



GMS-V1X01 GMS-V1X02 Kalibrering

Innehåll

| | | |
|-----|---|---|
| 1 | ALLMÄNT | 2 |
| 2 | DOKUMENTREVISION | 2 |
| 3 | POM KALIBRERING | 2 |
| 3.1 | VIM Refiner vibration | 2 |
| 3.2 | TVD Touch vibration | 2 |
| 3.3 | CMD Control motor | 2 |
| 3.4 | HPA(B) Hydraulic pressure A resp. B | 3 |
| 3.5 | OT1/OT2 Temp fr./to bearing | 3 |
| 3.6 | MPM Main motor power | 4 |
| 3.7 | AIN Analog input | 4 |
| 4 | KONTAKT | 4 |

1 Allmänt

Vi installation så måste en av BRM-enhetens mätfunktioner kalibreras och det är rotorpositionen (POM). Övriga funktioner är kalibrerade vid leverans mot absoluta givarvärden.

De funktioner som kan kalibreras finns med nedan om det skulle visa sig att en om-kalibrering blir nödvändigt.

2 Dokumentrevision

2019-07-31/BL

Skapad.

2020-02-26/BL

Uppdaterad, gäller både GMS-V1X01 och GMS-V1X02.

3 POM kalibrering

Kalibrering av rotorpositions-mätningen innebär att givaren kalibreras mot mätförstärkaren i BRM-enheten. Detta skall göras vid installation samt då någon av BRM-enheten eller givaren bytts ut.

Gör så här:

På BRM-enhetens display.

- Stega med NEXT till "Rotor position" visas på övre raden.
- Stega med PLUS tills "Zero Cal." visas.

På rotorpositionsgivaren.

- Tryck in rotorpositionsgivarens mätspets helt och håll kvar.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit".
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 0.00 ± 0.01 mm.
- Stega med PLUS tills "Span Cal." visas.

På rotorpositionsgivaren.

- Släpp rotorpositionsgivarens mätspets helt så den återgår till dess yttersta läge.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit". Värdet bör visa 50.00 ± 4.00 mm
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 50.00 ± 0.01 mm.

Kalibreringen är klar.

3.1 VIM Refiner vibration

Funktionen kan inte kalibreras.

3.2 TVD Touch vibration

Funktionen kan inte kalibreras.

3.3 CMD Control motor

Funktionen kan inte kalibreras.

3.4 HPA(B) Hydraulic pressure A resp. B

I exemplet förutsätter vi att HPA/B Range är inställt till 50.00 ton.

Samma procedur för HPA som HPB. Anslut in 4-20 mA simulator till ingång för vald mätfunktion HPA eller HPB.

På BRM-enhetens display.

- Stega med NEXT till "Hydr. Pressure A(B)" visas på övre raden.
- Stega med PLUS tills "Zero Cal." visas.

Extern 4-20mA simulator.

- Ställ in värdet 4.00 mA.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit".
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 0.00 ± 0.01 ton.
- Stega med PLUS tills "Span Cal." visas.

Extern 4-20mA simulator.

- Ställ in värdet 20.00 mA.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit".
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 50.00 ± 0.01 ton (*).

Kalibreringen är klar. (*) = Med 50.0 ton som inställning för HPA/B Range.

3.5 OT1/OT2 Temp fr./to bearing

Samma procedur för OT1 som OT2. Anslut in PT-100 simulator till ingång för vald mätfunktion OT1 eller OT2.

På BRM-enhetens display.

- Stega med NEXT till "Temp. Fr./To bearing" visas på övre raden.
- Stega med PLUS tills "Zero Cal." visas.

Extern PT-100 simulator.

- Ställ in värdet 0.0 °C.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit".
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 0.00 ± 0.1 °C.
- Stega med PLUS tills "Span Cal." visas.

Extern PT-100 simulator.

- Ställ in värdet 100.0 °C.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit".
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 100.00 ± 100.1 °C.

Kalibreringen är klar.

3.6 MPM Main motor power

I exemplet förutsätter vi att MPM Range är inställt till 10.00 MW.

Anslut in 4-20 mA simulator till ingång för vald mätfunktion MPM.

På BRM-enhetens display.

- Stega med NEXT till "Main motor power A(B)" visas på övre raden.
- Stega med PLUS tills "Zero Cal." visas.

Extern 4-20mA simulator.

- Ställ in värdet 4.00 mA.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit".
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 0.00 ± 0.01 MW.
- Stega med PLUS tills "Span Cal." visas.

Extern 4-20mA simulator.

- Ställ in värdet 20.00 mA.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit".
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 10.00 ± 0.01 MW (*).

Kalibreringen är klar. (*) = Med 10.0 MW som inställning för MPM Range.

3.7 AIN Analog input

I exemplet förutsätter vi att AIN Range är inställt till 10.00.

Anslut in 4-20 mA simulator till ingång för vald mätfunktion AIN.

På BRM-enhetens display.

- Stega med NEXT till "Analog input" visas på övre raden.
- Stega med PLUS tills "Zero Cal." visas.

Extern 4-20mA simulator.

- Ställ in värdet 4.00 mA.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit".
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 0.00 ± 0.01 .
- Stega med PLUS tills "Span Cal." visas.

Extern 4-20mA simulator.

- Ställ in värdet 20.00 mA.

På BRM-enhetens display.

- Tryck ENT för att editera, "Sel" ersätts av "Edit".
- Tryck ENT i ca 1 sekund. "Sel" visas igen och värdet skall visa 50.00 ± 0.01 (*).

Kalibreringen är klar. (*) = Med 10.0 som inställning för AIN Range.

4 KONTAKT

Utveckling, produktion och underhåll:

Dametric AB

Jägerhorns Väg 19, 141 75 Kungens Kurva

Telefon: 08-556 477 00

E-post: service@dametric.se

Websida: www.dametric.se

dametric 

Valmet 