

ТРМ202



109456, Москва,
1-й Вешняковский пр., д.2
тел.: (095) 174-82-82
171-09-21

Р. № 059
Зак. № 196

паспорт
и руководство
по эксплуатации



Двухканальный измеритель-регулятор



СОДЕРЖАНИЕ

Введение	3
1. Назначение	5
2. Технические характеристики и условия эксплуатации	6
3. Устройство и работа прибора	11
3.1. Принцип действия	11
3.2. Устройство прибора	25
4. Меры безопасности	28
5. Монтаж прибора на объекте и подготовка к работе	29
5.1. Монтаж прибора	29
5.2. Монтаж внешних связей	30
5.3. Подключение прибора	32
6. Эксплуатация	38
7. Программирование	40
7.1. Общие сведения	40
7.2. Установка параметров входов прибора	42
7.3. Установка параметров цифрового фильтра	44
7.4. Установка параметров процесса регулирования	44
7.5. Установка параметров ВУ прибора	45
7.6. Защита от несанкционированного доступа	47
7.7. Настройка обмена данными через интерфейс RS-485	48
8. Техническое обслуживание	49

9. Маркировка и упаковка	49
10. Хранение и транспортирование	50
11. Комплектность	50
12. Гарантийные обязательства	51
Приложение А. Габаритные чертежи	52
Приложение Б. Программируемые параметры	55
Приложение В. Схемы подключения	66
Приложение Г. Подключение входных термопреобразователей сопротивления к ТРМ202 по двухпроводной схеме	69
Приложение Д. Возможные неисправности и способы их устранения	71
Лист регистрации изменений	75
Свидетельство о приемке и продаже	76

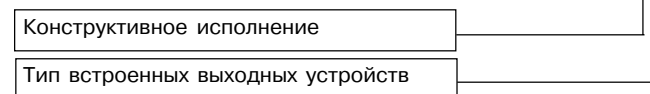
Настоящий паспорт и руководство по эксплуатации предназначены для ознакомления обслуживающего персонала с устройством, принципом действия, конструкцией, порядком эксплуатации и обслуживания двухканальных измерителей-регуляторов типа ТРМ202 (в дальнейшем по тексту именуемых «прибор»).

Настоящее Руководство по эксплуатации распространяется на приборы всех модификаций, изготовленных согласно ТУ 4211-011-46526536-04.

Приборы ТРМ202 могут выпускаться в различных модификациях, отличающихся друг от друга конструктивным исполнением и типом встроенных выходных устройств.

Модификации прибора соответствует следующее условное обозначение:

ПРИБОР ТРМ202-Х.Х



Конструктивное исполнение:

- Н** – корпус настенного крепления с размерами 130x105x65 мм и степенью защиты корпуса IP44;
- Щ1** – корпус щитового крепления с размерами 96x96x70 мм и степенью защиты со стороны передней панели IP54;
- Щ2** – корпус щитового крепления с размерами 96x48x100 мм и степенью защиты со стороны передней панели IP20.

Габаритные чертежи корпусов различных типов приведены в *прил. А*.

Тип встроенных выходных устройств (ВУ):

- РР** – 2 реле электромагнитных;
- КК** – 2 транзисторных оптопары структуры *n-p-n*-типа;
- СС** – 2 симисторных оптопары;
- ИИ** – 2 цифроаналоговых преобразователя "параметр–ток 4...20 мА";
- РИ** – 1-е выходное устройство (ВУ1) – электромагнитное реле;
2-е выходное устройство (ВУ2) – цифроаналоговый преобразователь "параметр–ток 4...20 мА";
- КИ** – ВУ1 – транзисторная оптопара структуры *n-p-n*-типа;
ВУ2 – цифроаналоговый преобразователь "параметр–ток 4...20 мА";
- СИ** – ВУ1 – симисторная оптопара;
ВУ2 – цифроаналоговый преобразователь "параметр–ток 4...20 мА";

1. НАЗНАЧЕНИЕ

Двухканальный измеритель-регулятор типа ТРМ202 совместно с входными датчиками (термопреобразователями или унифицированными источниками сигнала) предназначен для контроля различных технологических производственных процессов и управления ими. Позволяет осуществлять следующие функции:

- измерение температуры и других физических величин (давления, влажности, расхода, уровня и т.п.) в двух различных точках с помощью стандартных датчиков;
- независимое регулирование двух измеряемых величин по двухпозиционному (релейному) закону;
- регулирование одной измеряемой величины по трехпозиционному закону;
- вычисление и регулирование разности двух измеряемых величин ($\Delta T = T_1 - T_2$);
- вычисление квадратного корня из измеряемой величины при работе с датчиками, имеющими унифицированный выходной сигнал тока или напряжения;
- отображение текущего значения измеряемой величины на встроенном светодиодном цифровом индикаторе;
- формирование выходного тока 4...20 мА для регистрации измеряемых данных или управления исполнительными механизмами по П-закону (в модификациях ТРМ202-Х.ИИ/РИ/КИ/СИ);
- регистрация данных на ПК и установление конфигурации прибора с компьютера через интерфейс RS-485.

2. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ И УСЛОВИЯ ЭКСПЛУАТАЦИИ

2.1. Технические характеристики прибора приведены в табл. 1, 2, 3.

Таблица 1

Наименование	Значение
Питание	
Напряжение питания	90...245 В
Потребляемая мощность	6 ВА
Частота	47...63 Гц
Входы	
Время опроса датчика	1 с
Входное сопротивление прибора при подключении источника унифицированного сигнала:	
– тока (при подключении внешнего прецизионного резистора)	100 Ом ± 0,1 %
– напряжения, не менее	100 кОм
Предел основной допустимой приведенной погрешности при измерении:	
– термопреобразователем сопротивления	0,25 %
– термопарой	0,5 %
– унифицированных сигналов тока и напряжения	0,5 %

Продолжение табл. 1

Наименование	Значение
Выходные устройства	
<i>Ключевое выходное устройство</i>	
Транзисторная оптопара ток нагрузки напряжение	200 мА 40 В пост. тока
Симисторная оптопара ⁽¹⁾ : • ток нагрузки ⁽²⁾ • напряжение	0,5 А 240 В
Электромагнитное реле: • ток нагрузки • напряжение	8 А 220 В 50 Гц, cos φ ≥ 0,4
<i>Аналоговое выходное устройство</i> • выходной сигнал ЦАП • напряжение питания • сопротивление нагрузки • предел основной допустимой приведенной погрешности	4...20 мА пост. тока 10...30 В пост. тока 0...1000 Ом 0,5 %
Примечание. 1. Характеристики приведены для оптопары, управляющей мощными тиристорами. 2. При работе симисторной оптопары в непрерывном режиме ток нагрузки не должен превышать 50 мА.	

Продолжение табл. 1

Наименование	Значение
Интерфейс связи	
Тип интерфейса	RS-485
Скорость передачи данных, кбит/с	2,4; 4,8; 9,6; 19,6; 38,4; 57,6; 115,2
Тип кабеля	Экранированная витая пара

Таблица 2

Характеристики корпусов

Наименование	Корпус		
	щитовой Щ1	щитовой Щ2	настенный Н
Габаритные размеры, мм (без элементов крепления)	96x96x70	96x48x100	130x105x65
Степень защиты корпуса	IP54 ¹	IP20 ¹	IP44
Примечание. ¹ – со стороны передней панели.			

Таблица 3

Датчики и входные сигналы

Тип датчика или входной сигнал	Диапазон измерения	Разрешающая способность
Термопары (по ГОСТ Р 8.585-2001)		
ТХК (L)	-200...+800 °С	0,1 °С
ТХА (К)	-200...+1300 °С	
ТНН (N)	-200...+1300 °С	
ТЖК (J)	-200...+1200 °С	
ТМК (Т)	-200...+400 °С	
ТВР (А-1)	0...+2500 °С	
ТВР (А-2)	0...+1800 °С	
ТВР (А-3)	0...+1800 °С	
ТПП (R)	0...+1750 °С	
ТПП (S)	0...+1750 °С	
ТПР (В)	+200...+1800 °С	
Термопреобразователи сопротивления (по ГОСТ Р 6651-94)		
ТСМ 50 W ₁₀₀ = 1,426	-50...+200 °С	0,1 °С
ТСМ 50 W ₁₀₀ = 1,428	-190...+200 °С	
ТСП 50 W ₁₀₀ = 1,385	-200...+750 °С	
ТСП 50 W ₁₀₀ = 1,391	-200...+750 °С	
ТСМ100 W ₁₀₀ = 1,426	-50...+200 °С	

Продолжение табл. 3

TSM 100 $W_{100} = 1,428$ TСП 100 $W_{100} = 1,391$ TСП 100 $W_{100} = 1,385$ TСП гр.21 ($R_0 = 46 \text{ Ом}, W_{100} = 1,391$) TSM гр. 23 ($R_0 = 53 \text{ Ом}, W_{100} = 1,426$)	-190...+200 °C -200...+750 °C -200...+750 °C -200...+750 °C -50...+200 °C	0,1 °C
Унифицированные сигналы постоянного тока		
4...20 мА 0...20 мА 0...5 мА	0...100 % 0...100 % 0...100 %	0,1 %
Унифицированные сигналы постоянного напряжения		
0...1 В -50...+50 мВ	0...100 % 0...100 %	0,1 %
Примечания. 1. W_{100} – отношение сопротивления датчика при 100 °C к его сопротивлению при 0 °C (R_0). 2. При температурах больших 1000 °C разрешающая способность прибора равна 1 °C.		

2.2. Прибор предназначен для эксплуатации в следующих условиях:

Температура воздуха, окружающего корпус прибора	+1...+50 °C
Атмосферное давление	86...106,7 кПа
Относительная влажность воздуха (при температуре +35 °C)	30...80%

3. УСТРОЙСТВО И ПРИНЦИП ДЕЙСТВИЯ

3.1. Принцип действия

3.1.1. В процессе работы ТРМ202 производит опрос входных датчиков, вычисляя по полученным данным текущие значения измеряемых величин, отображает их на цифровом индикаторе и выдает соответствующие сигналы на выходные устройства.

3.1.2. Функциональная схема прибора приведена на **рис. 1**. Прибор включает в себя:

- два универсальных входа для подключения первичных преобразователей (датчиков);
- блок обработки данных, предназначенный для цифровой фильтрации, коррекции и регулирования входной величины;
- два выходных устройства (ВУ), которые в зависимости от модификации прибора могут быть ключевого или аналогового типа;
- два цифровых индикатора для отображения регулируемой величины и ее уставки.

Логические устройства (ЛУ), входящие в блок обработки данных, формируют сигналы управления выходными устройствами в соответствии с заданными режимами работы.

