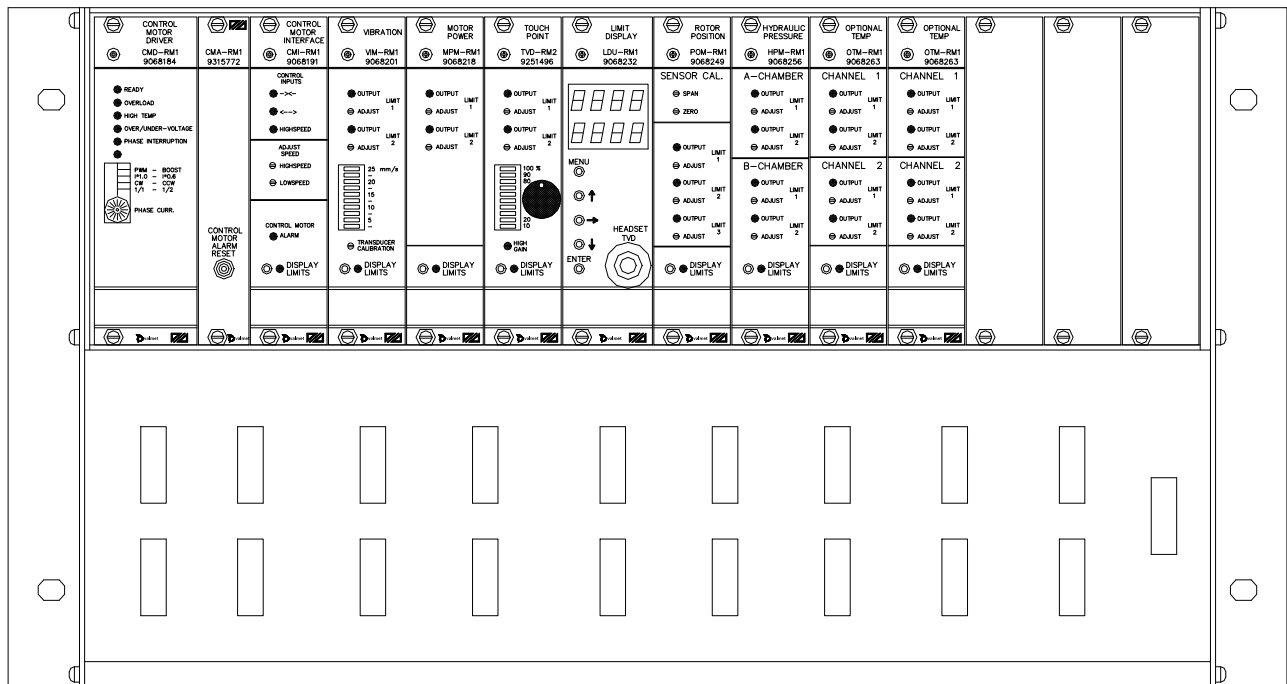




ПРОГРАММИРОВАНИЕ RMS-EX1



СОДЕРЖАНИЕ

1	СВЯЗЬ С НАМИ.....	2
2	ОБЩЕЕ.....	3
3	ВЫБОР МЕНЮ	4
4	ПАРАМЕТРЫ ДЛЯ ДИАПАЗОНОВ	5
5	ПАРАМЕТРЫ ДЛЯ ПРОИЗВОДСТВЕННОЙ ПОЗИЦИИ (только если задействован RMS).....	6
6	ПАРАМЕТРЫ ДЛЯ ТОЧКИ КАСАНИЯ (только если задействован RMS).....	6
7	ПАРАМЕТРЫ ДЛЯ ИЗНОСА ГАРНИТУРЫ (только если задействован RMS)	7
8	СООБЩЕНИЯ НА ДИСПЛЕЕ.....	7

1 СВЯЗЬ С НАМИ

По вопросам закупок, разработки, производства и обслуживания:

Dametric AB

Jägerhorns Väg 19, SE 141 75 Kungens Kurva, Sweden (Швеция)

Тел.: +46-8 556 477 00

Факс: +46-8 556 477 29

e-mail: service@dametric.se

Веб-сайт: www.dametric.se

dametric 

Valmet 

2 ОБЩЕЕ

Начало функции программирования

F1rA	MENU	Начинает/заканчивает функцию программирования
	↑	Шаг в предыдущее меню
	→	
	↓	Шаг в следующее меню
	ENTER	Редакция выбранного меню

Нажать на кнопку MENU для начала функции программирования. Верхний ряд дисплея показывает название меню и кнопки "↑" и "↓"используемых для шага между меню. Если контрольная функция RMS не используется, меню не отображаются и могут быть достигнуты только параметры диапазона.

