



# ТРМ1

**Измеритель-регулятор микропроцессорный  
одноканальный**



**Руководство по эксплуатации**

КУВФ.421210.002 РЭ8

07.2022

версия 1.43

# Содержание

<b>Введение .....</b>	<b>4</b>
<b>Предупреждающие сообщения.....</b>	<b>5</b>
<b>Используемые аббревиатуры.....</b>	<b>6</b>
<b>Соответствие символов ЦИ буквам латинского алфавита .....</b>	<b>7</b>
<b>1 Назначение и функции .....</b>	<b>8</b>
<b>2 Технические характеристики и условия эксплуатации .....</b>	<b>9</b>
2.1 Технические характеристики .....	9
2.2 Условия эксплуатации.....	14
<b>3 Меры безопасности.....</b>	<b>15</b>
<b>4 Монтаж .....</b>	<b>16</b>
4.1 Установка прибора щитового крепления Щ1 .....	16
4.2 Установка прибора щитового крепления Щ2 .....	17
4.3 Установка прибора щитового крепления Щ5 .....	18
4.4 Установка прибора DIN-реечного крепления Д .....	18
4.5 Установка прибора настенного крепления Н .....	19
<b>5 Подключение .....</b>	<b>21</b>
5.1 Рекомендации по подключению.....	21
5.2 Схемы гальванической развязки .....	21
5.3 Порядок первого включения.....	22
5.4 Назначение контактов клеммника .....	22
5.5 Подключение по интерфейсу RS-485.....	23
5.6 Подключение датчиков .....	24
5.6.1 Общие сведения .....	24
5.6.2 Подключение ТС по трехпроводной схеме .....	25
5.6.3 Подключение ТС по двухпроводной схеме .....	25
5.6.4 Подключение ТП .....	26
5.6.5 Подключение датчиков с унифицированным выходным сигналом тока или напряжения .....	26
5.7 Подключение нагрузки к ВУ .....	28
5.7.1 Подключение нагрузки к ВУ типа «Р» .....	28
5.7.2 Подключение нагрузки к ВУ типа «К» .....	28
5.7.3 Подключение нагрузки к ВУ типа «Т» .....	28
5.7.4 Подключение нагрузки к ВУ типа «С» .....	28
5.7.5 Подключение нагрузки к ВУ типа «И» .....	29
5.7.6 Подключение нагрузки к ВУ типа «У» .....	30
<b>6 Эксплуатация.....</b>	<b>31</b>
6.1 Принцип работы .....	31
6.2 Управление и индикация .....	32
6.3 Включение и работа .....	35
<b>7 Настройка.....</b>	<b>37</b>
7.1 Настройка параметров .....	37
7.2 Настройка входа .....	37
7.2.1 Коррекция показаний прибора .....	42
7.3 Настройка дискретного ВУ.....	43
7.4 Настройка аналогового ВУ .....	49
7.5 Диагностика неисправности контура регулирования .....	52
7.6 Настройка индикации.....	53
7.6.1 Выходная мощность .....	54

7.6.2 Настройка экранов .....	56
7.7 Настройка RS-485 .....	57
7.8 Настройка защиты от редактирования и скрытия параметров.....	58
7.9 Восстановление заводских настроек.....	59
<b>8 Техническое обслуживание.....</b>	<b>61</b>
8.1 Общие указания .....	61
<b>9 Комплектность .....</b>	<b>61</b>
<b>10 Маркировка .....</b>	<b>61</b>
<b>11 Упаковка .....</b>	<b>62</b>
<b>12 Транспортирование и хранение .....</b>	<b>62</b>
<b>13 Гарантийные обязательства .....</b>	<b>62</b>
<b>ПРИЛОЖЕНИЕ А. Перечень подключаемых датчиков.....</b>	<b>63</b>
<b>ПРИЛОЖЕНИЕ Б. Список регистров Modbus.....</b>	<b>65</b>

## Введение

Настоящее руководство по эксплуатации предназначено для ознакомления обслуживающего персонала с устройством, принципом действия, конструкцией, технической эксплуатацией и обслуживанием одноканального измерителя-регулятора с универсальным входом TPM1, в дальнейшем по тексту именуемого «прибор» или «TPM1».

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

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

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

**TPM1 – X.Y2.XX.RS**

<b>Тип корпуса:</b> <b>Щ1</b> – щитовой, 96х96х53 мм, IP54 со стороны передней панели; <b>Щ2</b> – щитовой, 96х48х100 мм, IP54 со стороны передней панели; <b>Щ5</b> – щитовой, 48х48х103 мм, IP54 со стороны передней панели; <b>Д</b> – DIN-реечный, 90х88х59 мм, IP54 со стороны передней панели; <b>Н</b> – настенный, 129х110х69 мм, IP54	
<b>Тип входа:</b> <b>У2</b> – универсальные измерительные входы, два индикатора красного цвета; <b>У3</b> – универсальные измерительные входы, два индикатора зеленого цвета	
<b>Тип выхода:</b> <b>Р</b> – электромагнитное реле 8 А 220 В; <b>К</b> – транзисторная оптопара n-p-n типа 400 мА 60 В; <b>С</b> – симисторная оптопара 50 мА 250 В; <b>Т</b> – выход 4...6 В 40 мА для управления внешним твердотельным реле; <b>И</b> – ЦАП «параметр – ток 4...20 мА»; <b>У</b> – ЦАП «параметр – напряжение 0...10 В».	
<b>Дополнительный выход:</b> <b>RS</b> – интерфейс RS-485; <нет> – встроенный ИП24.	

## Предупреждающие сообщения

В данном руководстве применяются следующие предупреждения:



### **ОПАСНОСТЬ**

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



### **ВНИМАНИЕ**

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



### **ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

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



### **ПРИМЕЧАНИЕ**

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

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

## Используемые аббревиатуры

**ВУ** – выходное устройство;

**ДХС** – датчик «холодного спая»;

**ИМ** – исполнительный механизм;

**ИП24** – источник питания 24 В для подключаемых датчиков;

**КХС** – компенсация «холодного спая»;

**ЛУ** – логическое устройство;

**НСХ** – номинальная статическая характеристика;

**ПК** – персональный компьютер;

**ТП** – преобразователь термоэлектрический (термопара);

**ТС** – термопреобразователь сопротивления;

**ЦАП** – цифро-аналоговый преобразователь;

**ЦИ** – цифровой индикатор;

**ШИМ** – широтно-импульсная модуляция.

# Соответствие символов ЦИ буквам латинского алфавита

<i>A</i>	<i>b</i>	<i>C</i>	<i>d</i>	<i>E</i>	<i>F</i>	<i>G</i>	<i>H</i>	<i>i</i>	<i>J</i>	<i>K</i>	<i>L</i>	<i>M</i>	<i>n</i>	<i>O</i>	<i>P</i>	<i>Q</i>	<i>r</i>	<i>S</i>	<i>t</i>	<i>u</i>	<i>V</i>	<i>W</i>	<i>X</i>	<i>Y</i>	<i>Z</i>
A	b	C	d	E	F	G	H	i	J	K	L	M	n	O	P	Q	r	S	t	u	V	W	X	Y	Z

# 1 Назначение и функции

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

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

Прибор зарегистрирован в Государственном реестре средств измерений.