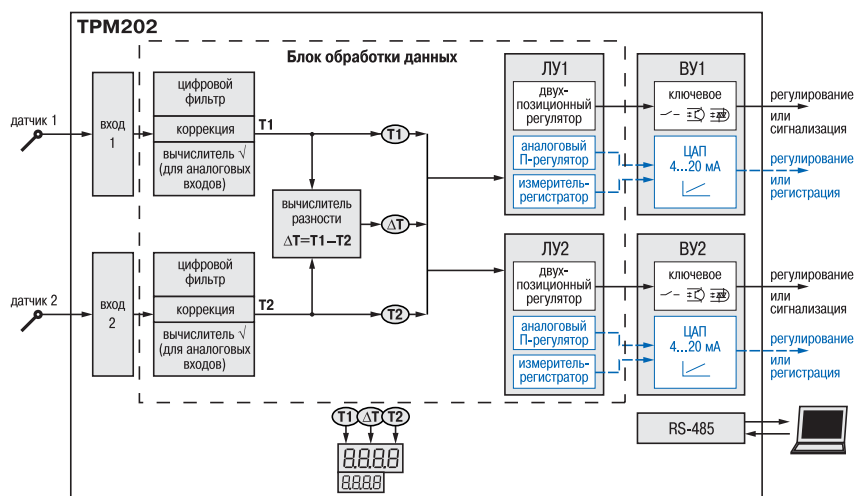


Рис. 1

3.1.3. Входы

Программируемый параметр Тип датчика для входов 1 и 2 $in.t1$ и $in.t2$ ($\bar{in}t1$ и $\bar{in}t2$), стр. 55, Прил. Б.

К измерительным входам прибора могут быть подключены датчики разных типов. Для измерения температур используют термопреобразователи сопротивления и термоэлектрические преобразователи (термопары). Для измерения других физических параметров могут быть использованы датчики, оснащенные нормирующими преобразователями этих параметров в унифицированные сигналы постоянного тока 4...20 мА, 0...20 мА, 0...5 мА или напряжения -50...50 мВ и 0...1 В. Особенности подключения датчиков описаны в п.5.3.3, схемы – см. Прил. В.

3.1.4. Обработка входного сигнала

Сигнал, полученный с датчика, преобразуется в цифровое значение измеряемой величины (температуры, давления, расхода и т.д.).

Программируемые параметры (Прил. Б, стр. 57):

- нижняя граница диапазона измерения для входов 1 и 2 $in.L1$ и $in.L2$ ($\bar{in}L1$ и $\bar{in}L2$);
- верхняя граница диапазона измерения для входов 1 и 2 $in.H1$ и $in.H2$ ($\bar{in}H1$ и $\bar{in}H2$);
- положение десятичной точки для входов 1 и 2 $dP1$ и $dP2$ ($\bar{d}P1$ и $\bar{d}P2$).

3.1.4.1. Масштабирование

При работе с датчиками, формирующими на выходе унифицированный сигнал тока или напряжения, можно произвольно задавать диапазон измерения. При измерении аналоговых сигналов прибор осуществляет линейное преобразование входной величины в реальную физическую величину в соответствии с заданным диапазоном измерения.

3.1.4.2. Вычисление квадратного корня

Программируемый параметр Вычислитель квадратного корня для входов 1 и 2 **Sqr1** и **Sqr2** (**59r1** и **59r2**). Для активизации вычислителя параметры **Sqr1** и **Sqr2** установить в значение **0n**, см. стр. 57, Прил. Б.

Для работы с датчиками, унифицированный выходной сигнал которых пропорционален квадрату измеряемой величины, используется функция вычисления квадратного корня, включается программным путем.

Значение квадратного корня измеряемой величины, которое подается на индикатор и соответствующее ЛУ, вычисляется по формуле:

$$T = \Pi_n + \sqrt{I_x} (\Pi_b - \Pi_n), \text{ при } \Pi_b > \Pi_n,$$

где Π_n – заданное пользователем нижнее значение границы диапазона измерения;
 Π_b – заданное пользователем верхнее значение границы диапазона измерения;
 I_x – значение сигнала с датчика в относительных единицах диапазона 0...1,000.

3.1.4.3. Коррекция измерений

Программируемые параметры (Прил. Б, стр. 57)

- сдвиг характеристики для входов 1 и 2 **SH1** и **SH2** (**5H1** и **5H2**);
- наклон характеристики для входов 1 и 2 **KU1** и **KU2** (**5U1** и **5U2**).

3.1.4.3.1. Для устранения начальной погрешности преобразования входных сигналов и погрешностей, вносимых соединительными проводами, измеренное прибором значение может быть откорректировано. В ТРМ202 есть два типа коррекции, позволяющих осуществлять сдвиг или наклон характеристики на заданную величину независимо для каждого входа.

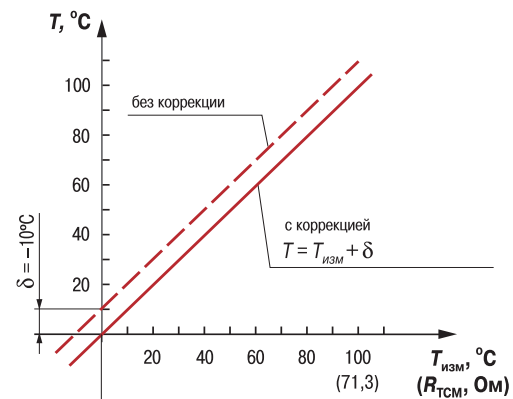


Рис. 2

3.1.4.3.2. Для компенсации погрешностей $\Delta R = R_0 - R_{0,TCM}$, вносимых сопротивлением подводящих проводов R_{TCM} , к каждому измеренному значению параметра $T_{изм}$ прибавляется заданное пользователем значение δ . На рис. 2 приведен пример сдвига характеристики для датчика TCM50M, $W_{100} = 1,426$.

3.1.4.3.3. Для компенсации погрешностей датчиков при отклонении значения W_{100} от номинального каждое измеренное значение параметра $T_{изм}$ умножается на заданный пользователем поправочный коэффициент α . Коэффициент задается в пределах от

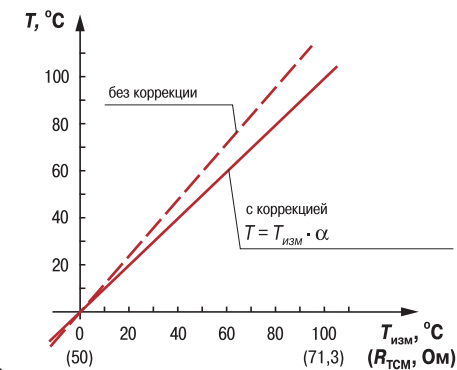


Рис. 3

0,500 до 2,000. На **рис. 3** приведен пример изменения наклона характеристики для датчика TCM50M $W_{100} = 1,426$.

3.1.4.4. Цифровая фильтрация измерений

Программируемые параметры (Прил. Б, стр. 57)

- полоса цифрового фильтра **Fb1** и **Fb2** (**Fb1** и **Fb2**);
- постоянная времени цифрового фильтра **inF1** и **inF2** (**inF1** и **inF2**).

3.1.4.4.1. Для улучшения эксплуатационных качеств входных сигналов в приборе используются цифровые фильтры, позволяющие уменьшить влияние случайных помех на измерение контролируемых величин.

Для каждого входа фильтры настраиваются независимо.

3.1.4.4.2. Полоса цифрового фильтра позволяет защитить измерительный тракт от единичных помех и задается в единицах измеряемой величины. Если измеренное значение T_i отличается от предыдущего T_{i-1} на величину, большую, чем значение параметра F_b , то прибор присваивает ему значение равное $T_i + F_b$ (**рис. 4**). Таким образом характеристика сглаживается.

Как видно из **рис. 4**, малая ширина полосы фильтра приводит к замедлению реакции прибора на быстрое изменение входной величины. Поэтому при низком уровне помех или при работе с быстро-

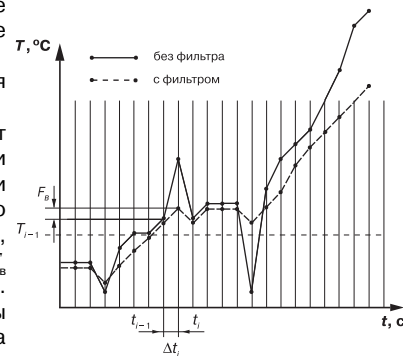


Рис. 4

меняющимися процессами рекомендуется увеличить значение параметра или отключить действие полосы фильтра, установив в параметре **Fb1** (**Fb2**) значение 0. При работе в условиях сильных помех для устранения их влияния на работу прибора необходимо уменьшить значение параметра.

3.1.4.4.3. Цифровой фильтр устраняет шумовые составляющие сигнала, осуществляя его экспоненциальное сглаживание.

Основной характеристикой экспоненциального фильтра является τ_ϕ — постоянная времени цифрового фильтра, параметр **inF1** (**inF2**) — интервал, в течение которого сигнал достигает 0,63 от значения каждого измерения T_i (**рис. 5**).

Уменьшение значения τ_ϕ приводит к более быстрой реакции прибора на скачкообразные измерения температуры, но снижает его помехозащищенность. Увеличение τ_ϕ повышает инерционность прибора, шумы при этом значительно подавлены.

3.1.5. Логические устройства

Программируемые параметры входная величина для ЛУ1 и ЛУ2 **iLU1** и **iLU2** (**iLU1** и **iLU2**).

Каждое из двух логических устройства (ЛУ), может работать в одном из режимов:
· двухпозиционного регулирования — для ключевых ВУ

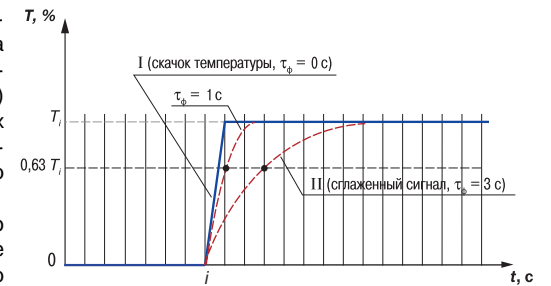


Рис. 5

- П-регулятора
 - регистратора
- } – для аналоговых ВУ

Входной величиной для ЛУ может быть либо величина с любого входа, либо разность текущих значений на входах. При вычислении разности прибор должен измерять одинаковые физические величины по обоим входам. Например, ко входу 1 подключена термопара, а ко входу 2 – термопреобразователь сопротивления.

ЛУ работают независимо друг от друга, поэтому прибор может работать как трехпозиционный регулятор. Для этого на вход каждого из ЛУ необходимо подать один и тот же сигнал: T1(T2) или ΔT.

3.1.5.1. Приборы с ключевыми выходами

Программируемые параметры:

- уставка компаратора **SP1** и **SP2** (**SP1** и **SP2**);
- значения гистерезиса для компаратора 1 и 2 **HYS1** и **HYS2** (**HYS1** и **HYS2**);
- тип логики компаратора **CMP1** и **CMP2** (**ENP1** и **ENP2**);
- время задержки включения **don1** и **don2** (**dān1** и **dān2**) и выключения **doF1** и **doF2** (**dāF1** и **dāF2**);
- минимальное время удержания выхода ЛУ в замкнутом **ton1** и **ton2** (**tān1** и **tān2**) и разомкнутом **toF1** и **toF2** (**tāF1** и **tāF2**) состояниях.

3.1.5.1.1. ЛУ работает в режиме двухпозиционного регулирования, если выходное устройство ключевого типа: электромагнитное реле, транзисторная оптопара, оптосимистор.

