес 2040 зарезервирован для широковещательной рассылки.

3.5.3 Протоколы обмена

Прибор работает в сети RS-485 по протоколам ОВЕН, ModBus-RTU, ModBus-ASCII.

Тип протокола определяется прибором автоматически.

Прибор не является Мастером сети, поэтому сеть RS-485 должна иметь Мастер сети, например, ПК с запущенной на нем SCADA-системой, контроллер или регулятор. В качестве Мастера сети могут использоваться приборы контроллеры ОВЕН ПЛК, ПК с подключенным преобразователем RS-232/RS-485 (например, ОВЕН АС3-М) или USB/RS-485 (например, ОВЕН АС4).

К прибору предоставляется бесплатный OPC-драйвер и библиотека стандарта WIN DLL, которые рекомендуется использовать при подключении прибора к SCADA-системам и контроллерам других производителей.

Конфигурирование прибора осуществляется на ПК через адаптер интерфейса RS-485/RS-232 или RS-485/USB (например, ОВЕН АС3-М или АС4, соответственно) с помощью программы «**Конфигуратор TPM136 TPM138 TPM138B**», входящей в комплект поставки.

3.5.3.1 Работа протокола ОВЕН с параметрами прибора. Индексация параметров

Параметры в приборе разделяются на две группы: программируемые и оперативные.

Программируемые параметры (см. табл. В.5 Приложения В.) – определяют настройку прибора, их значения пользователь задает кнопками на лицевой панели прибора или через сетевой интерфейс (например, с помощью программы «Конфигуратор TPM136 TPM138 TPM138B»).

Значения программируемых параметров хранятся в энергонезависимой памяти прибора и сохраняются при выключении питания.

Оперативные параметры – это данные, которые прибор получает или передает по сети RS-485. Оперативные параметры отражают текущее состояние регулируемой системы (см. таблицу В.6 Приложения В).

3.5.3.2 Работа протокола ModBus с параметрами прибора

Работа по протоколу ModBus может идти в режимах ASCII или RTU. При работе по протоколу ModBus возможно считать и записать значения оперативных параметров.

4 Меры безопасности

4.1 Прибор ТРМ138В относится к классу защиты II по ГОСТ 12.2.007.0-75.

4.2 При эксплуатации и техническом обслуживании необходимо соблюдать требования ГОСТ 12.3.019-80, «Правил устройства электроустановок (ПУЭ)», «Правил охраны труда при эксплуатации электроустановок потребителей».

4.3 На открытых контактах клеммника прибора при эксплуатации присутствует напряжение питания, опасное для человеческой жизни. Установку прибора следует производить на специализированных щитах, доступ внутрь которых разрешен только квалифицированным специалистам.

4.4 К работе с прибором допускаются лица, хорошо изучившие его устройство, принцип действия и основные правила техники безопасности при эксплуатации электроустановок напряжением до 1000 В. Обслуживающий персонал должен иметь квалификационную группу не ниже 2 согласно «Правилам техники безопасности при эксплуатации электроустановок потребителей».

4.5 Любые подключения к ТРМ138В и работы по его техническому обслуживанию производить только при отключенном питании прибора и исполнительных механизмов.

4.6 Линии связи с датчиками во взрывоопасной зоне подключаются к прибору только через разъем с маркировкой «Искробезопасные цепи».

5 Монтаж прибора на объекте

5.1 Монтаж прибора

5.1.1 Прибор устанавливается только вне взрывоопасных зон.

5.1.2 Подготовить на щите управления посадочное место для установки прибора, см. Приложение А.

Учитывая, что на корпусе ТРМ138В имеются вентиляционные щели, конструкция щита управления должна обеспечивать защиту прибора от попадания в него влаги, грязи и посторонних предметов.

5.1.3 При размещении прибора следует помнить, что на открытых контактах его клеммника в период эксплуатации присутствует напряжение питания, опасное для человеческой жизни. Прибор следует устанавливать на специализированных щитах, доступ внутрь которых разрешен только квалифицированным специалистам.

5.1.4 Смонтировать ТРМ138В на щите управления, используя для его крепления фиксаторы, входящие в комплект поставки прибора.

Примечание - Персоналу, не обладающему достаточным опытом работы с ТРМ138В, перед его монтажом рекомендуется в мастерской КИПиА или в другом, подходящем для этой цели, помещении произвести конфигурацию схемы и установку программируемых параметров прибора в соответствии с указаниями, изложенными в подразделе 6.1.

5.2 Монтаж внешних связей

5.2.1 Общие требования

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

Питание каких-либо устройств от сетевых контактов прибора запрещается.

5.2.1.2 При подключении прибора необходимо учитывать емкость и индуктивность первичных преобразователей и кабельных линий, соединяющих их с прибором. Суммарные параметры первичных преобразователей и кабельных линий не должны превышать значений C_0 , L_0 , указанных в таблице 2.5 и на шильдике прибора.

5.2.1.3 Соединение прибора с входными термометрами сопротивления производить при помощи трехпроводной линии, жилы которой по отношению друг к другу имеют одинаковое сопротивление. Длина линии связи должна быть не более 100 м, а сопротивление каждой ее жилы – не более 15,0 Ом.

Примечание - Допускается соединение термометров сопротивления с прибором и по двухпроводной линии, но при условии обязательного выполнения работ, перечень которых приведен в Приложении Г. Длина линии связи при этом, также должна быть не более 100 м, а сопротивление каждой ее жилы – не более 15,0 Ом.

5.2.1.4 Соединение прибора с термоэлектрическими преобразователями производить или непосредственно (при достаточной длине проводников термопар) или при помощи удлинительных компенсационных проводов, марка которых должна соответствовать типу

используемых термопар. Компенсационные провода следует подключать с соблюдением полярности непосредственно к входным контактам прибора. Только в этом случае будет обеспечена компенсация влияния температуры свободных концов термопар. Длина линии связи должна быть не более 20 м.

5.2.1.5 Соединение прибора с активными датчиками, выходным сигналом которых является напряжение или ток, производить при помощи двухпроводной линии. Длина линии связи должна быть не более 100 м, а сопротивление каждой жилы – не более 50,0 Ом.

5.2.1.6 Линию связи интерфейса RS-485 выполнять экранированной витой парой проводов. Длина линии связи должна быть не более 800 м.

5.2.1.7 Встроенные в ТРМ138В источники напряжения (24 ± 3) В: **V1, V2, V3, V4** следует использовать для питания активных преобразователей (датчиков) с аналоговым выходом. К каждому из источников **V1 – V4** можно подключать до двух датчиков тока от 4 до 20 мА. Клемма 43 «**Общ.**» является общим минусом источников **V1, V2, V3, V4**.

5.2.1.8 Для питания токовых петель ЦАП с выходным током от 4 до 20 мА (с учетом требований п. 3.2.6.7) в соответствующих вариантах модификаций прибора используется встроенный источник питания 24 В с допустимым отклонением от номинального напряжения в пределах от 21 до 30 В (клеммы 57, 58), либо внешний источник.

Внимание! Использование встроенного источника питания 24 В (клеммы 57, 58) для питания активных датчиков недопустимо.

5.2.2 Указания по монтажу

5.2.2.1 Подготовить кабели для соединения прибора с датчиками, исполнительными механизмами и внешними устройствами, а также с источником питания.

Для обеспечения надежности электрических соединений рекомендуется использовать кабели с медными многопроволочными жилами, концы которых перед подключением следует тщательно зачистить и облудить. Зачистку жил кабелей необходимо выполнять с таким расчетом, чтобы их оголенные концы после подключения к прибору не выступали за пределы клеммника.

Сечение жил кабелей не должно превышать $0,75 \text{ мм}^2$.

5.2.2.2 При прокладке кабелей следует выделить в самостоятельную трассу (или несколько трасс) линии связи, соединяющие прибор с датчиками, располагая ее (или их) отдельно от силовых кабелей, а также кабелей создающих высокочастотные и импульсные помехи. При прокладке кабелей необходимо учитывать требования главы 7.3 «Правил устройства электроустановок».

Для защиты входных устройств ТРМ138В от влияния промышленных электромагнитных помех **линии связи прибора с датчиками следует экранировать**. В качестве экранов могут быть использованы как специальные кабели с экранирующими оплетками, так и заземленные стальные трубы подходящего диаметра.

При использовании экранированных кабелей максимальный защитный эффект достигается присоединении их экранов с общей точкой измерительной схемы прибора (контакт 44). Однако в этом случае необходимо убедиться, что экранирующие оплетки кабелей на протяжении всей трассы надежно изолированы от металлических заземленных конструкций.

ЗАПРЕЩАЕТСЯ соединение общей точки измерительной схемы прибора (контакт 44) с заземленными частями объекта.

5.2.3 Подключение прибора

5.2.3.1 Подключение прибора следует выполнять по соответствующим схемам, приведенным в Приложении Б, соблюдая при этом ниже изложенную последовательность проведения операций:

- а) произвести подключение прибора к исполнительным механизмам и внешним устройствам, а также к источнику питания;
- б) подключить линии связи «прибор – датчики» к первичным преобразователям;
- в) подключить линии связи «прибор – датчики» к входам ТРМ138В;
- г) установить перемычки на неиспользуемые при работе прибора измерительные входы.

Внимание!

- 1) Подключение активных преобразователей с выходным сигналом в виде постоянного напряжения от 0 до 50 мВ или от 0 до 1 В может осуществляться непосредственно к входным контактам прибора, а датчиков с выходом - в виде тока от 0 до 5 мА, от 0 до 20 мА или от 4 до 20 мА – только после установки шунтирующего резистора сопротивлением 100 Ом (допуск не более 0,1 %).
- 2) Для защиты входных цепей ТРМ138В от возможного пробоя зарядами статического электричества, накопленного на линиях связи «прибор – датчики», перед подключением к клеммнику прибора их жилы следует на 1-2 сек соединить с винтом заземления щита во взрывобезопасной зоне.

5.2.3.2 После выполнения указанных работ прибор готов к использованию по назначению.

6 Подготовка прибора к работе

6.1 Общие указания

6.1.1 Подготовка к работе производится после выполнения монтажных операций и состоит в установке требуемой для выполнения технологического процесса конфигурации схемы прибора и заданию значений программируемых параметров.

Подготовку к работе рекомендуется производить при отключенном питании силового оборудования в ниже приведенной последовательности.

6.1.2 Подать на ТРМ138В питание от сети и проконтролировать его наличие по засветке (через 1 - 2 сек) цифровых индикаторов на лицевой панели прибора. При этом на индикаторе **ЦИ-1** до получения результатов первых измерений отобразится номер программы, установленной в микропроцессоре ТРМ138В на заводе-изготовителе.

6.2 Установка конфигурации

6.2.1 При установке конфигурации пользователь формирует в приборе необходимые для работы с объектом каналы измерения его выходных величин и каналы управления ими. Конфигурация схемы осуществляется программным способом путем изменения соответствующих программируемых параметров. При этом к каждому выбранному для работы ЛУ подключаются заданные пользователем датчики и выходные устройства, образуя тем самым схему требуемой конфигурации.

6.2.2 Для предварительной конфигурации схемы прибора выбрать один из ее типовых вариантов (наиболее подходящий для выполнения технологического процесса), из числа приведенных в таблице В.4 Приложения В, и произвести его установку в соответствии с рисунком 6.1.

После установки выбранного варианта рекомендуется включить защиту доступа на уровень **PL-3**, установив в параметре **ACCS** значение «1», см. п. 7.2.4. 6.2.3 Если выбранный вариант конфигурации по каким-либо причинам частично не удовлетворяет предъявляемым к нему требованиям, внести в него изменения. Для формирования в приборе **канала измерения** к выбранному ЛУ программным способом подключается входной сигнал, параметры которого должны быть измерены и выведены на цифровой индикатор **ЦИ-1**. При этом порядковый номер выбранного ЛУ в дальнейшем будет соответствовать номеру канала индикации.