## Функции прибора

Работа с входными сигналами:

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

Индикация и настройка:

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

Управление ИМ:

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

Обработка аварийных ситуаций:

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

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

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

## 2 Технические характеристики и условия эксплуатации

### 2.1 Технические характеристики

Таблица 2.1 – Характеристики прибора

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

Продолжение таблицы 2.1

Наименование		Значение
	Номинальное сопротивление встроенного шунтирующего резистора	39,2 Ом***
	Величина максимально допустимого напряжения на измерительных клеммах	3 В
	Время установления рабочего режима при измерении входных сигналов, не более	10 мин
<b>Выходные устройства (ВУ)</b>	Количество ВУ	1****
<b>Интерфейс обмена данными*****</b>	Тип интерфейса	RS-485
	Протокол обмена данными	Modbus RTU, Modbus ASCII
	Режим работы интерфейса	Slave
	Скорость обмена данными	2,4; 4,8; 9,6; 14,4; 19,2; 28,8; 38,4; 57,6; 115,2 кбод/с
	Параметры обмена данными: количество бит данных бит четности количество стоп-бит Задержка ответа прибора	7*****, 8 n, e, o 1, 2 0...20 мс

Продолжение таблицы 2.1



Наименование		Значение
Общие сведения	Габаритные размеры прибора:	
	щитовой Щ1	$(96 \times 96 \times 53) \pm 1$ мм
	щитовой Щ2	$(96 \times 48 \times 100) \pm 1$ мм
	щитовой Щ5	$(48 \times 48 \times 103) \pm 1$ мм
	DIN-реечный Д	$(90 \times 88 \times 59) \pm 1$ мм
	настенный Н	$(129 \times 110 \times 69) \pm 1$ мм
	Степень защиты корпуса:	
	со стороны лицевой панели (кроме корпуса Д)	IP54
	со стороны лицевой панели (для корпуса Д)	IP20
	со стороны задней панели (кроме корпуса Н)	IP20
	со стороны задней панели (для корпуса Н)	IP54
	Масса прибора:	
	с упаковкой, не более (кроме корпуса Н)	0,4 кг
	с упаковкой, не более (для корпуса Н)	0,5 кг
	без упаковки, не более (кроме корпуса Н)	0,25 кг
	без упаковки, не более (для корпуса Н)	0,4 кг
Средний срок службы		12 лет
<b>ПРИМЕЧАНИЕ</b>  <ul style="list-style-type: none"> <li>* Только для модификации прибора со встроенным источником питания 24 В. ИП предназначен только для питания датчиков, подключаемых к прибору.</li> <li>** С учетом старения за межповерочный интервал. Для ТП данные при включенной КХС.</li> <li>*** Встроенный токовый шунт для работы с сигналом тока подключается DIP-переключателем на боковой стенке корпуса в соответствии с используемым измерительным каналом.</li> <li>**** Характеристики ВУ в соответствии с их типом (см. <a href="#">таблицу 2.4</a>).</li> <li>***** Только для модификации прибора с интерфейсом RS-485.</li> <li>***** Только для Modbus ASCII.</li> </ul>		

Таблица 2.2 – Датчики и входные сигналы

Сигнал датчика (условное обозначение НСХ первичного преобразователя)	Диапазон измерения	Дискретность измерения, не менее	Значение единицы младшего разряда*
<b>Термопреобразователи сопротивления по ГОСТ 6651-2009</b>			
50M ( $\alpha = 0,00428$ °C <sup>-1</sup> )	–180...+200 °C	0,1 °C	0,1; 1,0 °C
Pt50 ( $\alpha = 0,00385$ °C <sup>-1</sup> )	–200...+850 °C		0,1; 1,0 °C
50П ( $\alpha = 0,00391$ °C <sup>-1</sup> )	–200...+850 °C		0,1; 1,0 °C
Cu50 ( $\alpha = 0,00426$ °C <sup>-1</sup> )	–50...+200 °C		0,1 °C
100M ( $\alpha = 0,00428$ °C <sup>-1</sup> )	–180...+200 °C		0,1; 1,0 °C
Pt100 ( $\alpha = 0,00385$ °C <sup>-1</sup> )	–200...+850 °C		0,1; 1,0 °C
100П ( $\alpha = 0,00391$ °C <sup>-1</sup> )	–200...+850 °C		0,1; 1,0 °C
Cu100 ( $\alpha = 0,00426$ °C <sup>-1</sup> )	–50...+200 °C		0,1 °C
100H ( $\alpha = 0,00617$ °C <sup>-1</sup> )	–60...+180 °C		0,1 °C

Продолжение таблицы 2.2

Сигнал датчика (условное обозначение НСХ первичного преобразователя)	Диапазон измерения	Дискретность измерения, не менее	Значение единицы младшего разряда*
500M ( $\alpha = 0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-180...+200 $^{\circ}\text{C}$		0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
Pt500 ( $\alpha = 0,00385 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-200...+850 $^{\circ}\text{C}$		0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
500П ( $\alpha = 0,00391 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-200...+850 $^{\circ}\text{C}$		0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
Cu500 ( $\alpha = 0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-50...+200 $^{\circ}\text{C}$		0,1 $^{\circ}\text{C}$
500Н ( $\alpha = 0,00617 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-60...+180 $^{\circ}\text{C}$		0,1 $^{\circ}\text{C}$
1000M ( $\alpha = 0,00428 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-180...+200 $^{\circ}\text{C}$		0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
Pt1000 ( $\alpha = 0,00385 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-200...+850 $^{\circ}\text{C}$		0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
1000П ( $\alpha = 0,00391 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-200...+850 $^{\circ}\text{C}$		0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
Cu1000 ( $\alpha = 0,00426 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-50...+200 $^{\circ}\text{C}$		0,1 $^{\circ}\text{C}$
1000Н ( $\alpha = 0,00617 \text{ }^{\circ}\text{C}^{-1}$ )	-60...+180 $^{\circ}\text{C}$		0,1 $^{\circ}\text{C}$
Термоэлектрические преобразователи по ГОСТ Р 8.585-2001			
ТХК (L)	-200...+800 $^{\circ}\text{C}$	0,1 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТХКн(Е)	-200...+900 $^{\circ}\text{C}$	0,1 $^{\circ}\text{C}$	0,1 $^{\circ}\text{C}$
ТЖК (J)	-200...+1200 $^{\circ}\text{C}$	0,1 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТПП (S)	-50...+1750 $^{\circ}\text{C}$	0,2 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТНН (N)	-200...+1300 $^{\circ}\text{C}$	0,2 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТХА (K)	-200...+1360 $^{\circ}\text{C}$	0,2 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТПП (R)	-50...+1750 $^{\circ}\text{C}$	0,2 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТПР (В)	+200...+1800 $^{\circ}\text{C}$	0,2 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТВР (А-1)	0...+2500 $^{\circ}\text{C}$	0,4 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТВР (А-2)	0...+1800 $^{\circ}\text{C}$	0,2 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТВР (А-3)	0...+1800 $^{\circ}\text{C}$	0,2 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
ТМК (Т)	-250...+400 $^{\circ}\text{C}$	0,1 $^{\circ}\text{C}$	0,1; 1,0 $^{\circ}\text{C}$
Унифицированные сигналы по ГОСТ 26.011-80			
0...1 В	0...1 В	0,1 мВ	0,001 В
0...5 мА	0...5 мА	0,01 мА	0,001 мА
0...20 мА	0...20 мА	0,01 мА	0,01 мА
4...20 мА	4...20 мА	0,01 мА	0,01 мА
Сигналы постоянного напряжения			
-50...+50 мВ	-50...+50 мВ	0,01 мВ	0,01/0,1***