При работе в режиме двухпозиционного регулирования ЛУ работает по одному из представленных на **рис. 6** типов логики:

- тип логики 1 (обратное управление) применяется для управления работой нагревателя (например, ТЭНа) или сигнализации о том, что значение текущего измерения $T_{тек}$ меньше уставки $T_{уст}$. При этом выходное устройство, подключенное к ЛУ, первоначально включается при значениях $T_{тек} < T_{уст} - HYS$, выключается при $T_{тек} > T_{уст} + HYS$ и вновь включается при $T_{тек} < T_{уст} - HYS$, осуществляя тем самым двухпозиционное регулирование по уставке $T_{уст}$ с гистерезисом $\pm HYS$.

- тип логики 2 (прямое управление) применяется для управления работой охладителя (например, вентилятора) или сигнализации о превышении значения уставки. При этом выходное устройство первоначально включается при значениях $T_{тек} > T_{уст} + HYS$, выключается при $T_{тек} < T_{уст} - HYS$.

- тип логики 3 (П-образная) применяется для сигнализации о том, что

Состояние выхода компаратора

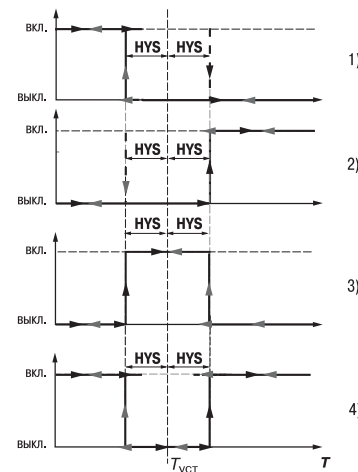


Рис. 6

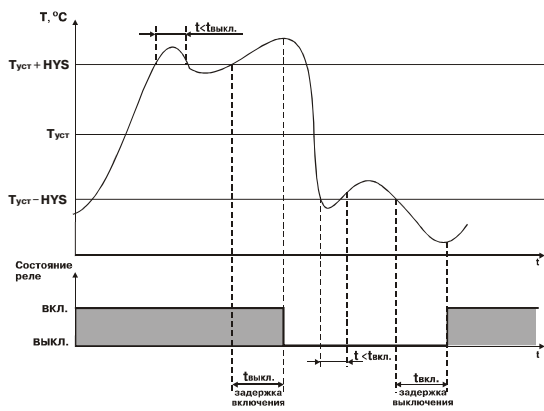


Рис. 7

контролируемая величина находится в заданном диапазоне. При этом выходное устройство включается при $T_{\text{тек}} - \text{HYS} < T_{\text{тек}} < T_{\text{уст}} + \text{HYS}$.

тип логики 4 (U-образная) применяется для сигнализации о том, что контролируемая величина находится вне заданного диапазона. При этом выходное устройство включается при $T_{\text{тек}} < T_{\text{уст}} - \text{HYS}$ и $T_{\text{тек}} > T_{\text{уст}} + \text{HYS}$.

Задание уставки ($T_{\text{уст}}$) и гистерезиса (**HYS**) производится назначением параметров регулирования прибора.

3.1.5.1.2. Для ЛУ, работающих в режиме двухпозиционного регулирования, может быть задано время задержки включения и время задержки выключения (рис. 7).

3.1.5.1.3. Для ЛУ может быть задано минимальное время удержания выхода в замкнутом и разомкнутом состояниях. ЛУ может удерживать выход в соответствующем состоянии в течение заданного времени, даже если по логике работы устройства сравнения требуется переключение (рис. 8).

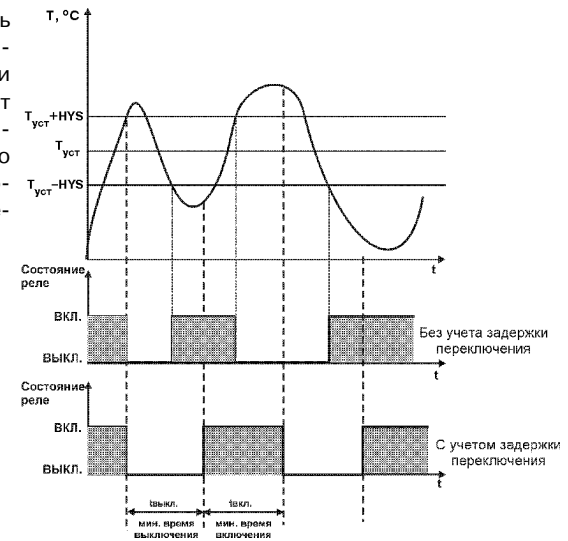


Рис. 8

3.1.5.2. Приборы с аналоговыми выходами

Программируемые параметры:

- режим работы ЦАП1 и ЦАП2 **dAC1** и **dAC2** (**dAC1** и **dAC2**) для ЛУ1 и ЛУ2;
- нижняя граница выходного диапазона **An.L1** и **An.L2** (**An.L1** и **An.L2**);
- верхняя граница выходного диапазона **An.H1** и **An.H2** (**An.H1** и **An.H2**).

3.1.5.2.1. В режиме **П-регулятора** текущее значение T_i сравнивается с уставкой $T_{уст}$ и выдает сигнал, пропорциональный отклонению T_i от $T_{уст}$ в зоне, определяемой полосой пропорциональности.

В зависимости от объекта, которым мы управляем, задается тип управления (прямое для охлаждения и обратное для нагревания), **рис. 9**.

Программируемые параметры:

- полоса пропорциональности **XP1** и **XP2** (**XP1** и **XP2**);
- тип управления (прямое для охлаждения и обратное для нагревания) **CtL1** и **CtL2** (**CtL1** и **CtL2**).

3.1.5.2.2. При работе в **режиме регистратора** (**dAC1(dAC2)=Pv**). ЛУ сравнивает входную величину с заданными значениями и выдает на соответствующее выходное устройство аналоговый сигнал в виде тока 4...20 мА, который можно подавать на самописец или другое регистрирующее устройство. Принцип формирования тока регистрации показан на **рис. 10**.

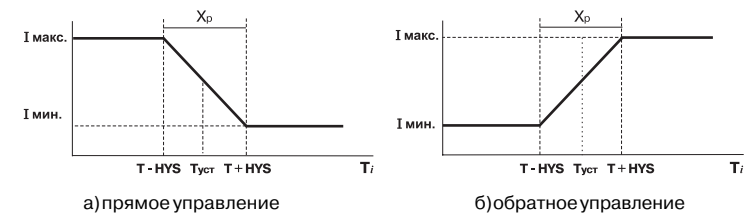


Рис. 9

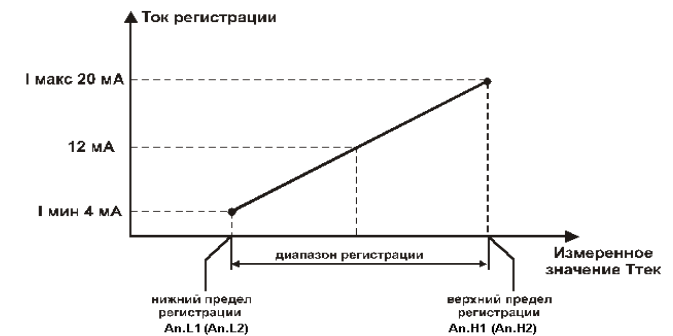


Рис. 10

3.1.6. Выходные устройства

Выходные устройства (ВУ) предназначены для передачи управляющего сигнала на исполнительные механизмы, либо для передачи данных на регистрирующее устройство.

3.1.6.1. *Ключевое ВУ* – электромагнитное реле, транзисторная оптопара, оптосимистор – используется для управления (включения/выключения) нагрузкой либо непосредственно, либо через более мощные управляющие элементы, такие как пускатели, твердотельные реле, тиристоры или симисторы.

3.1.6.2. *ВУ аналогового типа* в приборе ТРМ202 – это 10-разрядный цифроаналоговый преобразователь, который формирует токовую петлю 4...20 мА на активной нагрузке 0...1000 Ом и, как правило, используется для управления электронными регуляторами мощности и регистрирующими устройствами.

3.1.6.3. Особенности подключения и использования выходных устройств приведены в п. 5.3.2.

3.2. Устройство прибора

3.2.1. Конструкция

3.2.1.1. Прибор конструктивно выполнен в пластмассовом корпусе, предназначенном для щитового или настенного крепления. Эскизы корпусов с габаритными и установочными размерами приведены в *прил. А*.

3.2.1.2. Все элементы прибора размещены на двух печатных платах. На лицевой панели расположены клавиатура управления прибором, цифровой индикатор и светодиоды, на задней – силовая и измерительная части, а также присоединительный клеммник.

3.2.1.3. Для установки прибора в щит в комплекте прилагаются крепежные элементы.

3.2.1.4. Клеммник для подсоединения внешних связей (датчиков, выходных цепей и питания) у приборов щитового крепления находится на задней стенке. В приборах настенного крепления клеммник расположен под верхней крышкой. В отверстиях подвода внешних связей установлены резиновые уплотнители.

3.2.2. Индикация и управление

3.2.2.1. На рис. 11, *а* приведен внешний вид лицевой панели прибора ТРМ202 для корпусов настенного (Н) и щитового (Щ1) крепления, а на рис. 11, *б* – щитового (Щ2).

3.2.2.2. На лицевой панели расположены следующие элементы управления и индикации.

Верхний цифровой индикатор красного цвета отображает:

- текущие значения измеряемых величин,
- при программировании название параметра,
- в МЕНЮ надпись "нЕнЦ".

Нижний цифровой индикатор зеленого цвета отображает:

- значения уставок,
- при программировании значение параметра,
- в МЕНЮ название группы параметров.

Свечение **светодиодов** означает:

"RS" – изменение значений параметров возможно только по сети RS-485;




"ЛУ1" – на индикатор выводится величина, назначенная на логическое устройство 1 (ЛУ1);

"ЛУ2" – на индикатор выводится величина, назначенная на логическое устройство 2 (ЛУ2);

"K1" – включено выходное устройство 1;

"K2" – включено выходное устройство 2.

3.2.2.3. Кнопки, находящиеся на передней панели прибора, имеют следующее назначение:

-  – для увеличения значения программируемого параметра;
 -  – для уменьшения значения программируемого параметра;
 -  – для входа в меню программирования или для перехода к следующему параметру.
- При работе с прибором TRM202 для входа в

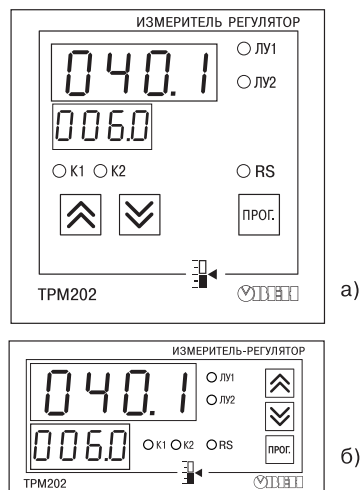







Рис. 11

специальные режимы работы прибора используются комбинации кнопок:

-  +  +  – для перехода к установке кодов доступа, на индикаторе

получаем изображение ;

-  +  – для сдвига отображаемого значения программируемого параметра, вправо;

-  +  – для сдвига отображаемого значения программируемого параметра, влево.