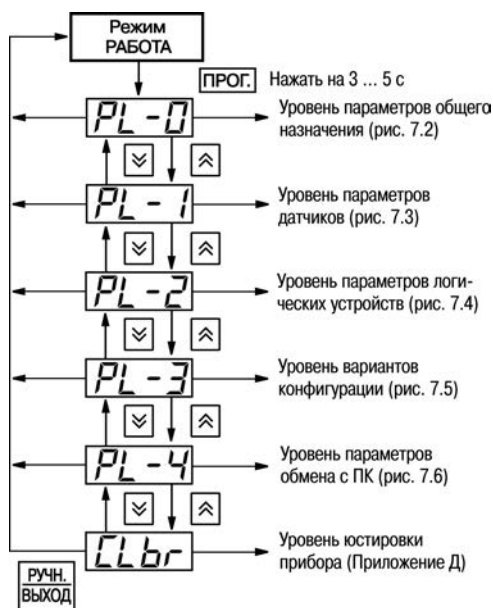


Рисунок 6.1 – Схемы выбора уровня программируемых параметров

В качестве входного сигнала ЛУ могут быть использованы как измеренные значения физических величин, так и вычисленные математические величины, см. п. 3.2.3.1. Выбор входного сигнала для ЛУ и, одновременно, его подключение осуществляется при установке параметра **C.in (PL-2)** в соответствии с таблицей В.3 приложения В. При этом в параметре «Выходная характеристика ЛУ» - **AL.t (PL-2)** устанавливается значение «0», соответствующее выполнению этим устройством функций измерителя.

Для формирования **канала управления** к выбранному ЛУ, как и в предыдущем случае, подключается входной сигнал, но к выходу ЛУ дополнительно присоединяется одно из ВУ прибора, порядковый номер которого задается в параметре **C.dr (PL-2)**. Выходная характеристика ЛУ задается в параметре **AL.t (PL-2)**, исходя из требований технологического процесса к данному каналу.

Примечания

1. К каждому ЛУ может быть подключено только один входной сигнал и одно ВУ.
2. Один и тот же входной сигнал или одно и то же ВУ могут быть подключены одновременно к нескольким ЛУ. При работе одного и того же ВУ с несколькими ЛУ следует помнить, что переключение этого ВУ в состояние «**включено**» будет осуществляться по схеме «**ИЛИ**», т.е. ВУ включится, если хотя бы одно ЛУ сформировало сигнал «**включено**».
3. Подключение какого-либо ВУ к выбранному ЛУ является обязательным условием нормального функционирования данного канала, за исключением работы в режиме измерителя, т.е. в параметре **AL.t (PL-2)** для него установлено значение, равное «0».

Незадействованные в работе каналы должны быть отключены установкой в параметре **C.in (PL-2)** для соответствующих ЛУ значения «0».

Внесение изменений в конфигурацию схемы целесообразно совместить с проверкой и установкой программируемых параметров прибора, которую следует производить в последовательности, изложенной в подразделе 6.3.

6.3 Проверка и установка программируемых параметров

6.3.1 Произвести проверку программируемых параметров прибора на уровне **PL-0**, порядок действий изложен в п. 7.2.5.

При необходимости аварийной сигнализации, задать в параметре **AL.dr** порядковый номер любого (желательно, незадействованного для других целей) ВУ ключевого типа. Значения параметров **AL.Hd** («Длительность срабатывания ВУ по сигналу АВАРИЯ») и **AL.St** («Состояние ВУ после поступления сигнала АВАРИЯ») устанавливаются, исходя из эксплуатационных требований.

При этом, если к прибору подключена хотя бы одна термопара, то параметру **Cj-C** следует задать значение «**on**» (включено). Убедиться, что автоматическая коррекция по температуре свободных концов ТП включена, можно по состоянию индикатора **ЦИ-3**, на котором во время работы отображается порядковый номер подключенного к каналу датчика. Если таким датчиком является термопара и при этом автоматическая коррекция по температуре свободных концов ТП отключена, то на **ЦИ-3** после обозначения ее порядкового номера индицируется мигающая точка. Отсутствие точки в данном случае информирует о том, что автоматическая коррекция включена.

При проверке убедиться, что в параметре **SYSt**, обеспечивающим вывод на индикацию «системных ошибок» во время тестирования прибора на предприятии-изготовителе, установлено значение «**oFF**».

Остальные параметры уровня устанавливать в соответствии с эксплуатационными требованиями.

При необходимости защиты заданных параметров от несанкционированного их изменения произвести включение кода доступа на данный уровень в соответствии с указаниями п. 7.2.4.

6.3.2 Произвести проверку программируемых параметров прибора на уровне **PL-1**, проверку производить для всех входных каналов в соответствии с п. 7.2.6.

Проверить соответствие подключенных к прибору датчиков заданным для них в параметрах **in-t** номинальным статическим характеристикам, незадействованные в работе датчики отключить установкой в соответствующем параметре **in-t** значения «**oFF**».

Для получения стабильных результатов измерений в условиях интенсивных промышленных помех, а также при работе с датчиками, выходной сигнал которых находится в области милливольтного диапазона (термопары, активные датчики с выходом от 0 до 50 мВ и т.п.) рекомендуется использовать цифровые фильтры. Параметры фильтров **in.Fd** и **in.FG** задавать индивидуально для каждого датчика, исходя из эксплуатационных требований и данных, изложенных в п. 3.2.2.4.

Если какие-либо датчики нуждаются в более частом (по сравнению с другими датчиками) опросе, установить для них в параметрах **Prt** соответствующую степень приоритета, см. п. 3.2.2.2.

По окончании работ, при необходимости защиты заданных параметров от несанкционированного их изменения, произвести включение кода доступа на данный уровень в соответствии с указаниями п. 7.2.4.

6.3.3 Произвести проверку и установку программируемых параметров прибора на уровне **PL-2**, проверку производить для всех ЛУ в соответствии с п. 7.2.7.

Если необходимо, внести изменения в конфигурацию схемы прибора согласно указаниям, изложенным в п. 6.2.3.

Для каждого участвующего в регулировании ЛУ задать необходимые в дальнейшей работе значения уставки (параметр **C.SP**) и зоны гистерезиса (параметр **HYSt**). Если оператору в процессе работы разрешается изменять уставки регулирования, задать в параметре **C.SP.o** зону оперативного изменения уставки. Действие зоны распространяется симметрично как в сторону увеличения, так и в сторону уменьшения значения уставки.

ЗАПРЕЩАЕТСЯ при значении параметра **C.SP.o** «**0**» оперативное изменение уставки для оператора.

Проверить на соответствие требованиям выполняемого технологического процесса заданные в параметрах **AL.t** выходные характеристики ЛУ.

При задании выходных характеристик ЛУ следует помнить, что установка в параметре **AL.t** числового значения «**5**» соответствует работе этого устройства в режиме «**Регистратор**», но реализация этого режима возможна только для модификации прибора, с цифроаналоговыми преобразователями «параметр-ток».

Убедиться в правильности задания параметра **bl.St**, учитывая, что установка в нем значения «**on**» блокирует первое срабатывание компаратора.

Остальные параметры уровня устанавливать в соответствии с эксплуатационными требованиями.

При необходимости защиты заданных параметров от несанкционированного их изменения произвести включение кода доступа на данный уровень в соответствии с указаниями п. 7.2.4.

Прибор может функционировать в одном из перечисленных основных режимов: «**РАБОТА**», «**ПРОГРАММИРОВАНИЕ**» или «**ЮСТИРОВКА**».

7 Рабочие режимы прибора

7.1 Режим «РАБОТА»

7.1.1 Режим «РАБОТА» является основным эксплуатационным режимом, включение которого осуществляется автоматически через 1-2 с после подачи питания на прибор. В данном режиме ТРМ138В, в соответствии с установленной конфигурацией и заданными пользователем параметрами, выполняет следующие основные функции:

- осуществляет измерение физических параметров контролируемых входными первичными преобразователями и отображает результаты измерений на цифровом индикаторе;
- контролирует работу первичных преобразователей и формирует аварийный сигнал при обнаружении их неисправности;
- формирует сигналы автоматического и ручного управления исполнительными механизмами и внешними устройствами;
- осуществляет передачу компьютеру информации об измеренных величинах и принимает от него данные на изменение параметров управления исполнительными механизмами и внешними устройствами.

7.1.2 Измерение физических параметров контролируемых входными первичными преобразователями производится по алгоритму, изложенному в п. 3.2.2, при этом результаты измерений отображаются на цифровом индикаторе **ЦИ-1**. Результаты измерений выводятся на **ЦИ-1** последовательно с каждого включенного в работу канала контроля (логического устройства).



Одновременно с выводом на **ЦИ-1** результатов измерений на остальных цифровых индикаторах прибора отображаются:


на **ЦИ-2** – заданное значение уставки ЛУ;

на **ЦИ-3** – порядковый номер подключенного к каналу датчика (например, **d1**) или код вычисленного математического выражения (например, **F1**);

на **ЦИ-4** – номер подключенного к каналу выходного устройства (например, **P2**).

Примечание - Если выводимый на индикацию канал работает в режиме измерителя, то значение уставки на индикатор **ЦИ-2** не выводится, а на индикаторе **ЦИ-4** отображается заставка в виде двух горизонтальных прочерков (- -).

Выбор канала индикации производится или автоматически (в циклическом режиме индикации) или оператором (в статическом режиме) при помощи кнопок  и . Номер канала выводимого на индикацию определяется по засветке соответствующего светодиода «КАНАЛ».

Переключение режима работы индикации (из циклического в статический и наоборот) производится кратковременным нажатием кнопки . При этом о работе индикации в статическом режиме сигнализирует засветка светодиода «СТОП».

Выводимая на **ЦИ-1** информация может быть (в зависимости от значений параметров **dP** на уровне **PL-2**) представлена в выбранном пользователем формате, т.е. в целых числах или в виде десятичных дробей с заданным количеством знаков после запятой. Если информация,

выводимая в заданном пользователем формате, не размещается в имеющихся на **ЦИ-1** четырех разрядах индикации, то прибор автоматически переключается на отображение ее в виде целых чисел. При этом после младшего разряда числа высвечивается десятичная точка, сигнализирующая о переполнении цифрового индикатора. Просмотр оператором скрытых

после переполнения значащих цифр производится нажатием кнопки



7.1.3 Прибор контролирует работу первичных преобразователей и при обнаружении неисправности любого из них формирует сигнал «Авария датчика».

По сигналу «Авария датчика» включается мигающая засветка светодиода «КАНАЛ», в котором обнаружена неисправность, а на **ЦИ-1** в этом канале индикации выводится заставка с указанием порядкового номера неисправного датчика (например, при неисправности пятого датчика **d - - 5**). Кроме того, на **ЦИ-2** выводится сообщение о причине неисправности, перечень которых приведен в таблице 7.1.

Таблица 7.1

Причина неисправности	Сообщение на ЦИ-2
Короткое замыкание ТС	LLLL
Обрыв ТС или ТП	- - - -
Выход ТС, ТП или активного датчика за нижнюю границу диапазона контроля (кроме типов 11,12,13 по таблице В.2)	LLLL
Выход ТС, ТП или активного датчика за верхнюю границу диапазона контроля	HHHH
Перегрев свободных концов ТП	otLL
Отказ измерительного устройства	RdEr
Заданный в параметре C.in (PL-2) номер датчика программно отключен установкой in-t (PL-2) равного « oFF »	̄n.oF

Информация об аварии сохраняется до устранения ее причины или до программного отключения вышедшего из строя канала.

По сигналу «Авария датчика» все ЛУ, связанные с неисправным датчиком, устанавливают свои ВУ в состояния («включено» или «отключено»), определенные пользователем при задании параметров **Er.St (PL-2)**.

Кроме того, по сигналу «Авария датчика» срабатывает (если это задано при установке рабочих параметров прибора), ВУ «Авария», которое остается в этом состоянии на заданное пользователем время. ВУ «Авария» может быть возвращено в исходное состояние до

окончания заданного времени задержки нажатием кнопки






По окончании времени задержки ВУ «Авария» возвращается в исходное состояние, но если причина аварии не устранена, оно будет напоминать о ней своим кратковременным срабатыванием (на 1 сек) через каждые 60 сек.

Неисправный канал может быть отключен установкой в параметре **C.in (PL-2)** соответствующего ЛУ значения «**0**». Для сокращения общего времени цикла опроса первичных преобразователей подключенный к этому ЛУ неисправный датчик также рекомендуется отключить установкой в параметре **in-t (PL-1)** значения «**oFF**».

7.1.4 В режиме «**РАБОТА**» прибор при помощи ЛУ и ВУ осуществляет автоматическое управление внешним оборудованием в соответствии с заданными параметрами. Визуальный контроль за работой ВУ ключевого типа может производиться оператором по состоянию светодиода «**K1**» на лицевой панели прибора. Засветка светодиода сигнализирует о переводе ВУ в состояние «включено», а его погасание - в состояние «отключено». При этом порядковый номер данного ВУ отображается на индикаторе **ЦИ-4**.