ПРИМЕЧАНИЕ

\* Зависит от параметра положения десятичной точки  $dP/E$  и значения параметров настройки  $ind.L$  и  $ind.H$ .

\*\* НСХ согласно DIN 43710.

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

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

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

Сигнал датчика (условное обозначение НСХ первичного преобразователя)	Диапазон измерения	Дискретность измерения, не менее	Значение единицы младшего разряда*
<b>Пирометры**</b>			
Пирометр РК-15	+400...+1500 °C	0,1 °C	1
Пирометр РК-20	+600...+2000 °C	0,1 °C	1
Пирометр РС-20	+900...+2000 °C	0,1 °C	1
Пирометр РС-25	+1200...+2500 °C	0,1 °C	1
<b>Нестандартизованные сигналы**</b>			
Сu53 ( $\alpha = 0,00426 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}$ ) (гр.23 по ГОСТ 6651-78)	-50...+200 °C	0,1 °C	0,1
Тип L**	0...+900 °C	0,1 °C	0,1
<div> <div><b>i</b></div> <div> <p><b>ПРИМЕЧАНИЕ</b></p> <p>* Зависит от параметра положения десятичной точки <math>dP_L</math> и значения параметров настройки <math>ind.L</math> и <math>ind.H</math>.</p> <p>** Предел допускаемой основной приведенной (от диапазона измерений) погрешности измерения, не более 0,5 % для пирометров и не более 0,25 % для Сu53 (<math>\alpha = 0,00426 \text{ } ^\circ\text{C}^{-1}</math>).</p> </div> </div>			

**Таблица 2.4 – Параметры встроенных ВУ**

Обозначение ВУ	Тип выходного элемента	Технические параметры
<b>ВУ дискретного типа</b>		
<b>Р</b>	Контакты электромагнитного реле	Ток не более 8 А при переменном напряжении не более 250 В и $\cos(\varphi) > 0,4$ . Ток не более 3 А при постоянном напряжении не более 30 В
<b>К</b>	Оптопара транзисторная n-p-n типа	Постоянный ток не более 400 мА при постоянном напряжении не более 60 В
<b>Т</b>	Выход для управления внешним твердотельным реле	Выходной ток не более 40 мА. Выходное напряжение высокого уровня 4...6 В. Выходное напряжение низкого уровня 0...0,7 В
<b>С</b>	Оптопара симисторная	Ток не более 50 мА при переменном напряжении не более 250 В (50 Гц). Ток в импульсном режиме не более 500 мА, время импульса не более 5 мс. Максимальное коммутируемое напряжение в импульсном режиме не более 600 В
<b>ВУ аналогового типа</b>		

Продолжение таблицы 2.4

Обозначение ВУ	Тип выходного элемента	Технические параметры
<b>И</b>	ЦАП «параметр – ток»	Постоянный ток 4...20 мА на внешней нагрузке не более 1 кОм, напряжение питания 12...30 В рассчитывается в зависимости от сопротивления нагрузки (см. <a href="#">раздел 5.7.5</a> )
<b>У</b>	ЦАП «параметр – напряжение»	Постоянное напряжение 0...10 В на внешней нагрузке более 2 кОм, напряжение питания 16...30 В

## 2.2 Условия эксплуатации

Прибор предназначен для эксплуатации в следующих условиях:

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

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

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



### **ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

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

### 3 Меры безопасности

**ОПАСНОСТЬ**

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

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

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

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

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

Не допускается подключение проводов к неиспользуемым клеммам.

## 4 Монтаж

### 4.1 Установка прибора щитового крепления Щ1

Для установки прибора следует:

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



#### ПРИМЕЧАНИЕ

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

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

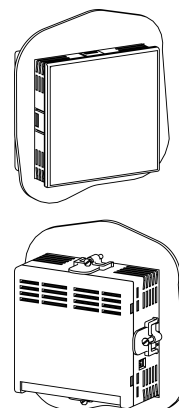


Рисунок 4.1 – Монтаж прибора щитового крепления Щ1

Демонтаж прибора следует производить в обратном порядке.

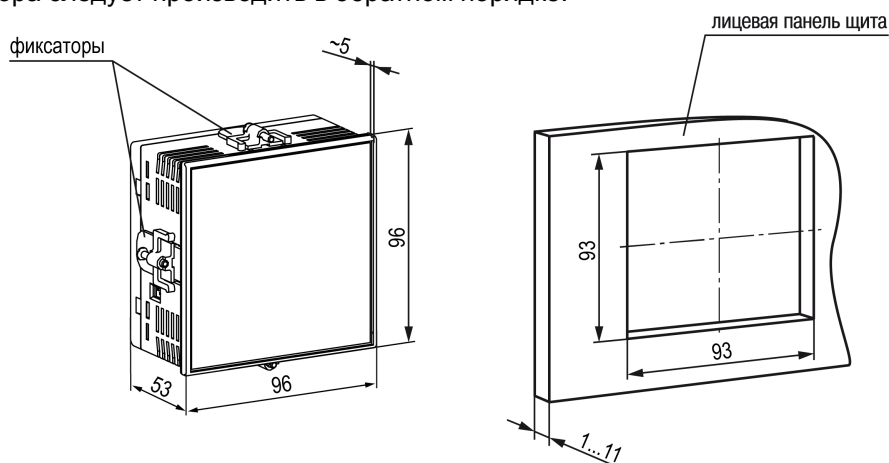


Рисунок 4.2 – Габаритные размеры корпуса Щ1 и монтажного отверстия в щите

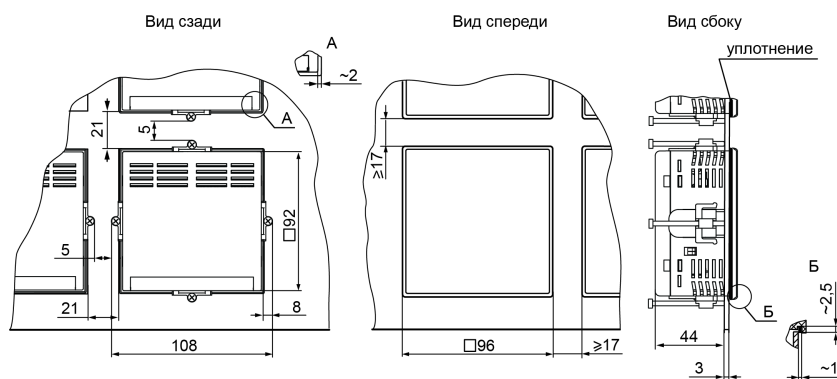


Рисунок 4.3 – Прибор в корпусе Щ1, установленный в щит толщиной 3 мм

## 4.2 Установка прибора щитового крепления Щ2

Для установки прибора следует:

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



### ПРИМЕЧАНИЕ

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

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



### ПРИМЕЧАНИЕ

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

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

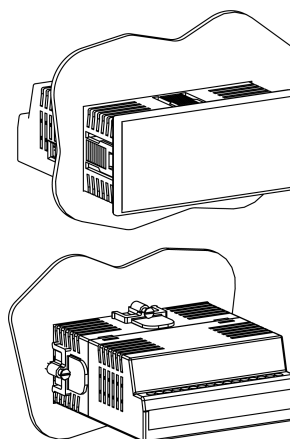


Рисунок 4.4 – Монтаж прибора щитового крепления Щ2

Демонтаж прибора следует производить в обратном порядке.

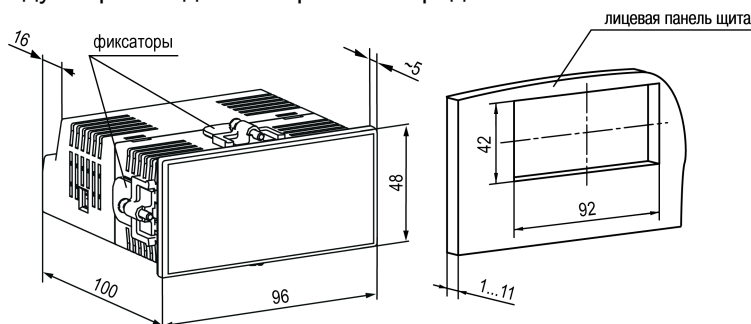


Рисунок 4.5 – Габаритные размеры корпуса Щ2 и монтажного отверстия в щите

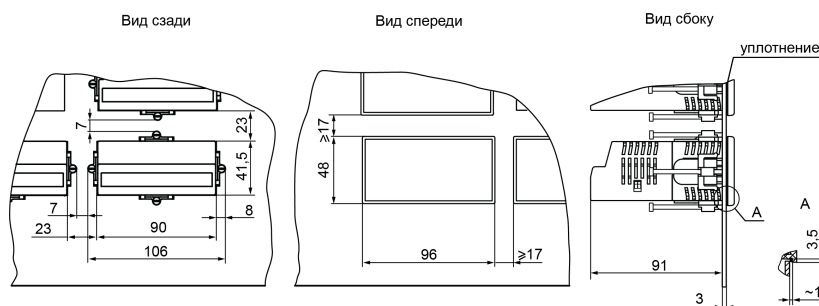


Рисунок 4.6 – Прибор в корпусе Щ2, установленный в щит толщиной 3 мм

### 4.3 Установка прибора щитового крепления Щ5

Для установки прибора следует:

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



#### ПРИМЕЧАНИЕ

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

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

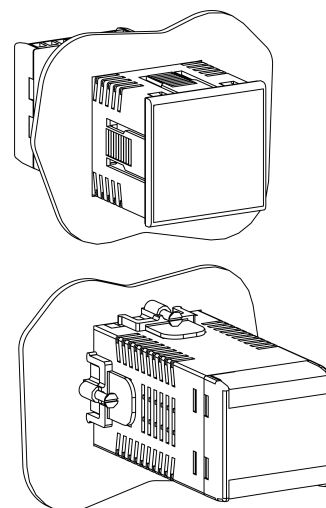


Рисунок 4.7 – Монтаж прибора щитового крепления Щ5

Демонтаж прибора следует производить в обратном порядке.

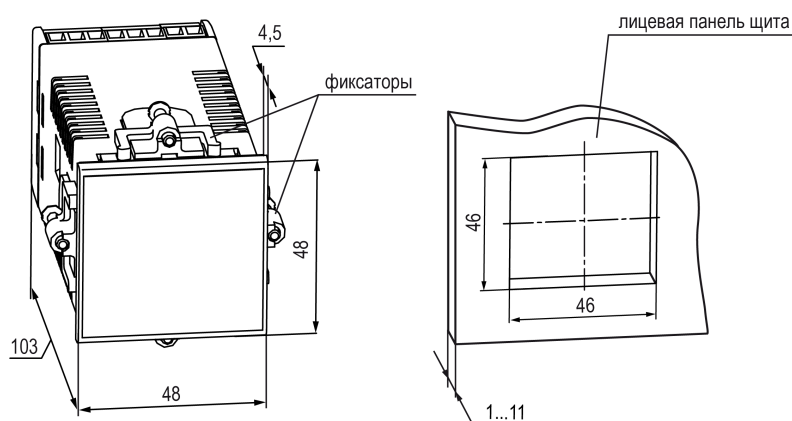


Рисунок 4.8 – Габаритные размеры корпуса Щ5 и монтажного отверстия в щите

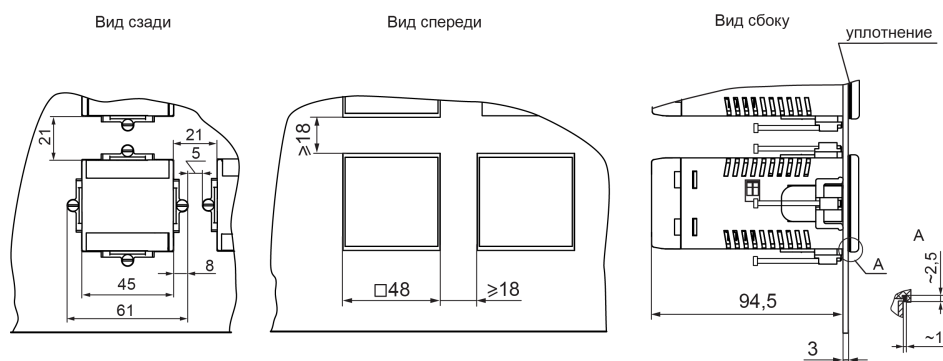


Рисунок 4.9 – Прибор в корпусе Щ5, установленный в щит толщиной 3 мм

### 4.4 Установка прибора DIN-реечного крепления Д

Для установки прибора следует выполнить действия:

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

5. Подключить линии соединения «прибор-устройства».