Выбор параметра

Верхний ряд показывает величину и нижний - название параметра.

5.00	MENU	Возврат к выбору меню
	↑	Шаг к предыдущему параметру
	→	
Power	↓	Шаг к следующему параметру
	ENTER	Редакция выбранного параметра

Использовать кнопки "↑" и "↓"для шага между параметрами и нажать кнопку "ENTER" для редакции.

Редакция (дисплей мерцает)

5.00	MENU	Оконч редактир и возвр. к выбору параметра
	↑	Увеличение величины
	→	Получение стандартного значения
Power	↓	Уменьшение величины
	ENTER	Сохранение величины

Дисплей, мерцающий, указывает на то, что величина может быть изменена.

Используйте кнопки "↑" и "↓" для изменения величины. Нажмите кнопку "ENTER" для сохранения величины (мерцание прекращается), или нажмите кнопку "MENU" для возвращения без сохранения.

Нажмите кнопку "MENU" для возвращения к выбору параметров, нажмите снова кнопку "MENU" для возвращения к выбору меню и в конце нажмите кнопку "MENU" для завершения функции программирования (дисплей выключен).

3 ВЫБОР МЕНЮ

Параметры могут быть показаны двумя способами в зависимости от установки параметра "ErCE".

1. Четыре меню показаны, если функция RMC (Rotor Movement Control Контроль Движения Ротора) задействована (параметр "ErCE" установлен на "1"):

F1rA	Параметры для Диапазонов
F2Pr	Параметры для Производственной Позиции
F3tP	Параметры для Точки Касания
F4PL	Параметры для Износа Гарнитуры

2. Если RMC невозможно задействовать (параметр "ErCE" установлен на "0"), могут быть достигнуты только параметры меню ниже "F1rA". Другие параметры тогда не имеют значения.

F1rA	Параметры для диапазонов
PoEr	Питание Главного Двигателя
FdPL	Защита Подачи, Длина Поршня
FdSd	Защита Подачи, Безопасное Расстояние
Fdto	Защита Подачи, Таймаут
PoS	Длина Хода Датчика Сигнализации Положения
HP-A	НРМ-А, Диапазон
HP-b	НРМ-В, Диапазон
FrbF	Результат Защиты Подачи, РОМ величина перед FG
FrAF	Результат Защиты Подачи, РОМ величина перед FG
FrdI	Результат Защиты Подачи, Разница
ErCE	RMC функция
dISP	Дисплей
F2Pr	Параметры Производственного Положения
PrPO	Смещение Производственного Положения
PrPS	Установка Производственного Положения
PrLP	Предел производственной мощности, Мощность
PrLT	Предел производственной мощности, Время
PrP0...9	Производственное Положение 0...9 (10 величин)
Potr	РОТ-передатчик реверсированный (для Панели рафинеров)
F3tP	Параметры для Точки Касания
tPLE	Уровень Точки Касания
tPtI	Время Точки Касания
tPFU	Функция Точки Касания (Автоматический/полу/ручной)
tPP0...9	Положение Точки Касания (10 величин)
F4PL	Параметры для Износа Гарнитуры
PLrE	Повторная установка износа гарнитуры
PLoF	Стартовая позиция для износа гарнитуры
PLdI	Износ гарнитуры

4 ПАРАМЕТРЫ ДЛЯ ДИАПАЗОНОВ

PoEr Мощность Главного Двигателя

Параметр для номинальной мощности главного двигателя. Шаг между 0.05 и 50 MW в шагах 1, 2 или 5 MW (в зависимости от диапазона). Величина умолчания 5 MW.