7.1.5 Во время работы оператор может оперативно изменять (в разрешенной для него зоне) заданные значения уставок контролируемых параметров. Перевод прибора в режим оперативного изменения уставок производится на выбранном для индикации канале

кратковременным нажатием кнопки  и контролируется по появлению мигающей засветки индикатора **ЦИ-2**. Изменение значения уставки на одну единицу младшего разряда достигается

кратковременным нажатием кнопок  (увеличение) или  (уменьшение). При удержании любой из этих кнопок в нажатом состоянии изменение уставки (через 2-3 с) будет осуществляться непрерывно с возрастающей скоростью. Новое значение уставки начинает действовать сразу же после записи его в энергонезависимую память прибора. Запись

осуществляется кратковременным нажатием кнопки  и контролируется по снятию мигающей засветки индикатора **ЦИ-2**.


Зона оперативного изменения уставки задается независимо для каждого ЛУ при установке параметра **C.SP.o (PL-2)**, при этом действие ее распространяется симметрично как в сторону увеличения, так и в сторону уменьшения значения уставки. Например, после задания для ЛУ уставки **C.SP (PL-2)** равной 150 °С и зоны ее изменения **C.SP.o (PL-2)** равной 50 °С оператор может изменять значение уставки только в диапазоне от 100 до 200 °С, не переводя при этом прибор в режим «ПРОГРАММИРОВАНИЕ».


ЗАПРЕЩАЕТСЯ при установке в параметре **C.SP.o (PL-2)** значения «0» оперативное изменение уставки.


7.1.6. В случае необходимости, любое из участвующих в работе ЛУ, а также связанное с ним ВУ и внешнее оборудование могут быть переведены на ручное управление кнопками, расположенными на лицевой панели прибора.

Перевод ЛУ на ручное управление возможен только после переключения индикации прибора в статический режим (засветка светодиода «СТОП») и при условии, что работа в этом режиме разрешена установкой значения «OFF» (снятие блокировки) в параметре **bL.Ar (PL-0)**.

Перевод выбранного ЛУ в режим ручного управления производится кратковременным

нажатием кнопки  и контролируется по появлению мигающей засветки на индикаторе **ЦИ-4**. После перевода ЛУ на ручное управление работающее с ним ВУ остается в исходном

состоянии, и переключение его осуществляется кратковременным нажатием кнопки  или

. Контроль выполнения поданной команды производится по светодиоду «K1».

Внимание! При работе в режиме ручного управления следует помнить, что любая поданная команда исполняется ВУ независимо от состояния входных сигналов ЛУ и действует вплоть до ее отмены. Отмена поданной команды осуществляется повторным кратковременным

нажатием кнопки  или .

Перевод ЛУ в режим автоматического управления производится кратковременным

нажатием кнопки  и контролируется по снятию мигающей засветки индикатора **ЦИ-4**.

Примечание - Ручное управление не может быть в полной мере реализовано, если на этапе конфигурации схемы одно и то же ВУ подключено одновременно к нескольким ЛУ. При такой конфигурации ЛУ переводят ВУ в состояние «включено» по схеме «ИЛИ», т.е. для включения ВУ достаточно, чтобы хотя бы одно ЛУ сформировало этот сигнал. Команда на выключение ВУ, поданная оператором в режиме ручного управления, будет сразу же отменена другим ЛУ, если оно в это время формирует сигнал «включено».

7.2 Режим «ПРОГРАММИРОВАНИЕ»

7.2.1 Режим «**ПРОГРАММИРОВАНИЕ**» предназначен для установки конфигурации схемы ТРМ138В и задания требуемых при эксплуатации значений программируемых параметров. Заданные значения параметров записываются в энергонезависимую память и сохраняются в ней при отключении питания прибора.

В режиме «**ПРОГРАММИРОВАНИЕ**» прибор продолжает измерять входные величины (без вывода их значений на цифровой индикатор) и формировать сигналы автоматического управления внешними устройствами. Если при этом оператором производится изменение какого-либо параметра, то прибор начинает работать с новым значением после его записи в память ТРМ138В. Запись нового значения параметра производится кратковременным

ПРОГ.

нажатием кнопки

7.2.2 Все программируемые параметры прибора (в соответствии с их назначением) разбиты на пять групп (уровней) **PL-0 - PL-4**.

7.2.3 Перевод прибора из режима «**РАБОТА**» в режим «**ПРОГРАММИРОВАНИЕ**»

ПРОГ.

осуществляется нажатием и удержанием кнопки в течение примерно 3 с (до появления на индикаторе **ЦИ-1** заставки **ProG**, а на индикаторе **ЦИ-2** – заставки **PL-0**). После чего оператор может выбрать уровень, на котором будут производиться просмотр или изменение параметров, см. рисунок 6.1.

Примечания

1. Здесь и далее на схемах изображение какой-либо кнопки управления без указания временных характеристик означает ее кратковременное нажатие на время 0,5 сек.

2. Перевод прибора из режима «**ПРОГРАММИРОВАНИЕ**» в режим «**РАБОТА**» может

РУЧН.
ВЫХОД

осуществляться после установки и записи любого параметра при помощи кнопки

7.2.4 В приборе предусмотрена возможность защиты значений программируемых параметров от их несанкционированного изменения.

Доступ к параметрам любого уровня (**PL-0**, **PL-1**, **PL-2** и т.д.) может быть (в зависимости от заданной пользователем степени защиты) открыт, полностью запрещен, либо разрешен только для их просмотра. При ограничении доступа программируемые параметры могут быть изменены только после набора специального кода.

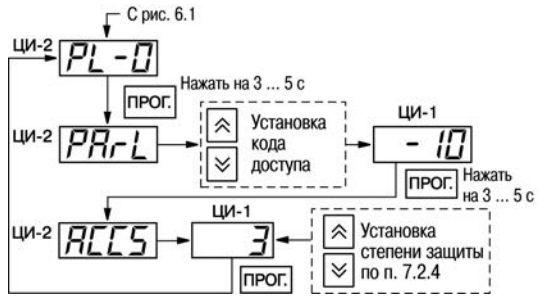


Рисунок 7.1 – Схема установки степени защиты

Степень защиты устанавливается в параметре **ACCS** независимо для каждого уровня. При этом значению «1», установленному в **ACCS** соответствует запрет доступа к параметрам на этом уровне; значению «2» - доступ только для их просмотра (без возможности каких-либо изменений), а значению «3» - свободный доступ без каких-либо ограничений.

Схема установки степеней защиты программируемых параметров уровня **PL-0** представлена на рисунке 7.1.

Установка степеней защиты параметров других уровней аналогична, включая код доступа к параметру **ACCS**.

7.2.5 Уровень **PL-0** включает в себя программируемые параметры общего назначения, см. таблицу В.1, схема установки параметров – на рисунке 7.2. При выборе параметра (кроме его обозначения на индикаторе **ЦИ-2**) индикаторы прибора показывают:

- **ЦИ-1** - ранее установленное значение параметра;
- **ЦИ-4** - порядковый номер параметра по таблице В. 1.

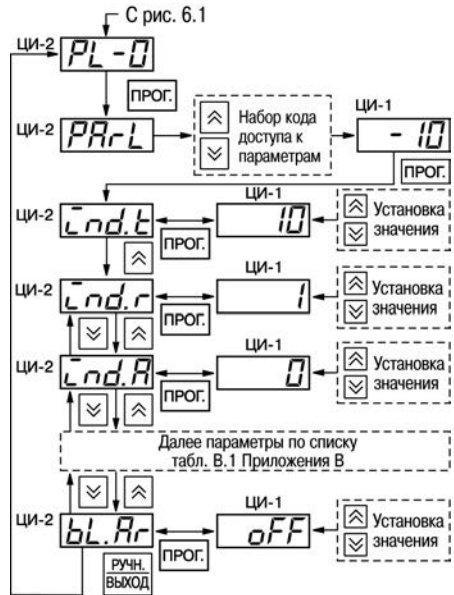


Рисунок 7.2 – Схема установки программируемых параметров на уровне PL-0


7.2.6 Уровень **PL-1** включает в себя программируемые параметры, служащие для обработки сигналов восьми входных первичных преобразователей, и устанавливаемые для каждого датчика отдельно после выбора его из списка **dat1 - date8**. Обозначение **dat1** соответствует датчику, подключенному к контактам «Вход 1»; **dat2** - датчику, подключенному к контактам «Вход 2» и т.д.

Перечень программируемых параметров любого датчика приведен в таблице В.2, схема установки параметров – на рисунке 7.3.


При выборе параметра (кроме его обозначения на индикаторе **ЦИ-2**) индикаторы прибора показывают:

- **ЦИ-1** – ранее установленное значение параметра;
- **ЦИ-3** – порядковый номер датчика, (например, **d2** - датчик, подключенный к контактам «Вход 2»);
- **ЦИ-4** - порядковый номер параметра по таблице В.2.

В некоторых параметрах (отмеченных в таблицах Приложения В знаком *), положение десятичной точки определяется пользователем и может быть изменено. Для этого после выбора требуемого параметра (мигает его обозначение на индикаторе

ЦИ-2) нажать и удерживать кнопку , десятичная точка при этом перемещается по индикатору **ЦИ-1**.

Отпустить кнопку  при достижении точки нужного положения. Повторно кратковременно

нажать кнопку  и установить требуемое значение параметра.

7.2.7 Уровень **PL-2** включает в себя программируемые параметры восьми ЛУ прибора,

устанавливаемые для каждого ЛУ отдельно после выбора его из списка **СPr1** - **СPr8**. Обозначение **СPr1** соответствует ЛУ1 («КАНАЛ 1»); обозначение **СPr2** – ЛУ2 («КАНАЛ 2») и т.д. Перечень параметров одного ЛУ приведен в таблице В.3.

Схема установки программируемых параметров на уровне **PL-2** представлена на рисунке 7.4.

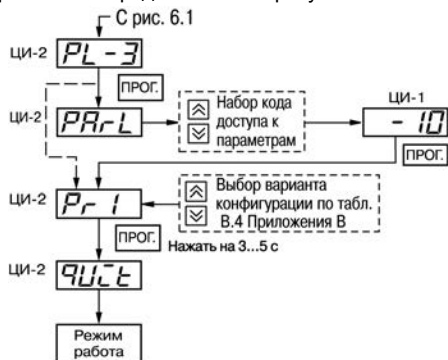


Рисунок 7.5 – Схема установки программируемых параметров на уровне **PL-3**

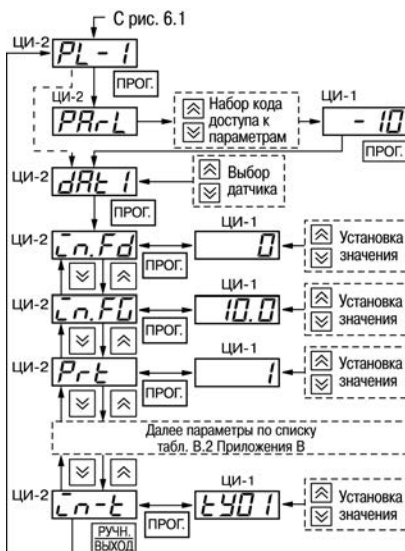


Рисунок 7.3 – Схема установки программируемых параметров на уровне **PL-1**

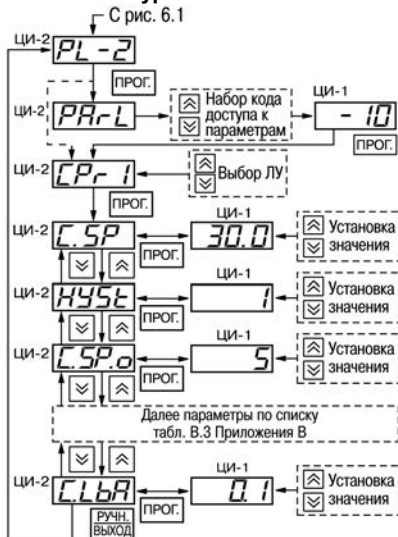


Рисунок 7.4 – Схема установки программируемых параметров на уровне **PL-2**

При выборе программируемого параметра (кроме его обозначения на индикаторе **ЦИ-2**) индикаторы прибора показывают:

- **ЦИ-1** - ранее установленное значение параметра;
- **ЦИ-3**-порядковый номер ЛУ, к которому относятся данные рабочие параметры (например, **С1** - логическое устройство ЛУ1);
- **ЦИ-4**-порядковый номер параметра по списку таблицы В.3.

7.2.8 Уровень **PL-3** содержит сведения о типовых вариантах конфигурации схемы прибора, перечень которых приведен в таблице В.4.

Схема выбора и установки типовых конфигураций прибора на уровне **PL-3** представлена на рисунке 7.5.

7.2.9. Уровень **PL-4** включает в себя программируемые параметры, необходимые для организации обмена информацией прибора и компьютера. Перечень параметров приведен в таблице В.5, схема установки – на рисунке 7.6.