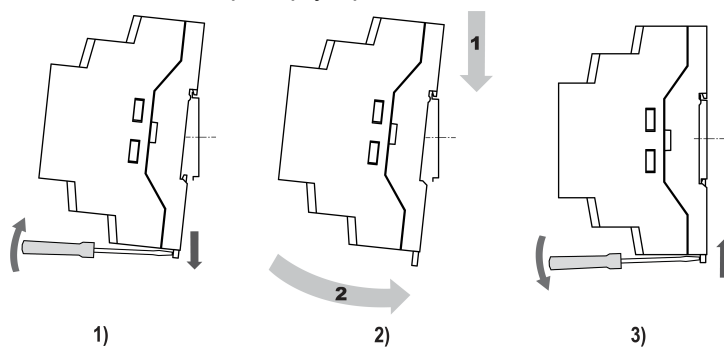


Рисунок 4.10 – Монтаж прибора с креплением на DIN-рейку

Для демонтажа прибора следует выполнить действия:

1. Отсоединить линии связи с внешними устройствами.
2. Повторить действия с [рисунка 4.10](#) в обратном порядке.

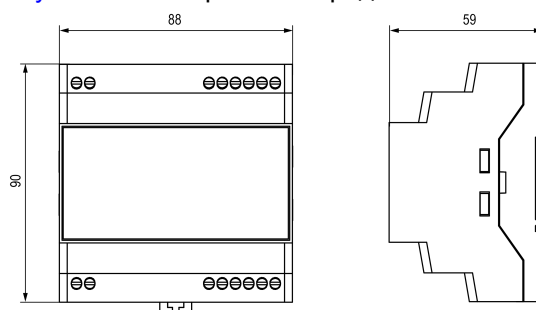


Рисунок 4.11 – Габаритные размеры корпуса Д

#### 4.5 Установка прибора настенного крепления Н

Для установки прибора следует:

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

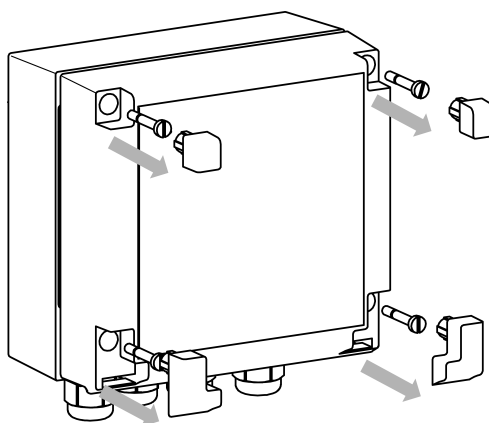
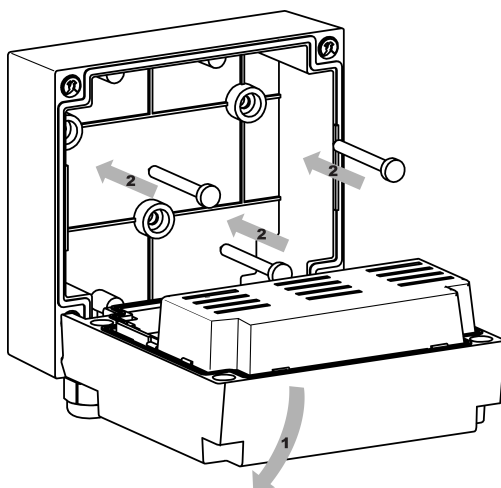


Рисунок 4.12 – Разборка передней части корпуса

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



**Рисунок 4.13 – Установка на стену**

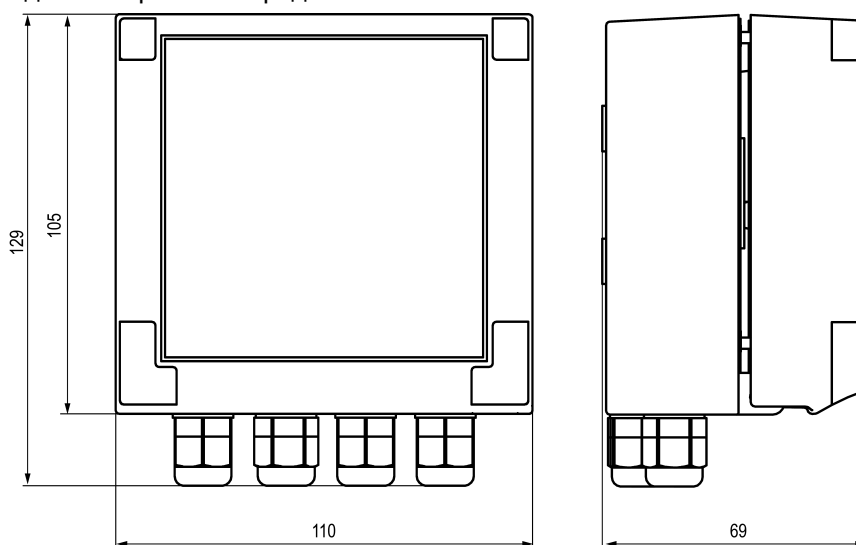
3. Прижать прибор к поверхности монтажа. Вставить в отверстия задней крышки саморезы из комплекта поставки (см. [рисунок 4.13](#), стрелка 1). Закрутить саморезы в поверхность.
4. Сквозь кабельные вводы продеть подготовленные провода. Смонтировать провода в клеммник.
5. Прodelать действия пп. 1 — 2 в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



**ПРИМЕЧАНИЕ**

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

Демонтаж производить в обратном порядке.



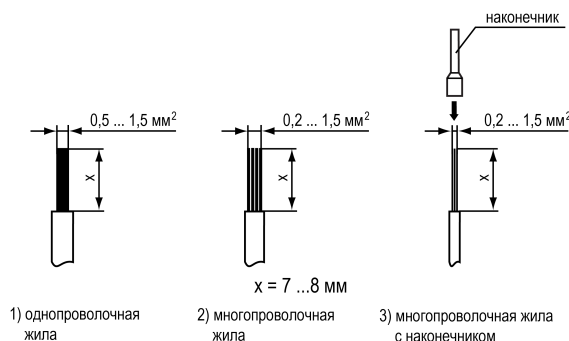
**Рисунок 4.14 – Габаритные размеры прибора в корпусе Н**

## 5 Подключение

### 5.1 Рекомендации по подключению

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

Требования к сечениям жил кабелей указаны на рисунке ниже.



**Рисунок 5.1 – Требования к сечениям жил кабелей и длине зачистки**

Общие требования к линиям соединений:

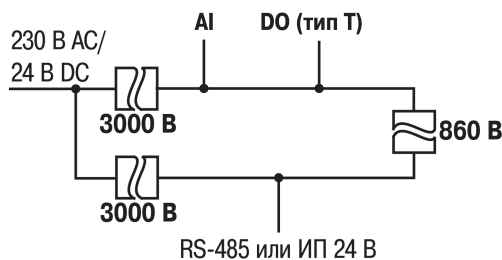
- во время монтажа кабелей следует выделить сигнальные линии связи, соединяющие прибор с датчиком в самостоятельную трассу (или несколько трасс). Трассу (или несколько трасс) расположить отдельно от силовых кабелей, а также от кабелей, создающих высокочастотные и импульсные помехи;
- для защиты входов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

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

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

### 5.2 Схемы гальванической развязки

Схемы гальванической развязки изображены на рисунках ниже.