3.2.3. Режимы индикации

Выбор режима осуществляется установкой значения в параметре **diSP (dCSP)**, см. стр. 63.

Вывод текущих значений измеряемых величин на цифровой индикатор может осуществляться в одном из двух режимов: *статическом* или *циклическом*.

В статическом режиме на верхнем индикаторе отображается значение измеренной (вычисленной) величины, назначенной на вход какого-либо ЛУ (при включении питания всегда ЛУ1). На нижнем индикаторе – значение уставки для этого ЛУ. При нажатии кнопки

 происходит переключение на индикацию соответствующих величин для другого ЛУ.

В циклическом режиме смена этих величин происходит автоматически каждые 6 с.

4. МЕРЫ БЕЗОПАСНОСТИ

4.1. По способу защиты от поражения электрическим током прибор соответствует классу 0 по ГОСТ 12.2.007.0-75.

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

4.3. На открытых контактах клеммника прибора при эксплуатации присутствует напряжение величиной до 250 В, опасное для человеческой жизни. Любые подключения к прибору и работы по его техническому обслуживанию производить только при отключенном питании прибора и исполнительных механизмов.

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

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

5. МОНТАЖ ПРИБОРА НА ОБЪЕКТЕ И ПОДГОТОВКА К РАБОТЕ

5.1. Монтаж прибора

5.1.1. Подготовить на щите управления место для установки прибора в соответствии с *прил. А*.

5.1.2. Установить прибор на щите управления, используя для его крепления монтажные элементы, входящие в комплект поставки прибора.

Установка приборов настенного крепления

1. Закрепить кронштейн тремя винтами М4 на поверхности, предназначенной для установки прибора (см. *прил. А* и **рис. 12, а**).

Примечание. Винты для крепления кронштейна не входят в комплект поставки.

2. Зацепить крепежный уголок на задней стенке прибора за верхнюю кромку кронштейна (**рис. 12, б**).

3. Прикрепить прибор к кронштейну винтом М4 х 35 из комплекта поставки (**рис. 12, в**).

Установка приборов щитового крепления

1. Вставить прибор в специально подготовленное отверстие на лицевой панели щита (см. *прил. А* и **рис. 13, а**).

2. Вставить фиксаторы из комплекта поставки в отверстия на боковых стенках прибора (**рис. 13, б**).

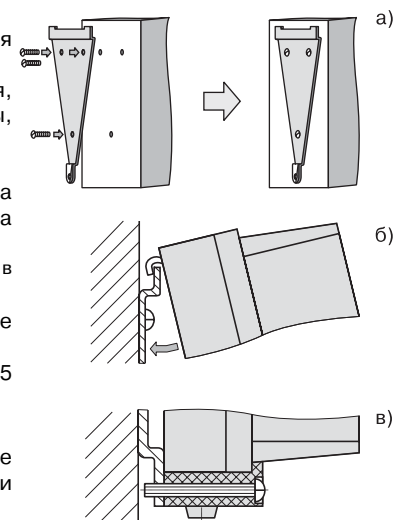


Рис. 12

3. С усилием завернуть винты М4 × 35 в отверстиях каждого фиксатора так, чтобы прибор был плотно прижат к лицевой панели щита.

5.2. Монтаж внешних связей

5.2.1. Общие требования

5.2.1.1. Подключение прибора следует производить к сетевому фидеру 220 В 50 Гц, не связанному непосредственно с питанием мощного силового оборудования. Во внешней цепи рекомендуется установить выключатель питания, обеспечивающий отключение прибора от сети и плавкие предохранители на ток 0,5 А.

5.2.1.2. Схемы подключения датчиков и исполнительных устройств к приборам различных модификаций приведены в *прил. В*. Параметры линии соединения прибора с датчиком приведены в табл. 4.

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 220 В 50 Гц.

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

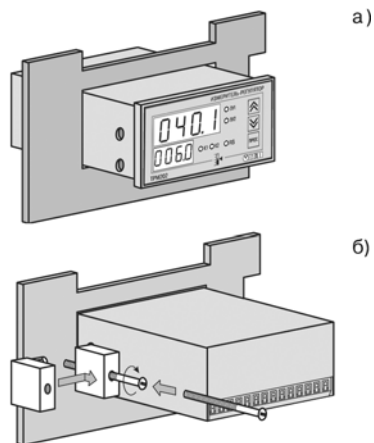


Рис. 13

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 1 мм².

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

Таблица 4

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

Для защиты входных устройств ТРМ202 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.

Рабочие спаи термопар должны быть электрически изолированы друг от друга и от внешнего оборудования!

5.3. Подключение прибора

5.3.1. Общие указания

5.3.1.1. Подключение прибора к сети питания и исполнительным устройствам управления производится по схемам, приведенным в *прил. В*, соблюдая изложенную ниже последовательность действий:

- 1) произвести подключение прибора к исполнительным механизмам и внешним устройствам, а также к источнику питания;
- 2) подключить линии связи “прибор – датчики” к первичным преобразователям;
- 3) подключить линии связи “прибор – датчики” к входам прибора.

ВНИМАНИЕ!

1. Клеммные соединители прибора, предназначенные для подключения сети питания и внешнего силового оборудования, рассчитаны на максимальное напряжение 250 В. Во избежание электрического пробоя или перекрытия изоляции подключение к контактам прибора источников напряжения выше указанного запрещается. Например, при работе в составе трехфазной сети 380/220 В недопустимо подключение к соответствующим контактам из группы 1...8 разных фаз напряжения питания.

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

5.3.2. Подключение внешних устройств управления

5.3.2.1. Подключение нагрузки к ВУ ключевого типа

Выходные цепи транзисторной оптопары и оптосимистора гальванически изолированы от схемы прибора.

Транзисторная оптопара применяется, как правило, для управления низковольтным электромагнитным или твердотельным реле (до 50 В пост. тока). Схема включения приведена на **рис. 14**. Во избежания выхода из строя транзистора из-за большого тока самоиндукции параллельно обмотке реле необходимо устанавливать диод VD1 рассчитанный на ток 1А и напряжением 100 В.

Оптосимистор включается в цепь управления мощного симистора через ограничивающий резистор R1 (**рис. 15**). Значение сопротивления резистора определяет величина тока управления симистора. Оптосимистор может также управлять парой встречно-параллельно включенных тиристоров VS1 и VS2 (см. **рис. 16**). Для предотвращения пробоя тиристоров из-за высоковольтных скачков напряжения в сети к их выводам рекомендуется подключать фильтрующую RC цепочку (R2C1).

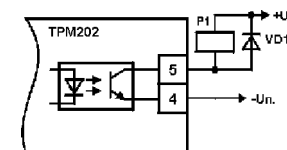


Рис. 14

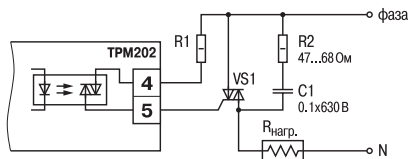


Рис. 15

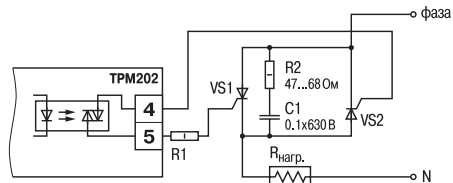


Рис. 16

5.3.2.2. Подключение нагрузки к ВУ аналогового типа

Аналоговый выход имеет гальваническую изоляцию от схемы прибора.

Для работы аналогового выхода используется внешний источник питания постоянного тока (рис. 17), номинальное значение напряжения которого U_n рассчитывается следующим образом:

$$U_{n \min} < U_n < U_{n \max}$$

$$U_{n \min} = 7,5 \text{ В} + 0,02 \text{ (А)} \cdot R_H$$

$$U_{n \max} = U_{n \min} + 2,5 \text{ В},$$

где U_n – номинальное напряжение источника питания, В;

$U_{n \min}$ – минимально допустимое напряжение источника питания, В;

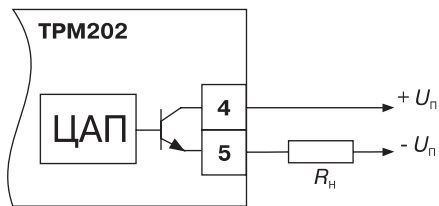


Рис. 17

$U_{n \max}$ – максимально допустимое напряжение источника питания, В;

R_H – сопротивление нагрузки ЦАП, Ом.

Если по какой-либо причине напряжение источника питания ЦАП, находящегося в распоряжении пользователя, превышает расчетное значение $U_{n \max}$, то последовательно с нагрузкой необходимо включить ограничительный резистор, сопротивление которого $R_{огр.}$ рассчитывается по формулам:

$$R_{огр. \min} < R_{огр.} < R_{огр. \max};$$

$$R_{огр. \min} = \frac{U_{п.} - U_{п. \max}}{I_{ЦАП. \max}};$$

$$R_{огр. \max} = \frac{U_{п.} - U_{п. \min}}{I_{ЦАП. \max}};$$

$R_{огр. \text{ном.}}$ – номинальное значение ограничительного резистора, кОм;

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

$R_{огр. \max.}$ – максимально допустимое значение ограничительного резистора, кОм;

$I_{ЦАП. \max.}$ – максимальный выходной ток ЦАП, мА;

ВНИМАНИЕ! Напряжение источника питания ЦАП не должно превышать 30 В.

5.3.3. Подключение датчиков

5.3.3.1. Подключение термопреобразователей сопротивления

В приборах TRM202 используется трехпроводная схема подключения термопреоб-

разователей сопротивления (R_t). К одному из выводов R_t подсоединяются два провода, а третий подключается к другому выводу R_t (см. рис. В.1). Такая схема при соблюдении условий равенства сопротивлений всех трех проводов позволяет скомпенсировать их влияние на измерение температуры.

Термопреобразователи сопротивления могут подключаться к прибору и по двухпроводной схеме, но при этом отсутствует компенсация сопротивления соединительных проводов и поэтому может наблюдаться некоторая зависимость показаний прибора от колебаний температуры проводов. При использовании двухпроводной схемы необходимо при подготовке прибора к работе выполнить действия, указанные в прил. Г.

5.3.3.2. Подключение термоэлектрических преобразователей (термопар)

В приборе предусмотрена схема автоматической компенсации температуры свободных концов термопары «холодного спая». Датчик температуры «холодного спая» установлен рядом с присоединительным клеммником.

Подключение термопар к прибору должно производиться с помощью специальных компенсационных (термоэлектродных) проводов, изготовленных из тех же самых материалов, что и термопара. Допускается также использовать провода из металлов с термоэлектрическими характеристиками, которые в диапазоне температур 0...100 °С аналогичны характеристикам материалов электродов термопары. При соединении компенсационных проводов с термопарой и прибором необходимо соблюдать полярность (см. рис. В.1). При нарушении указанных условий могут возникать значительные погрешности при измерении.

Во избежание влияния помех на измерительную часть прибора линию связи прибора с датчиком рекомендуется экранировать. В качестве экрана может быть использована заземленная стальная труба.