При выборе программируемого параметра (кроме его обозначения на индикаторе **ЦИ-2**) индикаторы прибора показывают:

- **ЦИ-1** – ранее установленное значение параметра;
- **ЦИ-4** - порядковый номер параметра по списку таблицы В.5.

В параметрах **bPS**, **Len**, **PrtY** и **Sbit** задаются настройки обмена с компьютером. Эти же настройки должны быть заданы при настройках COM-порта в программе, запущенной на нем. Настройки по умолчанию, установленные на заводе-изготовителе, приведены в таблице В.5 и, как правило, не требуют изменения. При неустойчивой связи (при большой длине линии связи) может потребоваться уменьшить скорость обмена в параметре **bPS**. В параметре **Addr** задается базовый адрес прибора в сети протокола ОВЕН.

Базовый адрес прибора должен быть кратен 8, т.к. при обмене значениями с результатами измерений прибор ТРМ138В резервирует под себя 8 адресов в доступном адресном пространстве. Для расширения размера адресного пространства служит параметр **A.Len**, который задает длину сетевого адреса в битах. При установке в параметр **A.Len** значения 8 адресное пространство содержит до 255 адресов, при установке значения 11 – адресное пространство расширяется до 2040 адресов.

Более подробная информация об установке сетевых адресов и организации сетевого обмена по протоколу ОВЕН приведена в документе «Описание сетевого протокола ОВЕН», доступном на сайте www.owen.ru.

7.3 Режим «ЮСТИРОВКА»

7.3.1 Режим «ЮСТИРОВКА» предназначен для восстановления метрологических характеристик прибора в случае изменения их после длительной эксплуатации ТРМ138В или проведения ремонтных работ, связанных со схемой измерения входных параметров.

Порядок выполнения юстировки прибора приведен в Приложении Д.

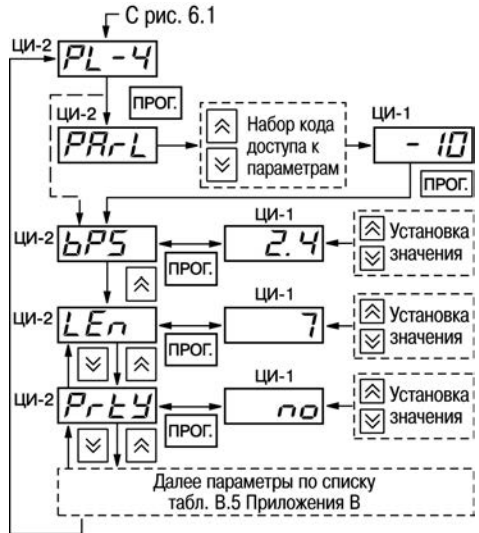


Рисунок 7.6 – Схема установки программируемых параметров на уровне PL-4

8 Техническое обслуживание

8.1 Обслуживание ТРМ138В при эксплуатации состоит из технического осмотра прибора и его метрологической поверки.

При выполнении работ по техническому обслуживанию прибора соблюдать меры безопасности, изложенные в разделе 4.

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

- очистку корпуса прибора, а также его клеммников от пыли, грязи и посторонних предметов;
- проверку качества крепления прибора к щиту управления;
- проверку качества подключения внешних связей. Обнаруженные при осмотре недостатки следует немедленно устранять.

8.3.1 Поверка прибора проводится территориальными органами или ведомственными метрологическими службами потребителя, аккредитованными на проведение таких операций.

Межповерочный интервал – два года.

8.3.2 Требования к поверке, порядок и основные этапы ее проведения определяются методикой МИ 3067-2007.

8.3.3 Методика поверки прибора ТРМ138В МИ 3067-2007 поставляется предприятием-изготовителем прибора по требованию заказчика.

9 Маркировка и упаковка

9.1 При изготовлении на ТРМ138В наносится следующая информация:

- 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
- единый знак обращения продукции на рынке государств-членов Таможенного союза (ЕАС);
- 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
- единый знак обращения продукции на рынке государств-членов Таможенного союза (ЕАС);
- маркировка взрывозащиты - [Exia]IIC;
- параметры искробезопасных цепей;
- номер сертификата соответствия взрывозащите.

На потребительскую тару наносятся:

- наименование прибора;
- единый знак обращения продукции на рынке государств-членов Таможенного союза (ЕАС);
- страна-изготовитель;
- заводской номер прибора и год выпуска.

9.2 Упаковка прибора производится по ГОСТ 9181-74 в потребительскую тару, выполненную из гофрированного картона.

10 Правила транспортирования и хранения

10.1 Прибор должен транспортироваться в упаковке при температуре от минус 25 до + 55 °С и относительной влажности воздуха не более 95 % (при +35 °С).

10.2 Транспортирование допускается всеми видами закрытого транспорта.

10.3 Транспортирование на самолетах должно производиться в отапливаемых герметизированных отсеках.

10.4 Прибор должен храниться в упаковке в закрытых складских помещениях при температуре от 0 до +60 °С и относительной влажности воздуха не более 95 % (при +35 °С). Воздух помещения не должен содержать агрессивных паров и газов.

11 Комплектность

Измеритель-регулятор восьмиканальный ТРМ138 во взрывозащищенном исполнении	1 шт.
Комплект монтажных частей	1 к-т.
Разъем (5ESDV-15P (кабельный))	2 шт.
Паспорт и гарантийный талон	1 экз.
Руководство по эксплуатации	1 экз.
Методика поверки*	1 экз.

*Методика поверки поставляется по требованию заказчика.

Примечание - Изготовитель оставляет за собой право внесения дополнений в комплектность изделия.

12 Гарантийные обязательства

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

12.2 Гарантийный срок эксплуатации – 24 месяца со дня продажи.

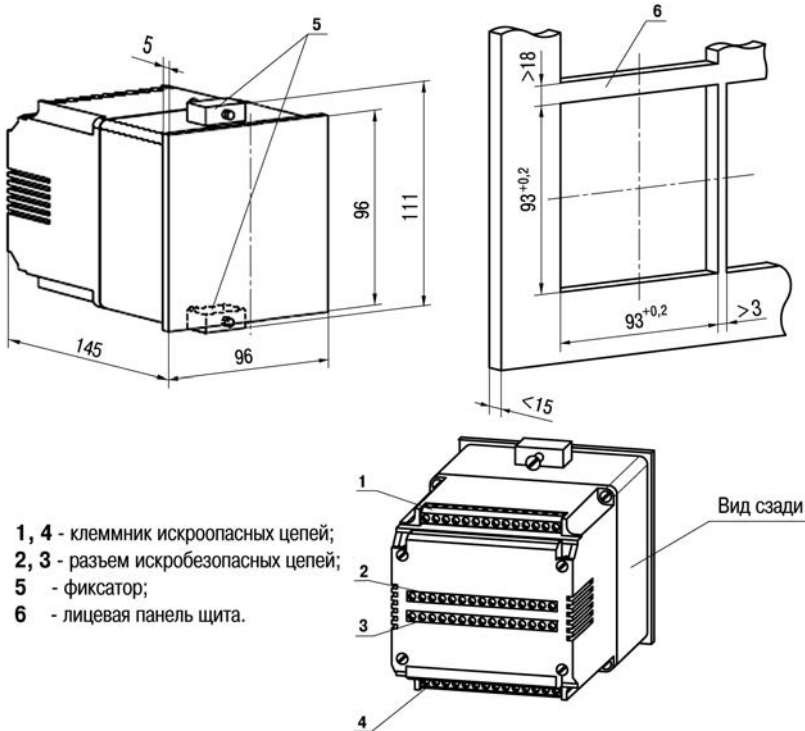
12.3 В случае выхода прибора из строя в течение гарантийного срока при соблюдении пользователем условий эксплуатации, транспортирования, хранения и монтажа предприятие-изготовитель обязуется осуществить его бесплатный ремонт или замену.

12.4 В случае необходимости гарантийного и постгарантийного ремонта продукции пользователь может обратиться в любой из региональных сервисных центров, адреса которых приведены на сайте компании www.owen.ru и в гарантийном талоне.

Внимание!

1. Гарантийный талон не действителен без штампа даты продажи и штампа продавца.
2. Крепежные элементы вкладывать в коробку не нужно.

Приложение А. Габаритный чертеж



- 1, 4 - клеммник искроопасных цепей;
- 2, 3 - разъем искробезопасных цепей;
- 5 - фиксатор;
- 6 - лицевая панель щита.

Рисунок А.1 – Габаритный чертеж TPM138В

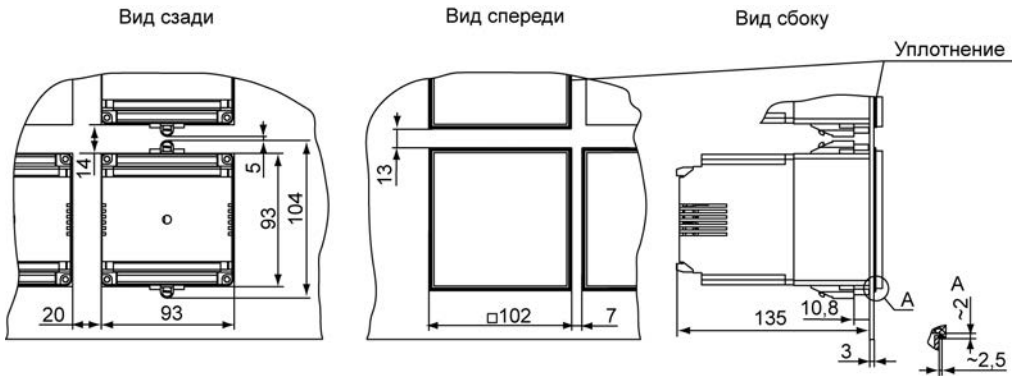


Рисунок А.2 – Габаритный чертеж TPM138В, установленного в щит толщиной 3 мм

Приложение Б. Подключение прибора

Схема расположения контактов для подключения внешних связей к прибору ТРМ138В представлена на рисунке Б.1.

Назначение контактов клеммника прибора приведено в таблице Б.1.

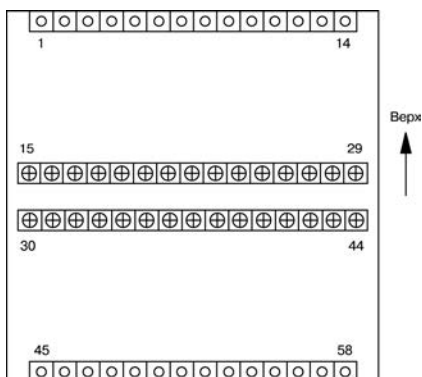


Рисунок Б.1 – Схема расположения контактов на приборе

Таблица Б.1

Номер контакта	Назначение	Номер контакта	Назначение
1	Выход ВУ5 (нз контакт)	30	Вход 5-1
2	Выход ВУ5 (+ для ЦАП)	31	Вход 5-2
3	Выход ВУ5 (- для ЦАП)	32	Вход 5-3
4	Выход ВУ6 (нз контакт)	33	Вход 6-1
5	Выход ВУ6 (+ для ЦАП)	34	Вход 6-2
6	Выход ВУ6 (- для ЦАП)	35	Вход 6-3
7	Не задействован	36	Вход 7-1
8	Не задействован	37	Вход 7-2
9	Выход ВУ7 (нз контакт)	38	Вход 7-3
10	Выход ВУ7 (+ для ЦАП)	39	Вход 8-1
11	Выход ВУ7 (- для ЦАП)	40	Вход 8-2
12	Выход ВУ8 (нз контакт)	41	Вход 8-3
13	Выход ВУ8 (+ для ЦАП)	42	Выход В4
14	Выход ВУ8 (- для ЦАП)	43	Общ. В1 - В4
15	Вход 1-1	44	Общий измер. сх.
16	Вход 1-2	45	Питание
17	Вход 1-3	46	Питание
18	Вход 2-1	47	Выход ВУ1 (- для ЦАП)
19	Вход 2-2	48	Выход ВУ1 (+ для ЦАП)
20	Вход 2-3	49	Выход ВУ2 (- для ЦАП)
21	Вход 3-1	50	Выход ВУ2 (+ для ЦАП)
22	Вход 3-2	51	Выход ВУ3 (- для ЦАП)
23	Вход 3-3	52	Выход ВУ3 (+ для ЦАП)
24	Вход 4-1	53	Выход ВУ4 (- для ЦАП)
25	Вход 4-2	54	Выход ВУ4 (+ для ЦАП)
26	Вход 4-3	55	RS-485(B)
27	Выход В1	56	RS-485(A)
28	Выход В2	57	+24 В
29	Выход В3	58	-24 В

Схемы подключения прибора приведены на рисунках Б.2 - Б.10.