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

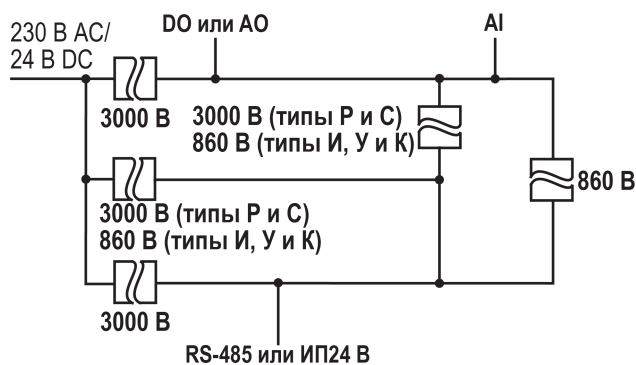


Рисунок 5.3 – Схема гальванической развязки (выходы кроме типа «Т»)

### 5.3 Порядок первого включения



#### ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

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

Порядок первого включения:

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



#### ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

Перед подачей питания следует проверить величину его напряжения.

3. Подать питание на прибор.



#### ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

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

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

### 5.4 Назначение контактов клеммника



#### ПРИМЕЧАНИЕ

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



#### ПРИМЕЧАНИЕ

Серой заливкой указаны неиспользуемые клеммы.

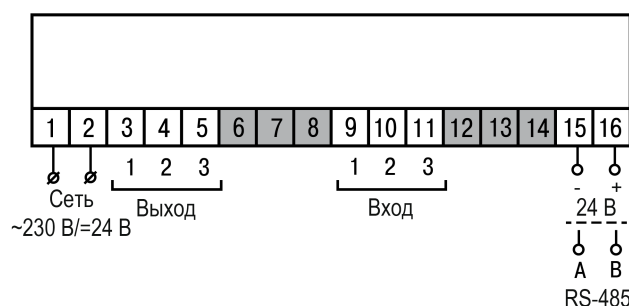


Рисунок 5.4 – Общая схема подключения ТРМ1-Ц1/Ц2

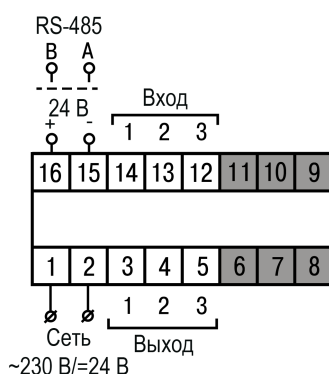


Рисунок 5.5 – Общая схема подключения TPM1–Щ5

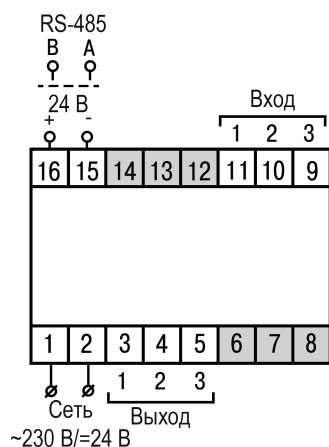


Рисунок 5.6 – Общая схема подключения TPM1–Д

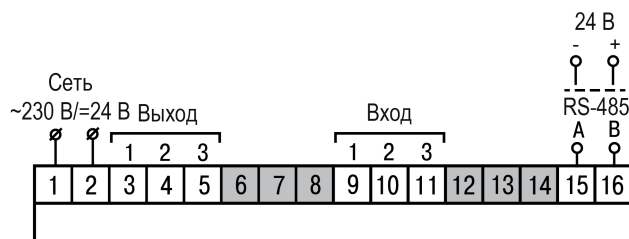


Рисунок 5.7 – Общая схема подключения TPM1–Н

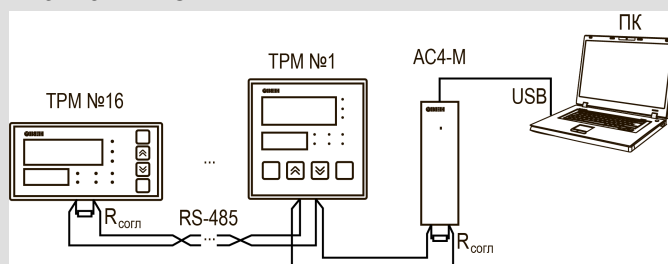
## 5.5 Подключение по интерфейсу RS-485

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

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

**Пример**

Прибор подключается к ПК через адаптер интерфейса RS-485 ↔ USB, в качестве которого может быть использован AC4-M компании «ОВЕН».



**Рисунок 5.8 – Подключение приборов по сети RS-485**

Для работы по интерфейсу RS-485 следует:

1. Подключить прибор к сети RS-485.
2. Задать сетевые параметры прибора (см. [раздел 7.7](#)).

Список регистров Modbus приведен Приложении Б.

## 5.6 Подключение датчиков

### 5.6.1 Общие сведения

Входное измерительное устройство в приборе является универсальным, т. е. к нему можно подключать любые сочетания датчиков из перечисленных в [таблице 5.1](#).



#### **ОПАСНОСТЬ**

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

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

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

Параметры линии связи прибора с датчиком приведены в [таблице 5.1](#).

**Таблица 5.1 – Параметры линии связи прибора с датчиками**

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



#### **ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

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

### 5.6.2 Подключение ТС по трехпроводной схеме

Трехпроводная схема подключения ТС представлена на рисунке ниже.

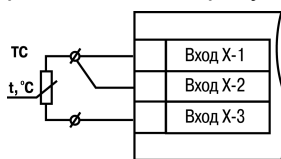


Рисунок 5.9 – Трехпроводная схема подключения ТС

### 5.6.3 Подключение ТС по двухпроводной схеме

Двухпроводная схема подключения ТС представлена на рисунке ниже.

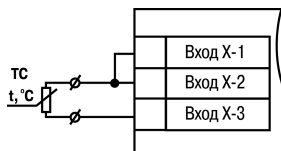


Рисунок 5.10 – Двухпроводная схема подключения ТС

Для компенсации сопротивления проводов при двухпроводной схеме подключения следует:

1. Перед началом работы установить перемычки между контактами Вход X-1 и Вход X-2 клеммника прибора, а двухпроводную линию подключить к контактам Вход X-2 и Вход X-3.
2. Подключить к противоположным от прибора концам линии связи вместо ТС магазин сопротивлений с классом точности не более 0,05 (например, Р4831).
3. Установить на магазине сопротивлений значение, равное сопротивлению ТС при температуре 0 °С (в соответствии с НСХ используемого ТС).
4. Подать питание на прибор.
5. Скорректировать показания прибора в точке 0 °С в соответствии с [разделом 7.2.1](#).



#### ПРИМЕЧАНИЕ

В случае необходимости компенсацию соединительных проводов при подключении ТС по двухпроводной схеме следует проводить в соответствии с [разделом 7.2.1](#).