ВНИМАНИЕ! Запрещается использовать термопары с неизолированным рабочим спаем.

5.3.3.3. Подключение датчиков, имеющих унифицированный выходной сигнал тока или напряжения

При подключении этих датчиков к ТРМ202 необходимо использовать внешний нагрузочный резистор (см. рис. В.1), через который будет протекать ток нормирующего преобразователя, и падение напряжения на котором будет измерять прибор. Резистор должен быть прецизионным (типа С2-29В, С5-25 и т.п., мощностью не менее 0,25 Вт, сопротивлением $100 \text{ Ом} \pm 0,1 \%$) и высокостабильным во времени и по температуре (ТКС не хуже $25 \times 10^{-6} \text{ 1/}^\circ\text{C}$). Для питания нормирующих преобразователей необходим дополнительный источник постоянного напряжения U_n . На рис. 18 показаны схемы подключения датчиков с унифицированным выходным сигналом 4...20 мА к приборам по двухпроводной линии. Значение напряжения U_n указывается в технических характеристиках нормирующего преобразователя и, как правило, лежит в диапазоне 18...36 В.

Во избежание влияния помех на измерительную часть прибора линию связи прибора с датчиком рекомендуется экранировать. В качестве экрана может быть использована заземленная стальная труба.

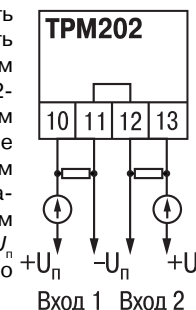



Рис. 18

6. ЭКСПЛУАТАЦИЯ

6.1. При включении питания прибора засвечиваются все индикаторы на 2 с. После этого на верхнем цифровом индикаторе отображается входная величина ЛУ1, на нижнем индикаторе значения уставки для ЛУ1. При нажатии кнопки  прибор отображает входную величину и значение уставки для ЛУ2.

6.2. При наличии некоторых неисправностей прибор выводит на нижний цифровой индикатор следующие сообщения:

- **Err.5** – ошибка на входе;
- **Er.64** – ошибка процессора;
- **Er.Rd** – ошибки внутреннего преобразования.

Более подробное описание и способы устранения этих ошибок, а также другие неисправности приведены в *прил. Д*, стр. 70–73.

При возникновении любой из указанных выше ошибок работа соответствующего ВУ блокируется (переводится в состояние, определенное в параметрах **oEr1** (**oEr2**)). Ошибка на входе возникает при выходе измеряемой величины за допустимый диапазон измерения (см. табл. 1) или при выходе из строя датчика (обрыв или короткое замыкание термопреобразователей сопротивления, обрыв термопары, обрыв или короткое замыкание датчика, оснащенного выходным сигналом тока 4...20 мА). В случае короткого замыкания термопары на индикаторе отображается температура "холодного спая", равная температуре выходного разъема прибора. В случае обрыва или замыкания датчика (или линий связи) с унифицированным выходным сигналом тока 0...5 мА, 0...20 мА на индикаторе отображается

нижняя граница диапазона измерения (значение параметра **in.L1** или **in.L2**). После устранения неисправности работа прибора автоматически восстанавливается.

ВНИМАНИЕ! При проверке исправности датчика и линии связи необходимо отключить прибор от сети питания. Во избежание выхода прибора из строя при "прозвонке" связей используйте измерительные устройства с напряжением питания, не превышающим 4,5 В, при более высоких напряжениях питания этих устройств отключение датчика от прибора обязательно.

6.3. В ходе работы прибор управляет внешними исполнительными устройствами в соответствии с заданными режимами работы ЛУ.

6.4. Визуальный контроль за работой выходного устройства оператор может осуществлять по светодиодам "K1" и "K2", расположенным на передней панели прибора. В зависимости от типа выходного устройства светодиоды работают по разному.

6.4.1. Для выходных устройств ключевого типа засветка светодиода сигнализирует о переводе соответствующего логического устройства и связанного с ним ВУ в состояние "ВКЛЮЧЕНО", а погасание – в состояние "ОТКЛЮЧЕНО".

6.4.2. Для приборов с ВУ аналогового типа длительность засвеченного состояния светодиодов "K1" или "K2" возрастает с увеличением выходного сигнала. При минимальном выходном сигнале тока 4 мА светодиоды "K1" и "K2" не засвечены, при дальнейшем увеличении тока светодиоды начинают мигать с частотой 1 раз в секунду. При сигнале 20 мА появляется непрерывная засветка.

7. ПРОГРАММИРОВАНИЕ

7.1. Общие сведения

7.1.1. После первого включения и опробования прибора необходимо отключить питание исполнительных устройств, после чего задать нужные значения программируемым параметрам.

Программируемые параметры задаются пользователем при программировании и сохраняются при отключении питания в энергонезависимой памяти.



Рис. 19

40

7.1.2. Основные параметры прибора TPM202 объединены в 5 групп *Luop*, *Luln*, *Adu*, *Luou* и *Lonn*, составляющие меню прибора (рис. 19). Полный список программируемых параметров приведен в Прил. Б.

При включении питания на индикаторе видны параметры группы *Luop*.

Группа *Luop* находятся параметры уставки логических устройств.

В группе *Luln* находятся параметры настройки входов прибора.

В группе *Adu* находятся параметры настройки индикации.

В группе *Luou* находятся параметры настройки (регулирование и регистрирование).


Параметры настройки интерфейса RS-485 расположены в группе *Lonn*.

7.1.3. Переход между заголовками групп меню осуществляется кнопками \uparrow (к следующему) и \downarrow (к предыдущему). Переход к первому параметру каждой группы осуществляется кратким нажатием кнопки прог. (~1 с), а возврат в заголовок группы (из любого параметра группы) – длительным (~3 с) нажатием кнопки прог. .





Внимание! Новое значение параметра записывается в память, и прибор начинает работать с новыми значениями только после кратковременного нажатия кнопки прог. (т.е. при переходе к следующему параметру).

Для входа в специальные режимы работы прибора используются комбинации кнопок:

– $\text{прог.} + \uparrow + \downarrow$ – для перехода к установке кодов доступа, на индикаторе

получаем изображение ;


41

-  +  – для сдвига отображаемого значения программируемого параметра, единицей измерения которого является температура, вправо;
-  +  – для сдвига отображаемого значения программируемого параметра, единицей измерения которого является температура, влево.

Прибор может автоматически переходить от программирования к индикации измеряемых величин через время, установленное в параметре **rEst**. При установке значения параметра **rEst** равным 100 или OFF возврат к индикации измеряемой величины производится через меню программирования (см. п. 6).

7.2. Установка параметров входов прибора

Измерительные входы прибора описаны в разд. 3.1.3., стр. 13.

Для перехода к меню **LubP** следует нажать кнопку  и удерживать не менее 6 с.

7.2.1. Код типа датчика

Задать значения параметров **in.t1** и **in.t2** в соответствии с используемыми типами датчиков.

Коды термопреобразователей сопротивления начинаются с латинской строчной буквы **r** (resistor – сопротивление), после которой стоит значение W_{100} . Например, код **r.385** соответствует датчику ТСП100 с $W_{100} = 1,385$. Для датчиков с $R_0 = 100$ Ом в коде после буквы **r** стоит точка. Перед наименованием градуировки – тире (**r-21** = ТСП гр. 21).

Коды термопар начинаются с прописной латинской буквы **E** (ЭДС), после которой стоит обозначение НСХ термопары. Например, **E_A2** соответствует термопаре ТВР(А-2).

Коды датчиков с выходным сигналом в виде тока и напряжения начинаются с букв **i** (ток)

и **U** (напряжение), соответственно, после которых указаны границы диапазона выходного сигнала. Например, **i0_5** соответствует датчику с выходным сигналом постоянного тока 0...5 мА.

7.2.2. Установка диапазона измерения

Установка диапазона измерения описана в разд. 3.1.4.1, стр. 13.

При использовании датчиков с унифицированным выходным сигналом тока или напряжения необходимо провести настройку диапазона измерения, задав значения параметров:

- **dP1(dP2)** – положение десятичной точки;
- **in.L1(in.L2)** – нижняя граница диапазона измерения входа 1 (входа 2);
- **in.H1(in.H2)** – верхняя граница диапазона измерения входа 1 (входа 2).

Параметр «нижняя граница шкалы измерения» определяет, какое значение измеряемой величины будет выводиться на индикатор при минимальном уровне сигнала с датчика (например, 4 мА для датчика с выходным сигналом тока 4...20 мА).

Параметр «верхняя граница шкалы измерения» определяет, какое значение измеряемой величины будет выводиться на индикатор при максимальном уровне сигнала с датчика (например, 20 мА для датчика с выходным сигналом тока 4...20 мА или 1 В для датчика с выходным сигналом напряжения 0...1 В).

Параметр «положение десятичной точки» определяет количество знаков после запятой, которое будет выводиться на индикатор.

Примечание. При использовании температурных датчиков эти параметры для программирования недоступны.

Значение параметра **dP** влияет на отображение измеренной величины и остальных параметров, имеющих те же единицы измерения, что и измеряемая величина.

Для получения более высокой разрешающей способности следует устанавливать большее

значение **dP**. Например, для использования датчика давления с диапазоном 0...15 атмосфер и выходным сигналом тока 0...20 мА наилучшие результаты могут быть получены следующими значениями параметров **in.L** = 0.00 и **in.H** = **15.00** при **dP** = **2**.

7.2.3. Коррекция измерительной характеристики

Коррекция измерений, осуществляемая прибором, описана в п. 3.1.4., стр. 13-17.

Задать параметры **SH** – сдвиг измерительной характеристики, **KU** – наклон измерительной характеристики.

ВНИМАНИЕ!

1. Необходимость установки коррекции измерения выявляется после проведения поверки используемых датчика и прибора.

2. При подключении термопреобразователя сопротивления по двухпроводной линии параметр **SH** задавать обязательно. Определение значения параметра **SH** производится по методике, приведенной в *прил. Г*, стр. 68.

7.3. Установка параметров цифрового фильтра

Параметры цифрового фильтра описаны в п. 3.1.4.3., стр. 15–17.

7.3.1. Установить параметры цифрового фильтра: **Fb** – полосу фильтра и **inF** – постоянную времени фильтра.

7.3.2. Значение **inF** допускается устанавливать в диапазоне 0...99 с, при **inF** = 0 фильтрация методом экспоненциального сглаживания отсутствует.

Значение полосы фильтра устанавливается в диапазоне 0...9999 °C/с. При **Fb** = 0 "фильтрация единичных помех" отсутствует.

7.4. Установка параметров процесса регулирования



7.4.1. Задать значения уставок **SP1** и **SP2**.



7.4.2. Диапазон задания уставок ограничивается параметрами **SL.L1(SL.L2)** и **SL.H1(SL.H2)**, нижними и верхними границами диапазона задания уставок соответственно.

Параметр **SL.L** может принимать значения от нижней границы диапазона измерения используемого датчика до **SL.H**.

Параметр **SL.H** может принимать значения от **SL.L** до верхней границы диапазона измерения для используемого датчика.