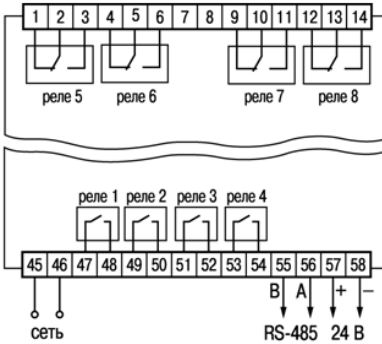


Рисунок Б.2 – Схема размещения электромагнитных реле в приборе модификации ТРМ 138В-Р

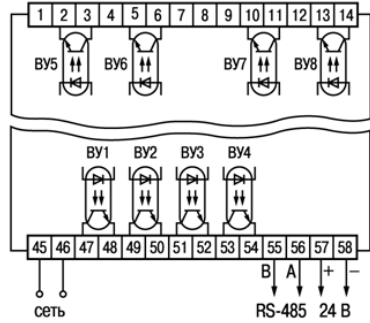


Рисунок Б.3 – Схема размещения транзисторных оптопар в приборе модификации ТРМ 138В-К

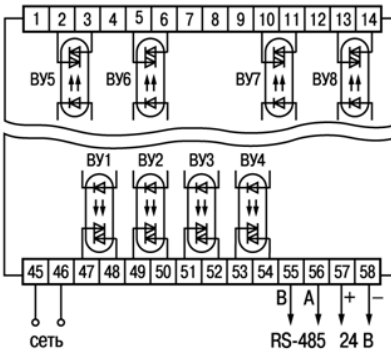


Рисунок Б.4 – Схема размещения симисторных оптопар в приборе модификации ТРМ 138В-С

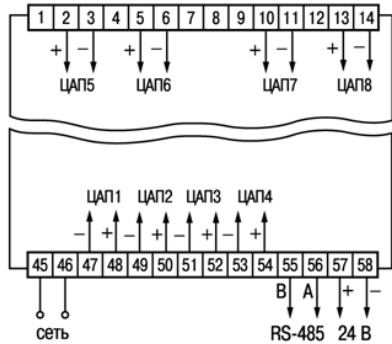


Рисунок Б.5 – Схема размещения ЦАП в приборе модификации ТРМ138В-И

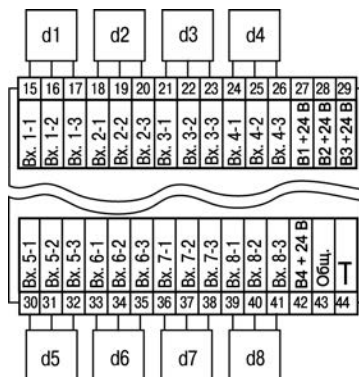


Рисунок Б.6 – Общая схема подключения измерительных датчиков

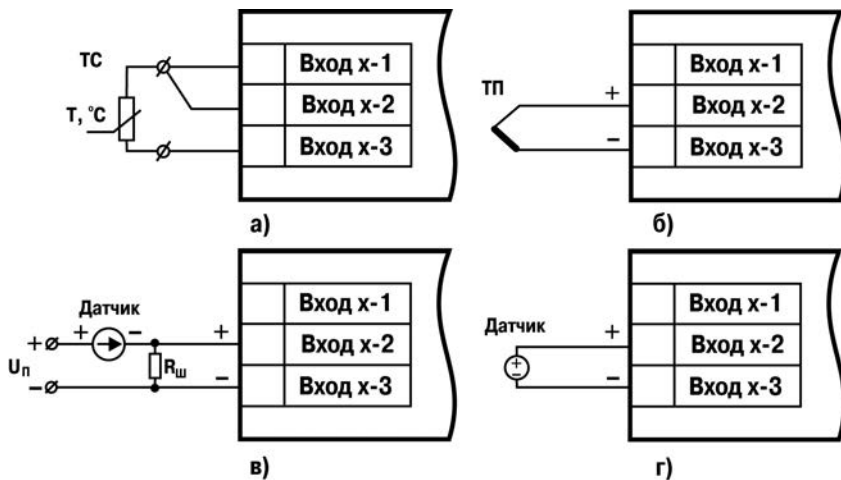


Рисунок Б.7 - Схемы подключения измерительных датчиков:
 а - термометры сопротивления; б-термопары;
 в - датчик с выходным сигналом тока от 0 (4) до 20 мА, от 0 до 5 мА;
 г - датчик с выходным сигналом напряжения от 0 до 50 мВ, от 0 до 1 В.

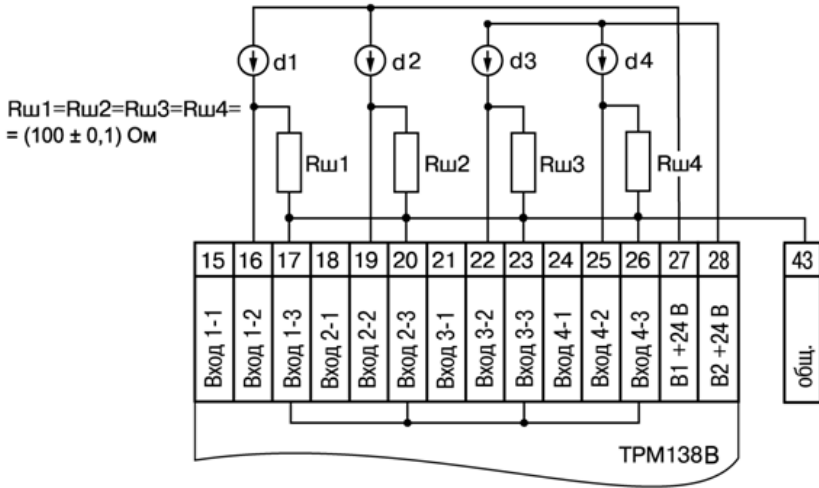


Рисунок Б.8 - Пример схемы подключения активных датчиков d1 - d4.

1. Подключение датчиков d5-d8 с выходом от 4 до 20 мА осуществляется аналогично. Питание датчиков d5, d6 осуществляется от клеммы 29, датчиков d7, d8 от клеммы 42.
2. Запрещается подключать к клеммам 27, 28, 29, 42 более двух датчиков на одну клемму



Рисунок Б.9 - Схема установки перемычек на неиспользуемый вход

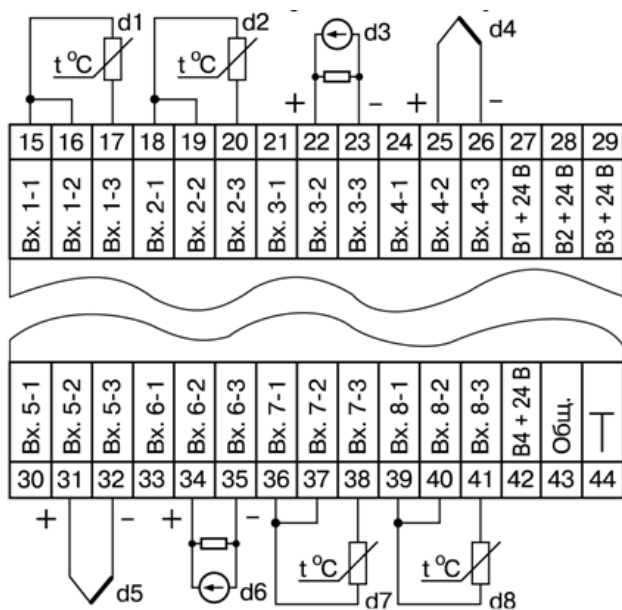


Рисунок Б.10 - Пример подключения датчиков различного типа

Приложение В. Программируемые параметры

Таблица В.1 - Уровень PL-0 (параметры общего назначения)

№	Обозначение		Наименование	Допустимые значения
	в тексте	на ЦИ-2		
1	ind.t	$\bar{c}nd.t$	Периодичность смены каналов при циклической индикации, с	1 - 600
2	ind.r	$\bar{c}nd.r$	Периодичность обновления информации на ЦИ, с	0 - 60
3	ind.A	$\bar{c}nd.A$	Состояние циклической индикации после перезапуска прибора	on / oFF
4	AL.dr	$\bar{A}L.dr$	Номер выходного устройства для отработки сигнала АВАРИЯ	0 - 8
5	ALHd	$\bar{A}LHd$	Длительность срабатывания выходного устройства AL.dr по сигналу АВАРИЯ, с	1 - 600
6	AL.St	$\bar{A}L.St$	Состояние выходного устройства AL.dr после поступления сигнала АВАРИЯ, с	on / oFF
7	Cj-C	$\bar{C}j.C$	Режим работы автоматической коррекции по температуре свободных концов ТП	on / oFF
8	SYSt	$\bar{S}YSt$	Режим вывода на индикацию «системных ошибок»	on / oFF
9	bL.Ar	$\bar{b}L.Ar$	Режим блокировки ручного управления	on / oFF

Таблица В.2 - Уровень PL-1 (параметры обработки сигналов датчиков)

№	Обозначение		Наименование	Допустимые значения
	в тексте	на ЦИ-2		
1	in.Fd	$\bar{c}n.Fd$	Постоянная времени цифрового фильтра	0 - 15
2	in.FG	$\bar{c}n.FG$	Полоса цифрового фильтра	0 - 100*
3	Prt	$\bar{P}rt$	Степень приоритета датчика	1 - 8
4	in.SH	$\bar{c}n.SH$	Коррекция «сдвиг характеристики»	от минус 999 до плюс 9999*
5	in.SL	$\bar{c}n.SL$	Коррекция «наклон характеристики»	0,900 - 1,100
6	Ain.L	$\bar{A}in.L$	Нижняя граница измерения для активного датчика	от минус 999 до плюс 9999*
7	Ain.H	$\bar{A}in.H$	Верхняя граница измерения для активного датчика	от минус 999 до плюс 9999*
8	in.rd	$\bar{c}n.rd$	Постоянная времени цифрового фильтра при вычислении скорости изменения входного параметра	0-15
9	in-t	$\bar{c}n.t$	Тип НСХ датчика: «Датчик отключен» «ТС 100М ($\alpha = 0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)» «ТС 50М ($\alpha = 0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)» «ТС 100П ($\alpha = 0,00385 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)» «ТС 100П ($\alpha = 0,00391 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)» «ТХК(L)»	off tY00 tY01 tY02 tY03 tY04

Окончание таблицы В.2

№	Обозначение		Наименование	Допустимые значения
	в тексте	на ЦИ-2		
			«ТХА(К)»	tY05
			«Датчик 0...+50мВ»	tY06
			«ТС 50П ($\alpha = 0,00385 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)»	tY07
			«ТС 50П ($\alpha = 0,00391 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)»	tY08
			«ТС 50М ($\alpha = 0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)»	tY09
			«Датчик 4...20 мА»	tY10
			«Датчик 0...20 мА»	tY11
			«Датчик 0...5 мА»	tY12
			«Датчик 0...1 В»	tY13
			«ТС 100М ($\alpha = 0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)»	tY14
			«ТС R ₀ = 53 Ом ($\alpha = 0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$)»	tY15
			«ТПП(S)»	tY17
			«ТПП(R)»	tY18
			«ТНН(N)»	tY19
			«ТЖК(J)»	tY20
			«ТВР(A-1)»	tY21

Примечание - Здесь и далее в значениях параметров, отмеченных значком *, положение десятичной точки задается пользователем в соответствии с п. 7.2.6.