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

Пример расчета допустимой абсолютной погрешности для датчика типа 100М:

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

где  $\Delta$  – абсолютная погрешность измерения;

$\gamma = 0,25 \%$  (см. [таблицу 2.2](#)) – основная приведенная погрешность;

$X_n = 380 \text{ °С}$  (от минус 180 до +200 °С, см. [таблицу 2.2](#)) – полный диапазон измерений.

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

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

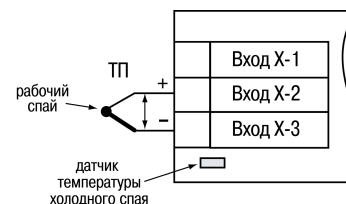
7. Отключить питание прибора, отсоединить линию связи от магазина сопротивлений и подключить ее к ТС.

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

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

#### 5.6.4 Подключение ТП

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



**Рисунок 5.11 – Схема подключения термопары**



#### **ВНИМАНИЕ**

Рабочий спай ТП должен быть электрически изолирован от внешнего оборудования!

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

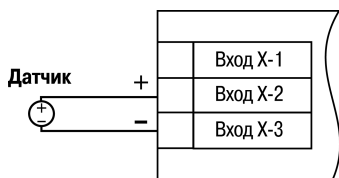
#### 5.6.5 Подключение датчиков с унифицированным выходным сигналом тока или напряжения



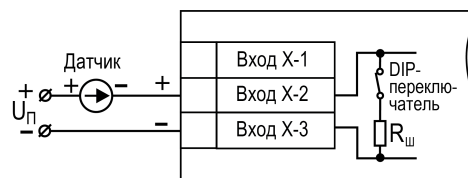
#### **ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

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

Подключать датчики можно непосредственно к входным контактам прибора.



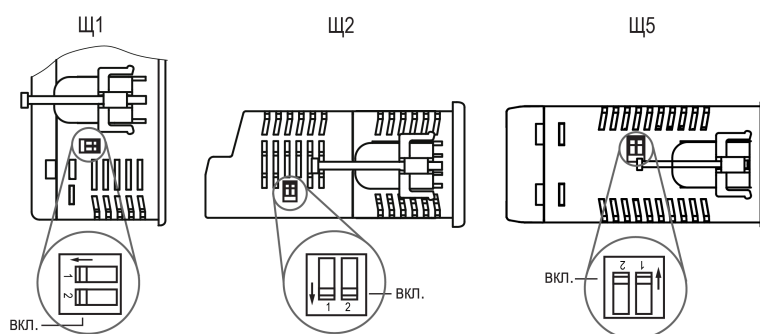
**Рисунок 5.12 – Схема подключения активного датчика с выходом в виде напряжения  $-50...+50$  мВ или  $0...1$  В**



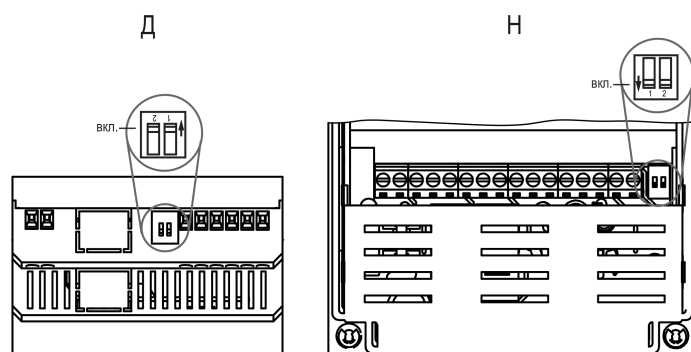
**Рисунок 5.13 – Схема подключения пассивного датчика с токовым выходом  $0...5$  мА или  $0(4)...20$  мА**

Для использования датчика с токовым выходом следует подключить встроенный токовый шунт. Для подключения встроенного токового шунта следует перевести DIP-переключатель в положение «вкл.» на боковой стенке прибора в соответствии с номером используемого канала (см. [рисунок 5.14](#)).

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



**Рисунок 5.14 – Расположение DIP-переключателей**

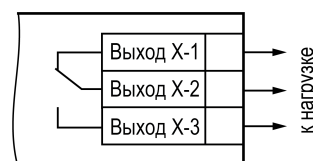


**Рисунок 5.15 – Расположение DIP-переключателей для корпусов Д и Н**

## 5.7 Подключение нагрузки к ВУ

### 5.7.1 Подключение нагрузки к ВУ типа «Р»

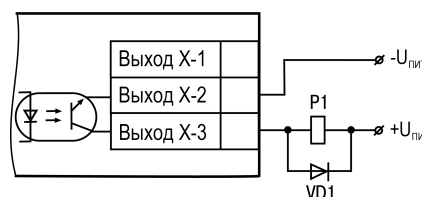
Схема подключения нагрузки к ВУ типа «Р» приведена на рисунке 5.16.



**Рисунок 5.16 – Схема подключения нагрузки к ВУ типа «Р»**

### 5.7.2 Подключение нагрузки к ВУ типа «К»

Транзисторная оптопара применяется, как правило, для управления силовым транзистором или низковольтным электромагнитным и твердотельным реле. Чтобы избежать выхода из строя транзистора из-за большого тока самоиндукции, следует установить диод VD1, рассчитанный на ток не менее 1А и напряжение не менее 100 В, параллельно обмотке внешнего реле P1.



**Рисунок 5.17 – Схема подключения нагрузки к ВУ типа «К»**

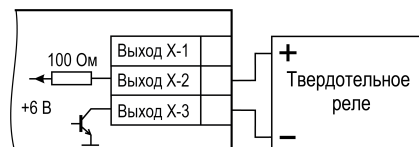
### 5.7.3 Подключение нагрузки к ВУ типа «Т»

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

Внутри ВУ установлен ограничительный резистор R<sub>огр</sub> номиналом 100 Ом.

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

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



**Рисунок 5.18 – Схема подключения нагрузки к ВУ типа «Т»**

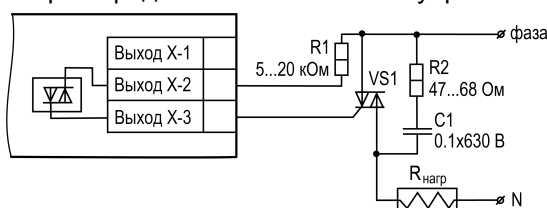


#### ВНИМАНИЕ

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

### 5.7.4 Подключение нагрузки к ВУ типа «С»

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



**Рисунок 5.19 – Схема подключения силового симистора к ВУ типа «С»**

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

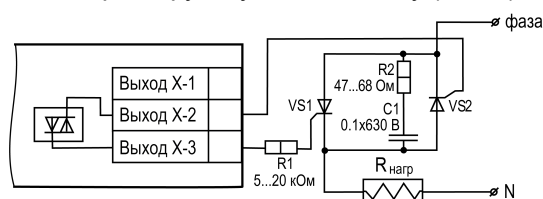


Рисунок 5.20 – Схема встречно-параллельного подключения двух тиристоров к ВУ типа «С»