FdPL Длина Поршня Защиты Подачи

Данный параметр устанавливается в зависимости от движения ротора при повторной установке защиты подачи. Установка на 0 (ноль) если клапан защиты подачи не используется. Шаг между 0 и 5.0 мм в шагах 0.1 мм. Величина умолчания 1.0 мм.

FdSd Безопасное Расстояние Защиты Подачи

Ротор будет сдвинут на безопасное расстояние Защиты Подачи. Шаг между 0 и 5.0 мм в шагах 0.1 мм. Величина умолчания 1.0 мм.

Fdto Таймаут Защиты Подачи

Общее время использования повторной установки Защиты Подачи. Временной аварийный сигнал будет генерирован, если последовательность Защиты Подачи длиннее установленного времени. Шаг между 5 и 60с в шагах 1с. Величина умолчания 10с.

PoSЛ Длина Хода Позиционного Датчика

Длина хода позиционного датчика ротора. Для ROT-50 это 50 мм. Шаг между 10 и 200 мм шагами в 10 мм. Величина умолчания 50 мм.

HP-A Диапазон НРМ А-камеры

Параметр для номинального давления камеры А. Шаг между 10 и 150 ton шагами в 0.5 ton . Величина умолчания 50 ton.

HP-b Диапазон НРМ В-камеры

Параметр для номинального давления камеры В. Шаг между 10 и 150 ton шагами в 0.5 ton. Величина умолчания 50 ton.

FrbF Результат Защиты Подачи, РОМ величина перед FG

Величина FrbF – это величина РОМ при бл. 0.5с до того, как была активирована повторная установка FG . Величина не может быть изменена.

FrAF Результат Защиты Подачи, РОМ величина после FG

Величина "FrAF" – это величина РОМ после того, как ротор прошел расстояние, которое соответствует рассчитанному расстоянию FG ("FdPL" + "FdSd"). Блок LDU измеряет импульсы (0.01мм/импульс) с блока СМІ .

FrdI Результат Защиты Подачи, Разница

"FrdI" является разницей между "FrbF" и "FrAF". Контактный сигнал FG будет генерирован, если результат находится в пределах позволенного интервала. Если вне интервала, вместо этого будет генерирован Аварийный сигнал FG . Нижний предел 100 % от "FdPL" + 50 % от "FdSd".

Верхний предел 100 % от "FdPL" + 150 % от "FdSd".

ErCE Функция RMC

Установить параметр на "1", при использовании функции RMC (RMC = Rotor Movement Control Контроль Движения Ротора). Если "0", то могут быть достигнуты только параметры в данном меню пока остальные не интересуют.

dISP Дисплей

Установите параметр на 1 для дисплея PDU или на 2 для коммуникации с панелью операторов.

5 ПАРАМЕТРЫ ДЛЯ ПРОИЗВОДСТВЕННОЙ ПОЗИЦИИ (только если задействован RMS)

PrPO Смещение Производственной Позиции

Расстояние между 'Производственной Позицией' и 'Позицией Пуска Производства'. Шагнуть между 0.1 и 20 мм шагами в 0.1 мм, величина умолчания 2.0 мм.

PrPS Установка Производственной Позиции (устанавливаемая вручную величина)

Установить на 0 для нормальной функции RMS. Установить на любую другую величину для предопределенной 'Позиции Пуска Производства' Шагнуть между 0 и 50 мм шагами в 0.1 мм, величина умолчания 0 мм.

PrLP Мощность, Предел Производственной Мощности

Минимальная мощность главного двигателя для сохранения новой 'Производственной Позиции'. Шагнуть между 0 и 100 % мощности главного двигателя шагами в 1 %, величина умолчания 50 %.

PrLt Предел Мощности Производства, Время

Минимальное время для сохранения новой 'Производственной Позиции'. Шагнуть между 0 и 3600 с шагами в 10 с, величина умолчания 10 с.

PrPO...9 Производственная Позиция 0...9 (10 величин)

Параметр сохраняется при повторной установке Защиты Поддачи, если мощность главного двигателя выше параметра "PrLP" и в течение более долгого времени выше, чем параметр "PrLt".