Таблица В.3 - Уровень PL-2 (параметры логических устройств)

№	Обозначение		Наименование	Допустимые значения
	в тексте	на ЦИ-2		
1	C.SP	<i>LSP</i>	Заданное значение контролируемого параметра (уставка)	от минус 999 до плюс 9999*
2	HYSt	<i>HYS</i>	Зона гистерезиса компаратора	0,001-9999*
3	C.SP.o	<i>LSP.o</i>	Зона оперативного изменения уставки	0 - 9999*
4	Ht.on	<i>Ht.on</i>	Минимальное время удержания ВУ во включенном состоянии, с	0 - 9000
5	Ht.oF	<i>Ht.oF</i>	Минимальное время удержания ВУ в выключенном состоянии, с	0 - 9000
6	dL.on	<i>dL.on</i>	Время задержки включения ВУ, с	0-3600
7	dL.oF	<i>dL.oF</i>	Время задержки выключения ВУ, с	0-3600
8	bL.St	<i>bL.St</i>	Блокировка выхода в начале работы	on / oFF
9	AL.t	<i>RL.t</i>	Выходная характеристика ЛУ «Измеритель» «Прямой гистерезис» «Обратный гистерезис» «П-образная характеристика» «U-образная характеристика» «Регистратор»	0 1 2 3 4 5
10	Er.St	<i>Er.St</i>	Состояние ВУ при аварии	on / oFF
11	C.in	<i>LSn</i>	Входной сигнал ЛУ: «Вход отключен»	0

Окончание таблицы В.3

№	Обозначение		Наименование	Допустимые значения
	в тексте	на ЦИ-2		
			«Датчик d1-d8» «Среднее арифметическое по d1, d2» «Среднее арифметическое по d1 - d3» «Среднее арифметическое по d1 - d4» «Среднее арифметическое по d1 - d5» «Среднее арифметическое по d1 - d6» «Среднее арифметическое по d1 - d7» «Среднее арифметическое по d1 - d8» «Разность между d1 и d2» «Разность между d3 и d4» «Разность между d5 и d6» «Разность между d7 и d8» «Скорость изменения параметра, контролируемого датчиком d1 – d8»	1 - 8 (соотв.) 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 27-20 (соотв.)
12	dP	<i>dP</i>	Положение десятичной точки на цифровом индикаторе: «Точка отсутствует» «Точка после третьей цифры» «Точка после второй цифры» «Точка после первой цифры»	0 1 2 3
13	Ao.L	<i>Ro.L</i>	Нижняя граница параметра при его регистрации	от минус 999 до плюс 9999*
14	Ao.H	<i>Ro.H</i>	Верхняя граница параметра при его регистрации	от минус 999 до плюс 9999*
15	C.dr	<i>C.dr</i>	Порядковый номер выходного устройства	0-8
16	C.Lbt	<i>C.Lbt</i>	Заданное время для аварии LBA, с	0 – 9000
17	C.LbA	<i>C.LbA</i>	Минимальный уровень изменения входного параметра для аварии LBA	0,001-100*
18	AL.oU	<i>AL.oU</i>	Предупредительная сигнализация о включении ВУ	on / oFF

Таблица В.4 - Уровень PL-3 (варианты конфигурации схемы прибора)

Обозначение варианта		Наименование прототипа и основные параметры	Конфигурация схемы
в тексте	на ЦИ-2		
Pr1	<i>Pr1</i>	Восьмиканальные аварийные сигнализаторы УКТ38-01 Датчики ТС Cu 50 ($\alpha=0,00426 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)	<pre> graph LR d1[d1] --> LU1[ЛУ1] d2[d2] --> LU2[ЛУ2] d3[d3] --> LU3[ЛУ3] d4[d4] --> LU4[ЛУ4] d5[d5] --> LU5[ЛУ5] d6[d6] --> LU6[ЛУ6] d7[d7] --> LU7[ЛУ7] d8[d8] --> LU8[ЛУ8] LU1 --> BU1[ВУ1] LU2 --> BU1 LU3 --> BU1 LU4 --> BU1 LU5 --> BU1 LU6 --> BU1 LU7 --> BU1 LU8 --> BU1 </pre>
Pr2	<i>Pr2</i>	УКТ38-03 Датчики ТС 100 П ($\alpha=0,00391 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)	
Pr3	<i>Pr3</i>	УКТ38-03 Датчики ТП «хромель-копель»	
Pr4	<i>Pr4</i>	УКТ38-10 Датчики от 4 до 20 мА	

Окончание таблицы В.4

Обозначение варианта		Наименование прототипа и основные параметры	Конфигурация схемы
в тексте	на ЦИ-2		
Pr5	<i>Pr-5</i>	Восьмиканальные двухпозиционные регуляторы ТРМ38-01 Датчики ТС Cu 50 ($\alpha=0,00426 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$) ТРМ38-03 Датчики ТС 100 П ($\alpha=0,00391 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$) ТРМ38-04 Датчики ТП «хромель-копель» ТРМ38-10 Датчики от 4 до 20 мА	
Pr6	<i>Pr-6</i>		
Pr7	<i>Pr-7</i>		
Pr8	<i>Pr-8</i>		
Pr9	<i>Pr-9</i>	Четырехканальные трехпозиционные регуляторы ТРМ34-01 Датчики ТС Cu 50 ($\alpha=0,00426 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$) ТРМ34-03 Датчики ТС 100 П ($\alpha=0,00391 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$) ТРМ34-04 Датчики ТП «хромель-копель» ТРМ34-10 Датчики от 4 до 20 мА	
Pr10	<i>Pr-10</i>		
Pr11	<i>Pr-11</i>		
Pr12	<i>Pr-12</i>		
Pr13	<i>Pr-13</i>	Одноканальный двухпозиционный регулятор с восемью уставками Датчик ТС Cu 50 ($\alpha=0,00426 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$)	

Примечание - Варианты конфигурации схемы прибора Pr14...Pr99 не используются.

Таблица В.5 - Уровень PL-4 (параметры обмена с ПК)

№	Обозначение		Наименование	Допустимые значения	Заводские значения
	в тексте	на ЦИ-2			
1	bPS	<i>bP5</i>	Скорость обмена (кбод)	2,4; 4,8; 9,6; 14,4; 19,2; 28,8; 38,4; 57,6; 115,2	9,6
2	LEn	<i>LEn</i>	Длина слова данных (бит)	7 или 8	8
3	PrtY	<i>PrtY</i>	Состояние бита четности в посылке «Контроль по четности отсутствует» «Контроль по нечетному паритету» «Контроль по четному паритету»	no EuEn odd	no
4	Sbit	<i>Sbct</i>	Количество стоп-битов в посылке	1 или 2	1
5	A.Len	<i>ALEn</i>	Длина сетевого адреса (бит)	8 или 11	8
6	Addr	<i>Addr</i>	Базовый адрес прибора	0-2040 (через 8)	16

Таблица В.6 – Программируемые параметры

Наименование параметра	Имя на индикаторе /протоколе ОВЕН	Адрес Modbus
Код функции 04		
Канал 1 измерителя	<i>rERd</i>	
положение десятичной точки		0x0000
значение температуры <i>ct</i>		0x0001
значение температуры float ст. слово		0x0003
значение температуры float мл. слово		0x0004
Канал 2 измерителя	<i>rERd</i>	
положение десятичной точки		0x0005
значение температуры <i>ct</i>		0x0006
значение температуры float ст. слово		0x0008
значение температуры float мл. слово		0x0009
...		...
Канал 8 измерителя	<i>rERd</i>	
положение десятичной точки		0x0023
значение температуры <i>ct</i>		0x0024
значение температуры float ст. слово		0x0026
значение температуры float мл. слово		0x0027
Канал 1 вычислителя	<i>rEL</i>	
положение десятичной точки		0x0040
Значение на входе ЛУ <i>ct</i>		0x0041
значение температуры float ст. слово		0x0043
значение температуры float мл. слово		0x0044

Продолжение таблицы В.6

Наименование параметра	Имя на индикаторе /протоколе ОВЕН	Адрес Modbus
Канал 2 вычислителя	<i>rCAL</i>	
положение десятичной точки		0x0045
Значение на входе ЛУ <i>cnt</i>		0x0046
значение температуры float ст. слово		0x0048
значение температуры float мл. слово		0x0049
...		
Канал 8 вычислителя	<i>rCAL</i>	
положение десятичной точки		0x0063
Значение на входе ЛУ <i>cnt</i>		0x0064
значение температуры float ст. слово		0x0066
значение температуры float мл. слово		0x0067
Код функции 03/06		
Входной сигнал ЛУ1	<i>r.CLn</i>	0x0000
Входной сигнал ЛУ2	<i>r.CLn</i>	0x0001
...
Входной сигнал ЛУ8	<i>r.CLn</i>	0x0007
Канал 1 Уставка	<i>C.SP</i>	
положение десятичной точки		0x0010
значение уставки <i>cnt</i>		0x0011
Канал 1 Уставка оперативная суммарная	<i>C.SP.S</i>	
положение десятичной точки		0x0012
значение уставки <i>cnt</i>		0x0013
Канал 2 Уставка	<i>C.SP</i>	
положение десятичной точки		0x0014
значение уставки <i>cnt</i>		0x0015
Канал 2 Уставка оперативная суммарная	<i>C.SP.S</i>	
положение десятичной точки		0x0016
значение уставки <i>cnt</i>		0x0017
Канал 8 Уставка	<i>C.SP</i>	
положение десятичной точки		0x002c
значение уставки <i>cnt</i>		0x002d
Канал 8 Уставка оперативная суммарная	<i>C.SP.S</i>	
положение десятичной точки		0x002e
значение уставки <i>cnt</i>		0x002f
Канал 1 зона гистерезиса	<i>HYST</i>	
положение десятичной точки		0x0030
значение гистерезиса <i>cnt</i>		0x0031
Канал 2 зона гистерезиса	<i>HYST</i>	
положение десятичной точки		0x0032
значение гистерезиса <i>cnt</i>		0x0033
...

Окончание таблицы В.6

Наименование параметра	Имя на индикаторе /протоколе ОВЕН	Адрес Modbus
Канал 8 зона гистерезиса	<i>H45t</i>	
положение десятичной точки		0x003e
значение гистерезиса <i>ct</i>		0x003f
Запрет / разрешение ручного управления	<i>bl.Fr</i>	0x0040
Порядковый номер ВУ1*	<i>ldr</i>	0x0041
...
Порядковый номер ВУ8	<i>ldr</i>	0x0048
Значение ЦАП ВУ 1 (4 мА или 0 В = 0000, 10 В или 20 мА = 1000)		0x0051
Значение ЦАП ВУ 2		0x0052
...		...
Значение ЦАП ВУ 8		0x0058
Код функции 01/05		
Состояние ВУ 1		0x0000
Состояние ВУ 2		0x0001
...		...
Состояние ВУ 8		0x0007
Переход на протокол ОВЕН		0xff00

*- для возможности ручного управления ВУ этот параметр необходимо задать равным 0.

Приложение Г. Подключение термометров сопротивления по двухпроводной схеме

Г.1 При использовании двухпроводной схемы показания прибора в некоторой степени будут зависеть от изменения температуры среды, окружающей линию связи «датчик-прибор». Причем разность между действительным и индицируемым значениями будет расти как с увеличением диапазона изменения температуры, так и с увеличением сопротивления линии связи. Поэтому перед началом эксплуатации прибора необходимо выполнить следующие ниже действия.

Г.2 Произвести подключение датчика по двухпроводной схеме к соответствующему входу прибора, аналогично тому, как это показано на рисунке Г. 1.

Г.3 Подключить к противоположным от прибора концам линии связи «датчик-прибор» вместо термометра сопротивления магазин сопротивления типа МСР-63 (или подобный ему с классом точности не хуже 0,05).

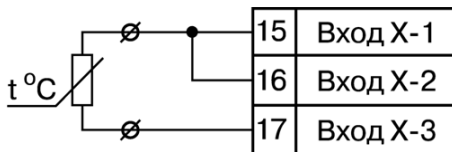


Рисунок Г. 1 – Схема подключения термометра сопротивления по двухпроводной схеме

Г.4 Установить на магазине значение, равное сопротивлению термометра сопротивления при температуре 0 °С (50,00; 53,00 или 100,00 °Ом в зависимости от типа применяемого датчика).

Г.5 Подать питание на приборы для соответствующего канала по показаниям индикатора **ЦИ-1** зафиксировать величину отклонения температуры от 0 °С. Полученное отклонение всегда должно иметь положительное значение, а величина его будет зависеть от сопротивления линии связи «датчик-прибор».

Г.6 Руководствуясь указаниями п. 7.2.6, установить для данного датчика в параметре **in.SH (PL-1)** значение «сдвига характеристики» равное, зафиксированное при выполнении Г.5 (отклонение показаний **ЦИ-1** от 0 °С), но взятое с противоположным знаком.

Г.7 Проверить правильность коррекции, для чего не изменяя значения сопротивления на магазине, перевести прибор в режим «**РАБОТА**», и на соответствующем канале индикации убедиться, что показания индикатора **ЦИ-1** равны 0 °С (с погрешностью не хуже 0,2 °С).

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

Г.9 Аналогичным образом (Г.2 - Г.8) ввести соответствующую коррекцию для всех остальных термометров сопротивления, которые необходимо соединить с прибором по двухпроводной схеме. Все работы по подключению датчиков выполнять при обесточенном приборе.

Приложение Д. Юстировка прибора

Д.1 Общие указания

Д.1.1 Юстировка ТРМ138В заключается в проведении ряда технологических операций, обеспечивающих восстановление его метрологических характеристик в случае изменения их после длительной эксплуатации прибора.

Внимание! Необходимость проведения юстировки определяется по результатам поверки прибора и должна производиться только квалифицированными специалистами метрологических служб, осуществляющих эту поверку.