Примечание. Для термопар, у которых верхняя граница диапазона измерения превышает 1000 °C, параметры **SP**, **SL.L**, **SL.H**, **An.L**, **An.H** могут иметь значения более 1000 °C. Эти значения выводятся на индикатор без старшего разряда, нижний индикатор при этом мигает $\overline{8000}$. При одновременном нажатии

кнопки  +  значение параметра сдвигается вправо, индикатор мигать прекращает $\overline{1800}$.

Для отображения десятых долей необходимо одновременно нажать  + .

7.5. Установка параметров ВУ прибора

Работа ВУ прибора описана в разд. 3.1.6., стр. 24.

На ВУ прибора поступают сигналы с логических устройств. Логическое устройство позволяет регулировать и регистрировать одну из входных величин, определяемых значением параметров: **ILU1** для ЛУ1; **ILU2** для ЛУ2.

Если ВУ *аналогового типа*, то параметр **dAC1(dAC2)** определяет режим его работы:

- **d** – П-регулятор;
- **Pd** – регистратор.

7.5.1. Настройка П-регулятора

Работа прибора в режиме П-регулятора описана в разд. 3.1.5.2.1., стр. 22.

Задать способ управления для ЦАП1 (ЦАП2), установив значения параметров **CtL1 (CtL2)**.

Задать полосу пропорциональности для ЦАП1 (ЦАП2), установив значения параметров **XP1 (XP2)**.

7.5.2. Настройка диапазона регистрации

Работа прибора в режиме регистратора описана в разд. 3.1.5.2.2., стр. 22.

При использовании аналогового ВУ как регистратора (параметр **dAC1 (dAC2)=Pv**) необходимо определить диапазон работы ВУ путем установки параметров:

An.L1 (An.L2) – нижняя граница диапазона регистрации;

An.H1 (An.H2) – верхняя граница диапазона регистрации.

Примечание. Если ВУ работает в режиме П-регулятора, эти параметры не появляются.

Допустимо задавать любые соотношения **An.Ln < An.Hn**.

Примечание. Здесь **n** – номер ЦАП.

Диапазон регистрации всегда задается в единицах измерения входной величины.

Для температурных датчиков (ТСМ, ТСП, термopара) диапазон установки значений параметров **An.L1 (An.L2)** и **An.H1 (An.H2)** определяется диапазоном измерения для НСХ данного датчика (см. табл. 1). Для датчиков с унифицированным сигналом диапазон установки значений параметров **An.L1 (An.L2)** и **An.H1 (An.H2)** определяется установленными значениями параметров **in.L1 (in.L2)** и **in.H1 (in.H2)**.

7.5.3. Настройка параметров ключевого выхода

Работа приборов с ключевыми выходами описана в разд. 3.1.5.1., стр. 18.

7.5.3.1. Задать тип логики работы компаратора 1(2), установив необходимые значения параметров **CmP1 (CmP2)**.

7.5.3.2. В случае необходимости задать задержки включения и выключения компараторов 1(2) параметры **don1 (don2)** и **doF1 (doF2)**, соответственно.

7.5.3.3. Задать минимальное время удержания компаратора 1(2) во включенном и выключенном состояниях **ton1 (ton2)** и **toF1 (toF2)**.

7.6. Защита от несанкционированного доступа

Для защиты от нежелательных изменений программируемых параметров существуют три параметра секретности **r-L**, **oAPt**, **wtPt**, осуществляющих защиту программируемых параметров.

Доступ к этим параметрам осуществляется через код доступа **PASS = 100**.

Примечание. Независимо от значений параметров **r-L**, **oAPt**, **wtPt** параметры прибора могут быть изменены с помощью управляющего устройства в сети RS-485 (с помощью компьютера).

7.6.1. Запрет изменений параметров

Все программируемые параметры прибора, включая уставки **SP1 (SP2)**, могут быть защищены от несанкционированных изменений кнопками прибора установкой параметра **r-L**, расположенного в группе **SECr**, в значение **rMt**. Тогда значения параметров можно просматривать, но изменить их можно только от управляющего устройства в сети RS-485 (компьютера). В этом случае загорается светодиод "RS".

Для снятия запрета изменения значений параметров прибора необходимо установить параметр **r-L** в значение **LCL**. Тогда значения параметров можно изменять кнопками и от управляющего устройства в сети RS-485 (компьютера).

Заводская установка параметра **r-L** – значение **LCL**.

7.6.2. Запрет доступа к параметрам

Пользователь может запретить доступ к параметрам с лицевой панели, т.е. параметры не появляются на индикаторе. Запрет доступа к определенным программируемым параметрам или их группам устанавливается заданием соответствующего значения параметра **oAPt**, см. *Прил. Б*.

7.6.3. Запрет записи значения уставок и других параметров

В параметре **wtPt** устанавливается запрет записи значений программируемых параметров. При этом имеется возможность просмотра ранее установленных значений.

7.7. Настройка обмена данными через интерфейс RS-485

Настройка обмена данными осуществляется параметрами группы **Comm**:

- **bPS** – скорость обмена в сети; допустимые значения – 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600, 115200 бит/с;
- **Addr** – базовый адрес прибора (0...2047);
- **A.Len** – длина сетевого адреса (8 или 11 бит).

Прибор TRM202 имеет также следующие фиксированные параметры обмена, не отображаемые на индикаторе:

Количество стоп-бит	1	Sbit
Длина слова данных	8 бит	LEn
Состояние бита четности	нет	PrtY

Внимание! Новые значения параметров обмена вступают в силу только после перезапуска прибора (после снятия и затем подачи питания) или перезапуска по RS-485.

8. ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

Технический осмотр прибора должен проводиться не реже одного раза в шесть месяцев и включать в себя выполнение следующих операций:

- очистка корпуса прибора, а также его клеммников от пыли, грязи и посторонних предметов;
- проверка качества крепления прибора к щиту управления;
- проверка надежности подключения внешних связей к клеммникам.

Обнаруженные при осмотре недостатки следует немедленно устранить.

9. МАРКИРОВКА И УПАКОВКА

9.1. Маркировка прибора

На прибор наносятся:

- условное обозначение типа и модификации прибора;
- наименование предприятия-изготовителя;
- штрих-код;
- год изготовления;
- обозначение напряжения и частоты тока питания;
- схема подключения.

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

9.3. Упаковка изделий при пересылке почтой по ГОСТ 9181-74.

10. ХРАНЕНИЕ И ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ

10.1. Прибор хранить в закрытых отапливаемых помещениях в картонных коробках при следующих условиях:

- температура окружающего воздуха 0...+60°C;
- относительная влажность воздуха не более 95% при температуре 35°C.

Воздух помещения не должен содержать пыли, паров кислот и щелочей, а также газов, вызывающих коррозию.

10.2. Прибор в упаковке транспортировать при температуре от -25°C до +55°C, относительной влажности не более 98% при 35°C.

10.3. Транспортирование допускается всеми видами закрытого транспорта.

10.4. Транспортирование авиатранспортом должно производиться в отапливаемых герметизированных отсеках.

11. КОМПЛЕКТНОСТЬ

Прибор ТРМ202	1 шт.
Паспорт и руководство по эксплуатации	1 шт.
Гарантийный талон	1 шт.

12. ГАРАНТИЙНЫЕ ОБЯЗАТЕЛЬСТВА

12.1. Изготовитель гарантирует соответствие прибора техническим условиям 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 условии соблюдения потребителем правил транспортирования, хранения, монтажа и эксплуатации, а также при наличии заполненной Ремонтной карты предприятие-изготовитель обязуется осуществить его бесплатный ремонт. Для отправки в ремонт необходимо:

- заполнить Ремонтную карту в Гарантийном талоне;
- вложить в коробку с прибором заполненный Гарантийный талон;
- отправить коробку по почте или привезти по адресу:

109456, г. Москва, 1-й Вешняковский пр., д. 2.

Тел.: 742-48-45, e-mail: support@owen.ru

- ВНИМАНИЕ!**
1. Гарантийный талон недействителен без штампа даты продажи и штампа ОТК.
 2. Крепежные элементы вкладывать в коробку не нужно.

ГАБАРИТНЫЕ ЧЕРТЕЖИ

Приложение А

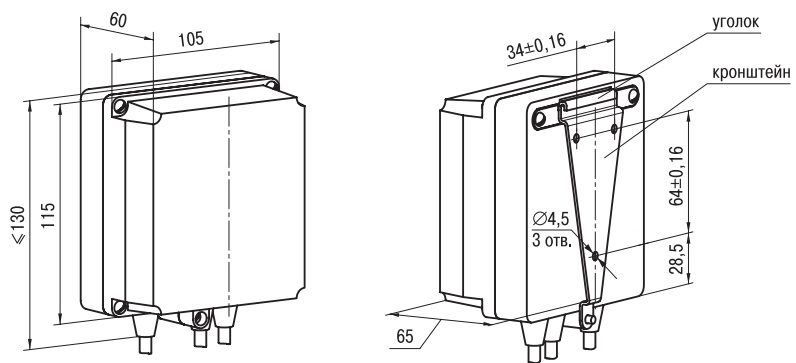


Рис. А.1. Прибор настенного крепления Н

52

Продолжение прил. А

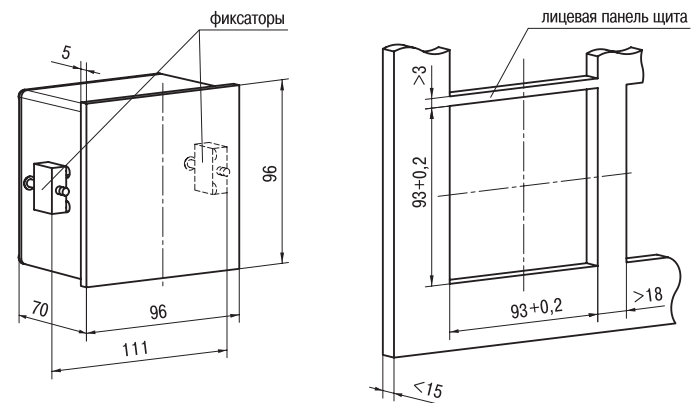


Рис. А.2. Прибор щитового крепления Щ1

53

Продолжение прил. А

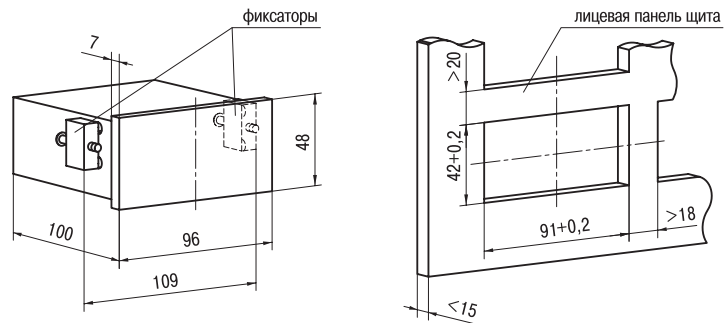


Рис. А.3. Прибор щитового крепления Щ2

Приложение Б

ПРОГРАММИРУЕМЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Обознач.	Название	Допустимые значения	Комментарии	Заводская установка	Значения пользователя
1	2	3	4	5	6
Группа $L_{\text{дР}}$. Параметры регулирования					
$SP1$ (SP1)	Уставка ЛУ1	диапазон измерения датчика	ограничивается параметрами $SL.L1$ и $SL.H1$	30.0	
$SP2$ (SP2)	Уставка ЛУ2	диапазон измерения датчика	ограничивается параметрами $SL.L2$ и $SL.H2$	30.0	
Группа $L_{\text{дН}}$. Настройка входов прибора					
$in.t1$ (in.t1)	Тип входного датчика или сигнала для входа 1	$r.385$ $r.385$ $r.391$ $r.391$ $r.426$ $r.426$ $r.428$	ТСП50 с $W_{100} = 1,385$ ТСП100 с $W_{100} = 1,385$ (Pt 100) ТСП50 с $W_{100} = 1,391$ ТСП100 с $W_{100} = 1,391$ ТСМ50 с $W_{100} = 1,426$ ТСМ100 с $W_{100} = 1,426$ ТСМ50 с $W_{100} = 1,428$	$E_{..L}$	