Как правило, не требует изменения, но 0-позиция может быть установлена между 0 и 50 мм шагами в 0.01 мм. Позиции от 1 до 9 не могут быть изменены. Параметры сдвигаются на один шаг для каждой новой величины. Позиция 0 является последней, позиция 9 – самой старшей.

Potr ROT-реверсированный передатчик (для Панели рафинеров)

Установить на 1 для изменения направления считывания датчиком позиции ротора (50.00 во внутренней позиции, 0.00 во внешней). Шагнуть между 0 и 1, величина умолчания 0. 5.

6 ПАРАМЕТРЫ ДЛЯ ТОЧКИ КАСНИЯ (только если задействован RMS)

tPLE Уровень Точки Касания

Минимальный уровень TVD для допуска Положения Касания. Шагнуть между 0 и 100 % уровня шагами в 5 %, величина умолчания 40 %.

tPtI Время Точки Касания

Минимальное время для допуска Положения Касания. Шагнуть между 0 и 10 с шагами в 0.1 с, величина умолчания 0.5с.

tPFU Функция Точки Касания (Автоматический/полу/ручной)

0 означает, что функция задействована, 1 означает ручную и 2 означает полуавтоматическую последовательность Точки Касания. Шагать между 0 и 2, величина умолчания 1.

tPP0...9 Положение Точки Касания (10 величин)

Параметр сохранен, когда Точка Касания допущена (уровень TVD выше, чем "tPLE" в течение более длительного времени, чем "tPtI"). Параметры не могут быть изменены и смещены на одну позицию для каждой нового сохраненного Положения Касания "tPP0" является самой последней, "tPP9" – самой старой.

7 ПАРАМЕТРЫ ДЛЯ ИЗНОСА ГАРНИТУРЫ (только если задействован RMS)

PLrE Повторная установка Износа Гарнитуры

Величина “0” включает измерение износа гарнитуры, величина “1” является нормальной величиной, “2” означает, что функция RMS не калибрована. Параметр автоматически установлен на “2”, если сигнал TVD исчезает на более, чем 10 секунд или если позиция ротора указывает на отклоненную от нормы величину. “2” также означает, что функция RMS не имеет действительной стартовой позиции.

Шаг между 0 и 2, величина умолчания 1. Если величина “2” установлена по ошибке, она может быть вручную установлена на ”1” для получения обратно предыдущей стартовой позиции. Параметр автоматически изменяется с “2” на “1” во время калибровки функции RMS.

PLoF Стартовая Позиция Износа Гарнитуры

Параметр удерживает первую ’Позицию Пуска Производства’ после замены гарнитур.

Параметр как правило не следует менять. Он может быть установлен между 0 и 50 мм шагами в 0.01 мм.

PLdI Износ Гарнитуры

Расчет износа гарнитуры. Параметр не может быть изменен.

8 СООБЩЕНИЯ НА ДИСПЛЕЕ

АКТИВИРОВАННАЯ ЗАЩИТА ПОДАЧИ

1.80

MENU

Не используется

↑

Не используется →

↓

Не используется

Fd

ENTER

Не используется

Дисплей показывает ”Fd” и действующую величину Позиции Ротора когда активирована повторная установка Защиты Подачи. Величина меняется во время работы шагового двигателя (прибл. 4 – 10 с). Дисплей показывает соответствующее движение ротора на верхней строке и "FdCO" или "FdAL" нижней строке, когда завершен отвод Защиты Подачи. Дисплей выключен, когда сигнал повторной установки FG реактивирован или если нажата кнопка MENU . Активированный сигнал повторно установленного FG будет выталкивать блок из любой другой программной функции.

RMS Погрешность идентификации

Err2

MENU

Не используется

↑

Не используется

→

Не используется

↓

Не используется

ENTER

Не используется

”Error 2”загорается, если нажата кнопка ”DISPLAY LIMITS” на любом блоке RMS и блок LDU не может его идентифицировать. Повреждение электрической цепи в интерфейсе RMS является возможным направлением.

Блок RMS может работать относительно измеренных величин и сравнения пределов.

Сообщение сохраняется в течение примерно 2 с и повторяется, если тот же самый блок RMS снова активирован.