Д.1.2 Юстировка выполняется при помощи образцовых источников сигналов, имитирующих работу датчиков и подключаемых вместо них к контактам «**Вход 1**» прибора. Во время юстировки прибор вычисляет соотношения между поступившими входными сигналами и сигналами соответствующих опорных точек схемы. Вычисленные соотношения (коэффициенты юстировки) записываются в энергонезависимую память и используются как базовые при выполнении всех дальнейших расчетов.

Результаты, полученные при юстировке входа 1, автоматически распространяются на все входы прибора.

Д.1.3 Если по каким-нибудь причинам вычисленное значение коэффициента выходит за границы, установленные для него при разработке прибора, на индикатор **ЦИ-4** выводится сообщение в виде заставки **Gt**. При появлении такого сообщения следует внимательно проверить соответствие подключенного к контактам «**Вход 1**» источника сигнала, заданному типу первичного преобразователя, правильность схемы подключения, а также значение заданного для юстировки сигнала. После устранения выявленных замечаний операцию юстировки следует повторить.

Д.1.4 Юстировка проводится индивидуально для следующих групп первичных преобразователей:

- термометров сопротивления со значением R_0 равным 50,0 Ом;
- термометров сопротивления со значением R_0 равным 100,0 Ом;
- термопар типа ТХК (L), ТХА (K), ТНН (N), ТЖК (J), а также активных датчиков с выходным сигналом от 0 до 50,0 мВ;
- термопар типа ТПП (R), ТПП (S) и ТВР (A-1);
- активных датчиков с выходным сигналом от 0 до 1,0 В;
- активных датчиков с выходным сигналом от 0 до 5,0 мА;
- активных датчиков с выходным сигналом от 0 до 20,0 мА и от 4 до 20,0 мА.

При этом коэффициенты, полученные после юстировки одного (любого) первичного преобразователя из выбранной группы, автоматически распространяются на все остальные преобразователи этой группы.

Кроме указанных групп первичных преобразователей, в приборе предусмотрена юстировка датчика температуры свободных концов термопар, а также юстировка выходных цифроаналоговых преобразователей «параметр-ток» (для модификаций приборов, где в качестве ВУ используются ЦАП).

Примечание - На практике, юстировку целесообразно выполнять только для тех групп первичных преобразователей, которые используются при эксплуатации.

Д.1.5 Перед проведением юстировки установить для датчика **dat1** значение корректирующего параметра **in.SH (PL-1)** равного «0,0», а параметра **in.SL (PL-1)** равного «1,000».

Д.1.6 При проведении работ по юстировке прибора соблюдать меры безопасности, изложенные в разделе 4.

Д.2 Юстировка прибора для работы с датчиками TCM 50M и ТСП 50P

Д.2.1 Подключить к контактам «Вход 1» прибора вместо датчика магазин сопротивлений типа MCP-63 (или подобный ему с классом точности не хуже 0,05), установив на нем значение 50,000 Ом. Соединение прибора с магазином производить по трехпроводной схеме соединения (рисунок Д.1). Сопротивления проводов линии должны быть строго равны друг другу и не должны превышать значения 15,0 Ом.

Д.2.2 Подать питание на прибор и установить для датчика **dat1** в параметре **in-t (PL-1)** любое из значений «01», «07», «08» или «09», соответствующее цифровому коду для работы TRM138B с одним из перечисленных первичных преобразователей.

Перевести прибор в режим «РАБОТА» и через 5 - 10 сек проконтролировать показания **ЦИ-1** на канале, к которому подключен магазин сопротивлений. Эти показания должны быть равны $(0,0 \pm 0,2) ^\circ\text{C}$.

Если абсолютная погрешность измерений в этой точке превышает $0,2 ^\circ\text{C}$, выполнить операции, указанные в Д.2.3 - Д.2.4.

Д.2.3 Произвести юстировку прибора, выполняя действия в порядке и последовательности, указанные на рисунке Д.2.

По окончании юстировки прибор выводит на индикатор **ЦИ-2** вычисленное значение коэффициента, который может быть занесен в энергонезависимую память при условии, что на индикаторе **ЦИ-4** отсутствует заставка **Gt**. Запись полученного коэффициента юстировки в память производится непрерывным длительным

нажатием кнопки **ПРОГ.** (до появления на **ЦИ-2** заставки **CLb**).

Д.2.4. Произвести проверку результатов юстировки, контролируя (в режиме «РАБОТА») показания **ЦИ-1**, которые должны быть равны $(0,0 \pm 0,2) ^\circ\text{C}$.

Д.2.5. Снять питание с прибора и отключить от него магазин сопротивлений.

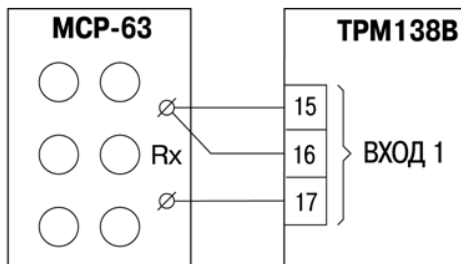


Рисунок Д.1 – Схема подключения магазина сопротивлений при юстировке

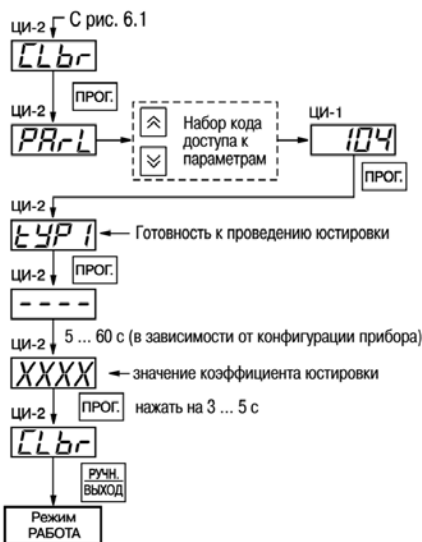


Рисунок Д.2 – Схема проведения юстировки прибора для работы с первичным преобразователем

Д.3 Юстировка прибора для работы с датчиками TC 100M и TC 100P

Д.3.1 Установить на магазине значение сопротивления, равное 100,00 Ом.

Д.3.2 Подать питание на прибор и задать в параметре **in-t (PL-1)** любое из значений «00», «02», «03» или «14».

Д.3.3 Выполнить действия, аналогичные Д.2.3 - Д.2.4.

Д.4 Юстировка прибора для работы с термопарами типа ТХК(L), ТХА (К), ТНН(N), ТЖК(J), а также активными датчиками с выходным сигналом от 0 до 50,0 мВ

Д.4.1 Подключить к контактам «Вход 1» прибора вместо термопары потенциометр постоянного тока ПП-63 или аналогичный ему источник образцового напряжения с классом точности не хуже 0,05. Соединение прибора с потенциометром выполнять по схеме, приведенной на рисунке Д.3, с соблюдением полярности подключения.

Установить на выходе потенциометра напряжение 40,29 мВ (эталонное значение 40,292 мВ).

Д.4.2 Подать питание на прибор и установить для датчика **dat1** в параметре **in-t (PL-1)** любое из значений «04», «05», «19», «20», соответствующее работе ТРМ138В с одной из перечисленных термопар, или «06», соответствующее работе с активным датчиком от 0 до 50,0 мВ.

Если заданный в параметре **in-t (PL-1)** код соответствует работе с термопарой, отключить работу ее автоматической коррекции по температуре свободных концов, установив в параметре **Cj-C (PL-0)** значение «oFF».

Если заданный в параметре **in-t (PL-1)** код соответствует работе с активным датчиком от 0 до 50,0 мВ, установить для него в параметре **Ain.L (PL-1)** значение «0,0», а в параметре **Ain.H (PL-1)** – значение «50,0».


Перевести прибор в режим «РАБОТА» и через 5 - 10 сек проконтролировать показания **ЦИ-1** на канале, к которому подключен потенциометр постоянного тока. Эти показания должны быть равны следующим значениям:

- при работе с термопарой ТХК (L) – $(500,0 \pm 1,0) ^\circ\text{C}$;
- при работе с термопарой ТХА (К) – $(975,0 \pm 1,0) ^\circ\text{C}$;
- при работе с термопарой ТНН (N) – $(1105,8 \pm 1,0) ^\circ\text{C}$;
- при работе с термопарой ТЖК (J) – $(718,6 \pm 1,0) ^\circ\text{C}$;
- при работе с активным датчиком – $(40,29 \pm 0,05) \text{ мВ}$.

Если погрешность измерений в этой точке превышает приведенную величину, выполнить операции, указанные в подразделах Д.4.3 и Д.4.4.

Д.4.3 Произвести юстировку прибора, выполняя действия в порядке и последовательности, указанных на рисунке Д.2.

По окончании юстировки прибор выводит на индикатор **ЦИ-2** вычисленное значение коэффициента, который может быть занесен в энергонезависимую память при условии, что на индикаторе **ЦИ-4** отсутствует заставка **Gt**. Запись полученного коэффициента юстировки в

память производится непрерывным длительным нажатием кнопки  (до появления на **ЦИ-2** заставки **CLbr**).

Д.4.4. Произвести проверку результатов юстировки, контролируя в режиме «РАБОТА» показания **ЦИ-1**, которые должны быть равны значениям, указанным в Д.4.2.

Внимание! При выполнении Д.4.2 -Д.4.4 выходное напряжение потенциометра должно оставаться неизменным и равным значению, заданному в Д.4.1.

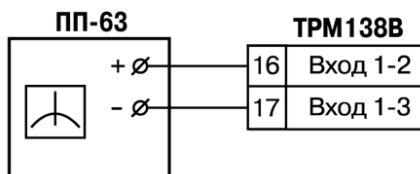


Рисунок Д.3 – Схема подключения потенциометра ПП-63 при юстировке

Д.4.5 Снять питание с прибора и отключить от «**Входа 1**» потенциометр ПП-63.

Д.5 Юстировка прибора для работы с термопарами типа ТПП (S), ТПП (R) и ТВР (А-1)

Д.5.1 Подключить к «**Входу 1**» прибора вместо термопары потенциометр постоянного тока ПП-63 или аналогичный ему источник образцового напряжения с классом точности не хуже 0,05. Соединение прибора с потенциометром выполнять по схеме, приведенной на рисунке Д.3, с соблюдением полярности подключения.

Установить на выходе потенциометра напряжение 20,15 мВ (эталонное значение 20,146 мВ).

Д.5.2 Подать питание на прибор и установить для датчика **dat1** в параметре **in-t (PL-1)** любое из значений «17», «18» или «21», соответствующее работе ТРМ138В с одной из перечисленных термопар.

Отключить работу автоматической коррекции термопары по температуре свободных концов, установив в параметре **Cj-C (PL-0)** значение «oFF».

Перевести прибор в режим «**РАБОТА**» и через 5 - 10 сек проконтролировать на **ЦИ-1** показания того канала, к которому подключен потенциометр постоянного тока. Эти показания должны быть равны следующим значениям:

- при работе с термопарой ТПП (S) – $(1908,0 \pm 2,0) ^\circ\text{C}$;
- при работе с термопарой ТПП (R) – $(1694,8 \pm 2,0) ^\circ\text{C}$;
- при работе с термопарой ТВР (А-1) – $(1269,8 \pm 2,0) ^\circ\text{C}$.

Если погрешность измерений в этой точке превышает приведенную величину, выполнить операции, указанные в Д.4.3 и Д.4.4.

Д.5.3 Произвести юстировку прибора, выполняя действия в порядке и последовательности, указанные на рисунке Д.2.

По окончании юстировки прибор выводит на индикатор **ЦИ-2** вычисленное значение коэффициента, который может быть занесен в энергонезависимую память при условии, что на индикаторе **ЦИ-4** отсутствует заставка **Gt**. Запись полученного коэффициента юстировки в

память производится непрерывным длительным нажатием кнопки  (до появления на **ЦИ-2** заставки **CLbr**).

Д.5.4 Произвести проверку результатов юстировки, контролируя (в режиме «**РАБОТА**») показания **ЦИ-1**, которые должны быть равны значениям, указанным в Д.5.2.

Внимание! При выполнении работ по Д.5.2 - Д.5.4 выходное напряжение потенциометра должно оставаться неизменным и равным значению, заданному в Д.5.1.

Д.5.5 Снять питание с прибора и отключить от «**Входа 1**» потенциометр ПП-63.

Д.6 Юстировка датчика температуры свободных концов термопар

Д.6.1 Подключить, соблюдая полярность соединения, к «**Входу 1**» свободные концы любой из оттрадуированных термопар типа ТХК(L), ТХА (К), ТНН (N) или ТЖК (J). Поместить рабочий спай термопары в сосуд с водно-ледяной смесью (температура смеси $0 ^\circ\text{C}$).