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
		<i>r.42B</i>	TSM100 с $W_{100} = 1,428$		
		<i>r-21</i>	ТСП гр. 21 ($R_0 = 46 \text{ Ом}, W_{100} = 1,391$)		
		<i>r-23</i>	ТСП гр. 23 ($R_0 = 53 \text{ Ом}, W_{100} = 1,426$)		
		<i>E-R1</i>	термопара ТВР (A-1)		
		<i>E-R2</i>	термопара ТВР (A-2)		
		<i>E-R3</i>	термопара ТВР (A-3)		
		<i>E_b</i>	термопара ТПР (B)		
		<i>E_j</i>	термопара ТЖК (J)		
		<i>E_K</i>	термопара ТХА (K)		
		<i>E_L</i>	термопара ТХК (L)		
		<i>E_n</i>	термопара ТНН (N)		
		<i>E_r</i>	термопара ТПП (R)		
		<i>E_s</i>	термопара ТПП (S)		
		<i>E_t</i>	термопара ТМК (T)		
		<i>i_0.5</i>	Сигнал тока 0...5 мА		
		<i>i_0.20</i>	Сигнал тока 0...20 мА		
		<i>i_4.20</i>	Сигнал тока 4...20 мА		
		<i>U-50</i>	Сигнал напряжения -50...+50 мВ		
		<i>U0_1</i>	Сигнал напряжения 0...1 мВ		

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
<i>dP1</i> (dP1)	Положение десятичной точки для входа 1	0; 1; 2	Задаёт число знаков после запятой при отображении измеряемой величины входа 1	<i>1</i>	
<i>in.L1</i> (in.L1)	Нижняя граница диапазона измерения сигнала на входе 1	-999...9999	Задаёт значение физической величины соответствующей нижнему пределу выходного сигнала датчика с учетом знач. параметра <i>dP1</i>	<i>0.0</i>	
<i>in.H1</i> (in.H1)	Верхняя граница диапазона измерения сигнала на входе 1	-999...9999	Задаёт значение физической величины соответствующей верхней границе диапазона измерения датчика, с учетом значения параметра <i>dP1</i>	<i>100.0</i>	
<i>SQR1</i> (SQR1)	Вычислитель квадратного корня для входа 1	<i>on</i> <i>off</i>	включен выключен	<i>off</i>	
<i>SH1</i> (SH1)	Сдвиг характеристики для входа 1	-50,0...+50,0	Прибавляется к измеренному значению, [ед. изм.]	<i>0.0</i>	
<i>KU1</i> (KU1)	Наклон характеристики для входа 1	0,500...2,000	Умножается на измеренное значение, [ед. изм.]	<i>1.000</i>	
<i>Fb1</i> (FB1)	Полоса цифрового фильтра 1	0...9999	[ед. изм.]	<i>0.0</i>	
<i>INF1</i> (INF1)	Постоянная времени цифрового фильтра 1	0...99	[с]	<i>0</i>	

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
$\bar{c}n.t2$ (in.t2)	Тип входного датчика или сигнала для входа 2	аналогично параметру $\bar{c}n.t1$ (in.t1), см. стр. 55–56		E_{-L}	
$dP2$ (dP2)	Положение десятичной точки для входа 2	0; 1; 2	Задаёт число знаков после запятой при отображении измеряемой величины входа 2	I	
$\bar{c}n.L2$ (in.L2)	Нижняя граница диапазона измерения сигнала на входе 2	-999...9999	Задаёт значение физической величины соответствующей нижнему пределу выходного сигнала датчика с учетом знач. параметра $dP2$	0.0	
$\bar{c}n.H2$ (in.H2)	Верхняя граница диапазона измерения сигнала на входе 2	-999...9999	Задаёт значение физической величины соответствующей верхней границе диапазона измерения датчика, с учетом значения параметра $dP2$	100.0	
$SQR2$ (SQR2)	Вычислитель квадратного корня для входа 2	\bar{on} \bar{off}	включен выключен	\bar{off}	
$SH2$ (SH2)	Сдвиг характеристики для входа 2	-50,0...+50,0	Прибавляется к измеренному значению, [ед. изм.]	0.0	
$KU2$ (KU2)	Наклон характеристики для входа 2	0,500...2,000	Умножается на измеренное значение, [ед. изм.]	1.000	
$Fb2$ (FB2)	Полоса цифрового фильтра 2	0...9999	[ед. изм.]	0.0	
$\bar{c}n.F2$ (INF2)	Постоянная времени цифрового фильтра 2	0...99	[с]	0	

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
Группа L_{u0L}. Настройка регулирования и регистрации					
$\bar{c}LU1$ (iLU1)	Входная величина для ЛУ1	P_{U1} P_{U2} dP_U	текущее значение, измеренное на входе 1 текущее значение, измеренное на входе 2 разность значений 1 и 2 входа	P_{U1}	
$SL.L1$ (SL.L1)	Нижняя граница задания уставки для ЛУ1	от нижней границы диапазона измерения датчика до $SL.H1$	[ед. изм.]	-199.9	
$SL.H1$ (SL.H1)	Верхняя граница задания уставки для ЛУ1	от $SL.L1$ до верхней границы диапазона измерения датчика	[ед. изм.]	800	
$\bar{c}LU2$ (iLU2)	Входная величина для ЛУ2	P_{U1} P_{U2} dP_U	текущее значение, измеренное на входе 1 текущее значение, измеренное на входе 2 разность значений 1 и 2 входа	P_{U2}	
$SL.L2$ (SL.L2)	Нижняя граница задания уставки для ЛУ2	от нижней границы диапазона измерения датчика до $SL.H2$	[ед. изм.]	-199.9	
$SL.H2$ (SL.H2)	Верхняя граница задания уставки для ЛУ2	от $SL.L2$ до верхней границы диапазона измерения датчика	[ед. изм.]	800	

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
Параметры ключевого выхода					
$\overline{Er} \ i$ (CmP1)	Тип логики работы компаратора 1	0 1 2 3 4	компаратор выключен обратное управление ("нагреватель") прямое управление ("охладитель") П-образная логика (срабатывание при входе в границы) U-образная логика (срабатывание при выходе за границы)	<i>i</i>	
$HYS \ i$ (HYS1)	Значение гистерезиса для компаратора 1	0..9999	[ед. изм.]	<i>i0</i>	
$\overline{don} \ i$ (don1)	Задержка включения компаратора 1	0...255	[с]	<i>0</i>	
$\overline{dof} \ i$ (doF1)	Задержка выключения компаратора 1	0...255	[с]	<i>0</i>	
$t_{\overline{on}} \ i$ (ton1)	Минимальное время удержания компаратора 1 во включенном состоянии	0...255	[с]	<i>0</i>	
$t_{\overline{of}} \ i$ (toF1)	Минимальное время удержания компаратора 1 в выключенном состоянии	0...255	[с]	<i>0</i>	

60

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
$\overline{Er} \ i$ (oEr1)	Состояние выхода 1 в режиме "ошибка"	\overline{on} \overline{off}	вкл (либо 4 мА для аналогового выхода) выкл (либо 20 мА для аналогового выхода)	\overline{off}	
$\overline{Er} \ i$ (CmP2)	Тип логики работы компаратора 2	0 1 2 3 4	компаратор выключен обратное управление ("нагреватель") прямое управление ("охладитель") П-образная логика (срабатывание при входе в границы) U-образная логика (срабатывание при выходе за границы)	<i>i</i>	
$HYS \ i$ (HYS2)	Значение гистерезиса для компаратора 2	0..9999	[ед. изм.]	<i>i0</i>	
$\overline{don} \ i$ (don2)	Задержка включения компаратора 2	0...255	[с]	<i>0</i>	
$\overline{dof} \ i$ (doF2)	Задержка выключения компаратора 2	0...255	[с]	<i>0</i>	
$t_{\overline{on}} \ i$ (ton2)	Минимальное время удержания компаратора 2 во включенном состоянии	0...255	[с]	<i>0</i>	
$t_{\overline{of}} \ i$ (toF2)	Минимальное время удержания компаратора 2 в выключенном состоянии	0...255	[с]	<i>0</i>	

61

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
$\bar{\sigma}Er2$ (oEr2)	Состояние выхода 2 в режиме "ошибка"	$\bar{\sigma}n$ $\bar{\sigma}FF$	вкл (либо 4 мА для аналогового выхода) выкл (либо 20 мА для аналогового выхода)	$\bar{\sigma}FF$	
Параметры аналогового выхода					
$dR\bar{L}1$ (dAC1)	Режим работы ЦАП1	$\bar{\sigma}$ $P_{\bar{L}}$	П-регулятор измеритель-регистратор	$P_{\bar{L}}$	
<i>для П-регулятора</i>					
$\bar{L}\bar{L}1$ (CTL1)	Способ управления для ЦАП1	$HEP\bar{L}$ $\bar{L}\bar{\sigma}\bar{\sigma}L$	обратное управление ("нагреватель") прямое управление ("охладитель")	$HEP\bar{L}$	
$\bar{\sigma}P1$ (XP1)	Полоса пропорциональности для ЦАП1	0..9999	[ед. изм.]	$\bar{L}\bar{L}$	
<i>для измерителя-регистратора</i>					
$\bar{R}n.L1$ (An.L1)	Нижняя граница выходного диапазона регистрации для ЦАП1	-999..9999	[ед. изм.]. Ограничена диапазоном измерения	- $199.\bar{L}$	
$\bar{R}n.H1$ (An.H1)	Верхняя граница выходного диапазона регистрации для ЦАП1	-999..9999	[ед. изм.]. Ограничена диапазоном измерения	$800.\bar{L}$	
$dR\bar{L}2$ (dAC2)	Режим работы ЦАП2	$\bar{\sigma}$ $P_{\bar{L}}$	П-регулятор измеритель-регистратор	$P_{\bar{L}}$	
<i>для П-регулятора</i>					
$\bar{L}\bar{L}2$ (CTL2)	Способ управления для ЦАП2	$HEP\bar{L}$ $\bar{L}\bar{\sigma}\bar{\sigma}L$	обратное управление ("нагреватель") прямое управление ("охладитель")	$HEP\bar{L}$	

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
$\bar{\sigma}P2$ (XP2)	Полоса пропорциональности для ЦАП2	0..9999	[ед. изм.]	$\bar{L}\bar{L}$	
<i>для измерителя-регистратора</i>					
$\bar{R}n.L2$ (An.L2)	Нижняя граница выходного диапазона регистрации для ЦАП2	-999..9999	[ед. изм.]. Ограничена диапазоном измерения	- $199.\bar{L}$	
$\bar{R}n.H2$ (An.H2)	Верхняя граница выходного диапазона регистрации для ЦАП2	-999..9999	[ед. изм.]. Ограничена диапазоном измерения	$800.\bar{L}$	
Группа $\bar{R}d\bar{L}$. Параметры индикации					
$d\bar{L}SP$ (DiSP)	Режим индикации текущих измерений	$5\bar{L}P\bar{L}$ $\bar{L}\bar{L}P\bar{L}$	На индикаторе постоянно отображается входная величина ЛУ1 (переход к ЛУ2 по кнопке "ПРОГ") Отображение входной величины ЛУ1 и ЛУ2 сменяется автоматически каждые 6 с.	$5\bar{L}P\bar{L}$	
$r\bar{E}SE$ (rEST)	Время выхода из программирования	5..100	[с]. Время, по истечению которого прибор возвращается к индикации 1-го параметра группы LvoP Примечание. При rest = 100 автоматического возврата к индикации не происходит.	$\bar{L}\bar{L}\bar{L}$	

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
Группа $\overline{Co}\overline{n}\overline{n}$. Параметры обмена по RS-485					
\overline{bPS} (bPS)	Скорость обмена в сети управляющих импульсов	2400 4800 9600 19200 38400 57600 115200	[бит/с] Должна соответствовать скорости обмена, установленной в сети	115.2	
\overline{Addr} (Addr)	Базовый адрес прибора в сети, организованной по стандарту RS-485	0...2047	Запрещается устанавливать одинаковые номера нескольким приборам в одной шине	0	
$\overline{A.LEn}$ (A.LEn)	Длина сетевого адреса	8 11	[бит]	8b	
\overline{LEn}^* (LEn)	Длина слова данных	8	[бит]	8	
\overline{Prty}^* (Prty)	Состояние бита четности в посылке	\overline{nonE}	нет	\overline{nonE}	
\overline{Sbit}^* (Sbit)	Количество стоп-битов в посылке	1		1	
* Неизменяемые параметры, неотображаемые на индикаторе					

Продолжение прил. Б

1	2	3	4	5	6
Блокировка кнопок и защита параметров (вход по коду PASS = 100)					
$\overline{r-L}$ (r-L)	Запрет изменений параметров кнопками	\overline{LL} $\overline{r\overline{n}E}$	Разрешено Запрет установлен	\overline{LL}	
\overline{oAPt} (oAPt)	Защита параметров от просмотра	0 1 2	Разрешен доступ ко всем параметрам Разрешен доступ только к SP1 и SP2 Запрещен доступ ко всем параметрам	0	
\overline{wtPt} (wtPt)	Защита параметров от изменения	0 1 2 3	Разрешено изменение всех параметров Запрещено изменение всех параметров кроме уставок SP1 и SP2 Запрещено изменение всех параметров кроме установки SP1 Запрещено изменение всех параметров	0	
Примечание: По интерфейсу RS-485 возможно изменение значения всех параметров при любых значениях $\overline{r-L}$, \overline{oAPt} , \overline{wtPt} .					

Приложение В

СХЕМЫ ПОДКЛЮЧЕНИЯ

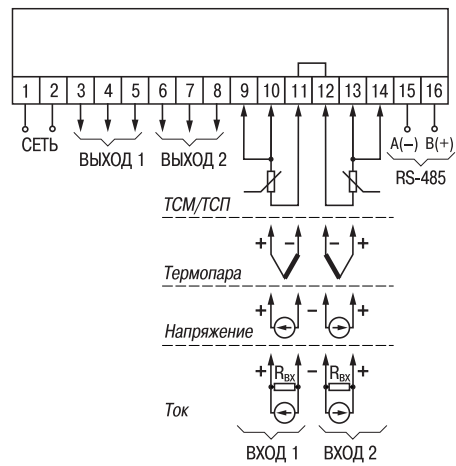


Рис. В.1. Общая схема подключения TRM202

Продолжение прил. В

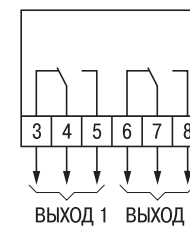


Рис. В.2. Модификация TRM202-X.PP

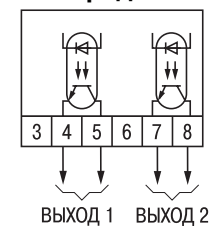


Рис. В.3. Модификация TRM202-X.KK

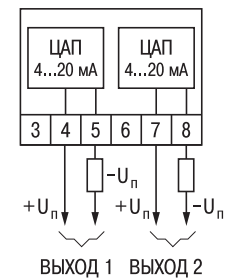


Рис. В.4. Модификация TRM202-X.II

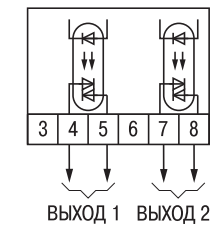


Рис. В.5. Модификация TRM202-X.CC

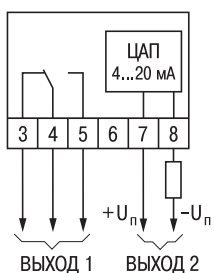


Рис. В.6. Модификация ТРМ202-Х.ПИ

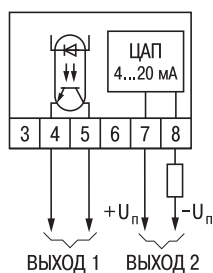


Рис. В.7. Модификация ТРМ202-Х.КИ

Продолжение прил. В

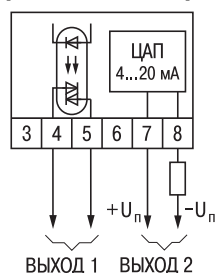


Рис. В.8. Модификация ТРМ202-Х.СИ

Приложение Г

ПОДКЛЮЧЕНИЕ ВХОДНЫХ ТЕРМОПРЕОБРАЗОВАТЕЛЕЙ СОПРОТИВЛЕНИЯ К ТРМ202 ПО ДВУХПРОВОДНОЙ СХЕМЕ

Г1. Подключение термопреобразователя к прибору по двухпроводной схеме производится в случае невозможности использования трехпроводной схемы, например при использовании ранее проложенных монтажных трасс. При таком соединении показания прибора будут зависеть от изменения сопротивления проводов линии связи "датчики-прибор", происходящего под воздействием температуры окружающего воздуха.

Г2. Перед началом работы установить переключки между контактами 9-10 (для 1-го входа) и 13-14 (для 2-го входа) выходного разъема прибора, а двухпроводную линию подключить соответственно к контактам 9 - 11 и 12 - 14.

Г3. Подключить к противоположным от прибора концам линии связи "датчик-прибор" вместо термопреобразователя магазин сопротивлений с классом точности не хуже 0,05 (например Р4831).

Г4. Установить на магазине значение, равное сопротивлению термопреобразователя при температуре 0°C (50 или 100 Ом, в зависимости от типа датчика).

Г5. Подать на прибор питание и через 15...20 с по показаниям цифрового индикатора определить величину отклонения температуры от 0°C для каждого канала измерения.

Г6. Ввести в память прибора значение параметров "сдвиг характеристики" **SH1** (**SH2**) для каждого канала, равное по величине показаниям прибора, но взятое с противоположным знаком.

Г7. Проверить правильность коррекции, для чего не изменяя значения сопротивления на магазине, перевести прибор в режим измерения температуры и убедиться, что при этом его показания равны $0 \pm 0,2^{\circ}\text{C}$.

Г8. Отключить питание от прибора, отсоединить линию связи от магазина сопротивлений и подключить ее к термопреобразователю.

Г9. После выполнения указанных действий прибор готов к дальнейшей работе.

ВОЗМОЖНЫЕ НЕИСПРАВНОСТИ И СПОСОБЫ ИХ УСТРАНЕНИЯ

Проявление	Возможная причина	Способ устранения
1	2	3
На индикаторе в режиме РАБОТА при подключенном датчике отображаются Err.5	Неисправность датчика	Замена датчика
	Обрыв или короткое замыкание линии связи "датчик-прибор"	Устранение причины неисправности
	Неверный код типа датчика	Установить код, соответствующий используемому датчику
	Неверно произведено подключение по 2-х проводной схеме соединения прибора с датчиком	Установить перемычку между клеммами 9-10 для первого канала и 13-14 для второго канала
Неверное подключение датчика к прибору	Проверить по РЭ схему подключения прибора и датчиков	

1	2	3
Значение температуры в режиме РАБОТА на индикаторе не соответствует реальной	Неверный код типа датчика	Установить код, соответствующий используемому датчику
	Введено неверное значение параметров "сдвиг характеристики" и "наклон характеристики"	Установить необходимые значения параметров SH1 (SH2) , KU1 (KU2) . Если коррекция не нужна, установить 0.0 и 1.000, соответственно.
	Используется 2-х проводная схема соединения прибора с датчиком	Воспользоваться рекомендациями <i>прил.Г</i> РЭ
	Действие электромагнитных помех	Экранировать линию связи датчика с прибором, экран заземлить в одной точке
На индикаторе при наличии токового сигнала отображаются нули	Неверное подключение датчика к прибору	Уточнить в РЭ схему подключения датчика

72

1	2	3
Показания ЛУ1 (ЛУ2) дублируют показания ЛУ2 (ЛУ1)	На вход обоих логических устройств подана одна регулируемая величина	Задать параметру iLU1 значение P_{u1} , параметру iLU2 значение P_{u2}
Не работает выходное устройство	Задан неверный режим работы логического устройства	Задать в параметрах CmP1 (CmP2) или CtL1 (CtL2) требуемый режим работы (нагреватель, холодильник и т.д.)
	Значение гистерезиса компаратора непропорционально велико по сравнению с величиной уставки. При включении прибора температура оказывается в зоне $T_{ver} \pm HYS$	Изменить значение (HYS1 , HYS2)
	Задана задержка включения выходного устройства	Задать параметру don1 (don2) значение D
Выходное устройство не срабатывает при достижении заданных границ	Введено минимальное время нахождения выходного устройства во включенном или(и) выключенном состоянии	Задать параметрам ton1 и toF1 значение D
	Задана задержка выключения выходного устройства	Задать параметру doF1 (doF2) значение D
	На вход логического устройства подана разность входов.	Задать параметру iLU1 значение P_{u1} , а параметру iLU2 – P_{u2} .

73

СВИДЕТЕЛЬСТВО О ПРИЕМКЕ И ПРОДАЖЕ

Прибор ТРМ202, заводской номер

соответствует паспортным данным и признан годным к эксплуатации.

Дата выпуска _____

Штамп ОТК _____ Дата продажи _____