Д.6.2 Подать питание на прибор и установить для датчика **dat1** в параметре **in-t (PL-1)** значение, соответствующее типу подключенной термопары (см. таблицу В.2).

Включить автоматическую коррекцию ЭДС термопары по температуре ее свободных концов, установив в параметре **Cj-C (PL-0)** значение «on».

Д.6.3 Перевести прибор в режим «РАБОТА» и через 20 минут произвести юстировку датчика температуры свободных концов, выполнив действия в порядке и последовательности, указанной на рисунке Д.4.

По окончании юстировки прибор выводит на индикатор **ЦИ-2** вычисленное значение температуры свободных концов термопары, которая (в качестве опорной величины) может быть занесена в энергонезависимую память при условии, что на индикаторе **ЦИ-4** отсутствует заставка **Gt**. Запись полученного коэффициента юстировки в память производится непрерывным длительным нажатием кнопки **ПРОГ.** (до появления на **ЦИ-2** заставки **CLbr**).

Д.6.4 Произвести проверку результатов юстировки, контролируя (в режиме «РАБОТА») показания **ЦИ-1**, которые должны быть равны значению 0°C с абсолютной погрешностью не хуже $1,0^{\circ}\text{C}$.

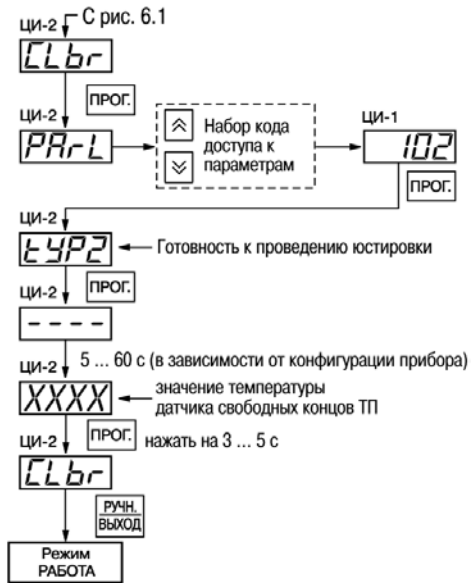


Рисунок Д.4 – Схема проведения юстировки датчика свободных концов ТП

Д.7 Юстировка прибора для работы с активными датчиками от 0 до 1,0 В

Д.7.1 Подключить к контактам «Вход 1» прибора вместо датчика компаратор напряжений типа R3003 (или подобный ему источник образцового напряжения с классом точности не хуже 0,05) в соответствии со схемой приведенной на рисунке Д.5.

Д.7.2 Подать питание на прибор и установить для датчика **dat1** в параметре **in-t (PL-1)** значение «13», соответствующее цифровому коду для работы ТРМ138В с активным датчиком от 0 до 1,0 В. Одновременно установить в параметре **Ain.L (PL-1)** значение «0,0», а в параметре **Ain.H (PL-I)** – значение «100,0».

Задать на выходе компаратора напряжение постоянного тока 1,000 В.

Перевести прибор в режим «РАБОТА» и через 5-10 с проконтролировать показания **ЦИ-1** на канале, к которому подключен компаратор. Эти показания должны быть равны $(100,0 \pm 0,2)\%$.

Если погрешность измерений в этой точке превышает приведенное значение, выполнить операции, указанные в Д.7.3 - Д.7.4.

Д.7.3 Произвести юстировку прибора, выполняя действия в порядке и последовательности, указанные на рисунке Д.2.

По окончании юстировки прибор выводит на индикатор **ЦИ-2** вычисленное значение коэффициента, который может быть занесен в энергонезависимую память при условии, что на индикаторе **ЦИ-4** отсутствует заставка **Gt**. Запись полученного коэффициента юстировки в

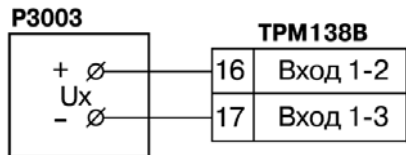



Рисунок Д.5 – Схема подключения компаратора напряжения при юстировке

память производится непрерывным длительным нажатием кнопки  (до появления на **ЦИ-2** заставки **CLbr**).

Д.7.4 Произвести проверку результатов юстировки, контролируя (в режиме «РАБОТА») показания **ЦИ-1**, которые должны быть равны $(100,0 \pm 0,1) \%$.

Д.7.5 Снять питание с прибора и отключить от него компаратор напряжения.

Д.8 Юстировка прибора для работы с активными датчиками от 0 до 5,0 мА

Д.8.1 Подключить к контактам «Вход 1» прибора вместо датчика калибратор тока типа П321 (или подобный ему с классом точности не хуже 0,05) в соответствии со схемой, приведенной на рисунке Д.6.

Д.8.2 Подать питание на прибор и установить для датчика **dat1** в параметре **in-t (PL-1)** значение «12», соответствующее цифровому коду для работы ТРМ138В с активным датчиком от 0 до 5,0 мА. Одновременно установить в параметре **Ain.L (PL-1)** значение «0,0», а в параметре **Ain. H (PL-1)** – значение «100,0».


Задать на выходе калибратора ток 5,00 мА.

Перевести прибор в режим «РАБОТА» и через 5 - 10 сек проконтролировать показания **ЦИ-1** на канале, к которому подключен калибратор тока. Эти показания должны быть равны $(100,0 \pm 0,2) \%$.

Если погрешность измерений в этой точке превышает приведенное значение, выполнить операции, указанные в Д.8.3 - Д.8.4.

Д.8.3 Произвести юстировку прибора, выполняя действия в порядке и последовательности, указанные на рисунке Д.2.

По окончании юстировки прибор выводит на индикатор **ЦИ-2** вычисленное значение коэффициента, который может быть занесен в энергонезависимую память при условии, что на индикаторе **ЦИ-4** отсутствует заставка **Gt**. Запись полученного коэффициента юстировки в

память производится непрерывным длительным нажатием кнопки  (до появления на **ЦИ-2** заставки **CLbr**).

Д.8.4 Произвести проверку результатов юстировки, контролируя в режиме «РАБОТА» показания **ЦИ-1**, которые должны быть равны $(100,0 \pm 0,1) \%$.

Д.8.5 Снять питание с прибора и отключить от него калибратор тока.

Д.9 Юстировка прибора для работы с активными датчиками от 4 до 20,0 мА и от 0 до 20,0 мА

Д.9.1 Подключить к контактам «Вход 1» прибора вместо датчика калибратор тока типа П321 (или подобный ему с классом точности не хуже 0,05) в соответствии со схемой, приведенной на рисунке Д.6.

Д.9.2 Подать питание на прибор и установить для датчика **dat1** в параметре **in-t (PL-1)** значение «10» или «11», соответствующее цифровому коду для работы ТРМ138В с одним из перечисленных первичных преобразователей. Одновременно установить в параметре **Ain.L (PL-1)** значение «0,0», а в параметре **Ain.H (PL-1)** значение «100,0».

Задать на выходе калибратора ток 20,00 мА.

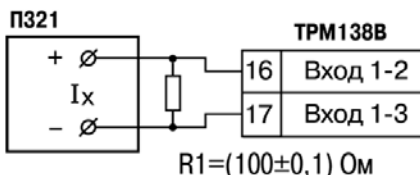


Рисунок Д.6 – Схема подключения магазина сопротивлений при юстировке

Перевести прибор в режим **«РАБОТА»** и через 5 - 10 сек проконтролировать показания **ЦИ-1** на канале, к которому подключен калибратор тока. Эти показания должны быть равны $(100,0 \pm 0,2) \%$.

Если погрешность измерений в этой точке превышает указанное значение, выполнить операции, приведенные в Д.9.3 и Д.9.4.

Д.9.3 Произвести юстировку прибора, выполняя действия в порядке и последовательности, указанных на рисунке Д.2.

По окончании юстировки прибор выводит на индикатор **ЦИ-2** вычисленное значение коэффициента, который может быть занесен в энергонезависимую память при условии, что на индикаторе **ЦИ-4** отсутствует заставка **Gt**. Запись полученного коэффициента юстировки в

память производится непрерывным длительным нажатием кнопки  (до появления на **ЦИ-2** заставки **CLbr**).

Д.9.4 Произвести проверку результатов юстировки, контролируя (в режиме **«РАБОТА»**) показания **ЦИ-1**, которые должны быть равны $(100,0 \pm 0,1)\%$.

Д.9.5 Снять питание с прибора и отключить от него калибратор тока.

Д.10 Юстировка выходных цифроаналоговых преобразователей «параметр-ток»

Д.10.1 Юстировка проводится только для модификаций приборов, оснащенных в качестве ВУ цифроаналоговыми преобразователями «параметр-ток» с выходным током от 4 до 20 мА. Юстировка выполняется индивидуально для каждого ЦАП в порядке и последовательности, приведенной в Д. 10.2 - Д.10.4.

Внимание! До начала юстировки в параметрах **AL.t (PL-1)** всех ЛУ должно быть установлено значение **«0»** (работа в режиме **«ИЗМЕРИТЕЛЬ»**).

Д.10.2 Подключить к выходу, выбранного для юстировки ЦАП, магазин сопротивлений типа МСР-63 (или подобный ему с классом точности не хуже 0,05) и потенциометр постоянного тока типа ПП-63. Подключение производить по схеме, представленной на рисунке Д.7.

Установить на магазине сопротивления значение 4.000 Ом и подать питание на прибор.

Д.10.3 Процесс юстировки в данном случае сводится к подбору начальных кодов смещения ЦАП, при которых минимальное и максимальное значения его выходного тока будут равны их номинальным величинам.

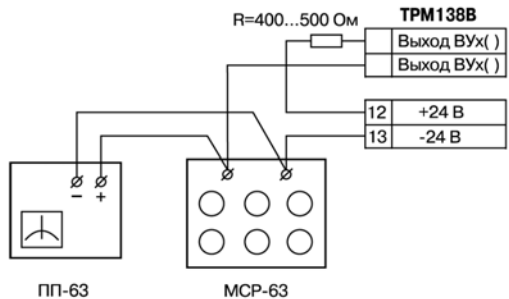




Рисунок Д.7 – Схема подключения аппаратуры при юстировке ЦАП

Коды смещения ЦАП формируются в приборе при помощи кнопок  или  и заносятся в его память по окончании юстировки. Выходной ток контролируется по падению напряжения на сопротивлении магазина МСР-63, которое при минимальном значении тока (4,00 мА) должно быть равно 16,00 мВ, а при максимальном значении (20,00 мА) должно быть равно 80,00 мВ с пределом приведенной погрешности не более 0,1 %.

Юстировку каждого ЦАП производить, выполняя действия в порядке и последовательности, указанные на рисунке Д.8.

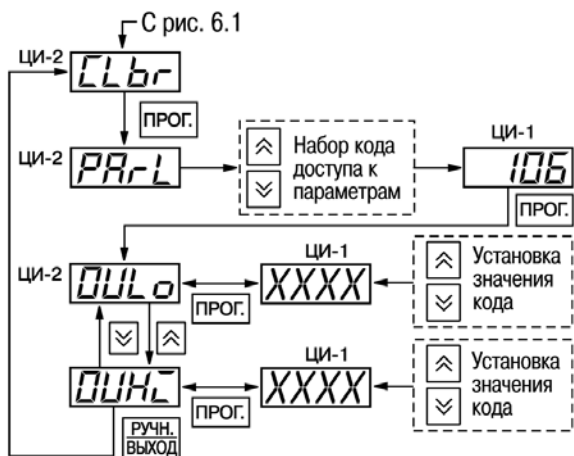


Рисунок Д.8 – Схема проведения юстировки ЦАП

При этом выбор порядкового номера ЦАП для проведения его юстировки производится с помощью кнопок и по показаниям индикатора **ЦИ-3**. Код смещения для установки минимального значения тока ЦАП задается в параметре **OULo**, а код смещения для максимального значения тока - в параметре **OUnI**.

Примечание - Ток на выходе выбранного для юстировки ЦАП начинает формироваться только после изменения ранее заданного кода смещения.

На цифровом индикаторе **ЦИ-4** отображается порядковый номер параметра юстировки («1» для **OULo** или «2» для **OUnI**).

Д.10.4 По окончании юстировки снять питание с прибора и отключить от него контрольно-измерительную аппаратуру.



Центральный офис:

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

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

Факс: (495) 728-41-45

www.owen.ru

Отдел сбыта: sales@owen.ru

Группа тех. поддержки: support@owen.ru

Пер. № 2401

Зак. №