### 5.7.5 Подключение нагрузки к ВУ типа «И»

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

Допустимый диапазон напряжения источника питания рассчитывается следующим образом:

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

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

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



#### ВНИМАНИЕ

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

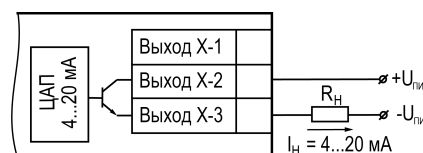


Рисунок 5.21 – Подключение к ВУ типа «И»

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

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

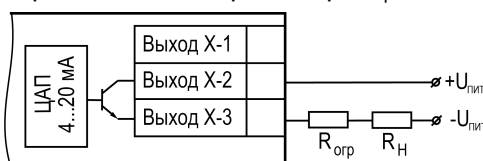


Рисунок 5.22 – Подключение к ВУ типа «И» с ограничивающим резистором

Сопротивление  $R_{огр.}$  рассчитывается по формулам:

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

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

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

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

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

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



### ВНИМАНИЕ

Напряжение источника питания ЦАП не должно превышать 30 В.

## 5.7.6 Подключение нагрузки к ВУ типа «У»



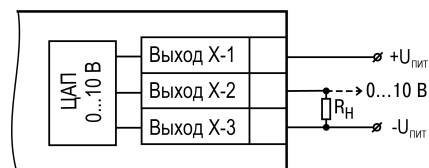
### ВНИМАНИЕ

Внешний источник питания и прибор рекомендуется подключать к одной питающей сети.

Источники питания прибора и ЦАП должны быть гальванически развязаны. Не допускается питание прибора и ЦАП от одного источника.

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

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



**Рисунок 5.23 – Схема подключения нагрузки к ВУ типа «У»**

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



### ВНИМАНИЕ

Напряжение источника питания ЦАП не должно превышать 30 В.

## 6 Эксплуатация

### 6.1 Принцип работы

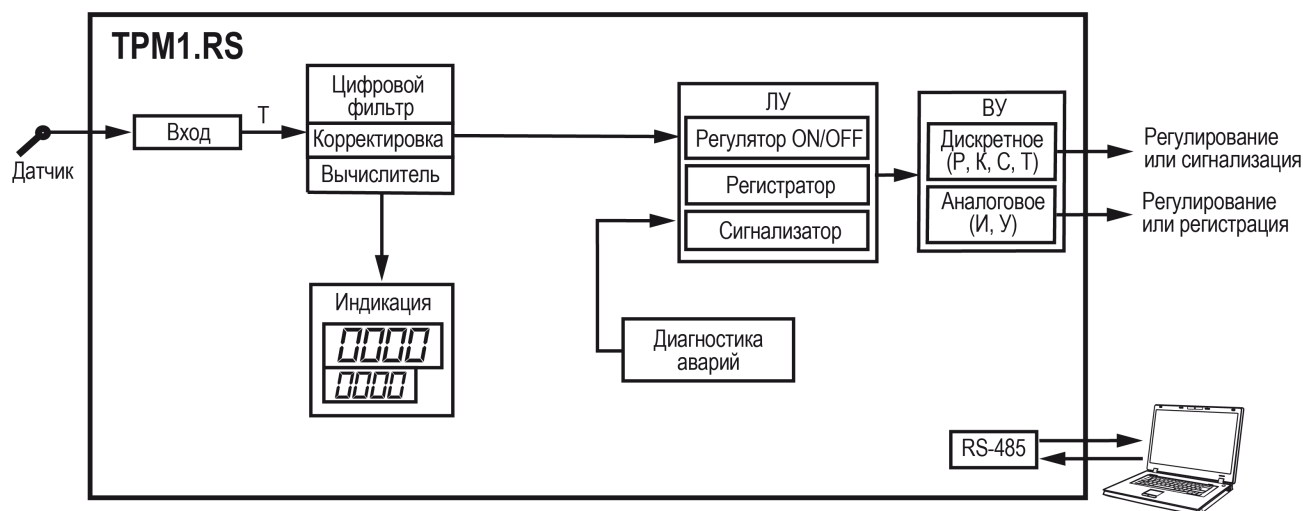


Рисунок 6.1 – Функциональная схема

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

При обработке измеренного значения могут быть использованы следующие функции:

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

ВУ управляется на основании данных, полученных со входа, а также настроек ЛУ. ЛУ сравнивает значение уставки со значением входа. В результате сравнения ЛУ подает команду на управление ВУ в соответствии с выбранной логикой.

Прибор имеет следующие режимы работы:

Таблица 6.1 – Режимы работы

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

Прибор отслеживает следующие ошибки:

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

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

Любой тип аварии приводит к остановке регулирования. Каждый канал отключается независимо друг от друга (только если данные с другого аварийного входа не участвуют в вычислении для ЛУ).

Авария снимается одним из следующих способов:

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

## 6.2 Управление и индикация

На лицевой панели прибора расположены элементы индикации и управления:

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

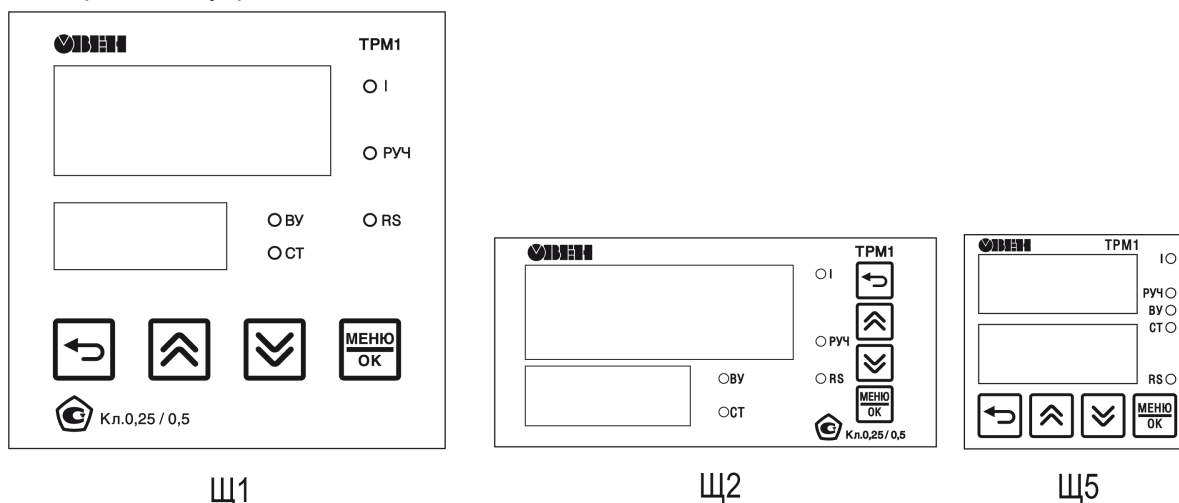


Рисунок 6.2 – Лицевая панель

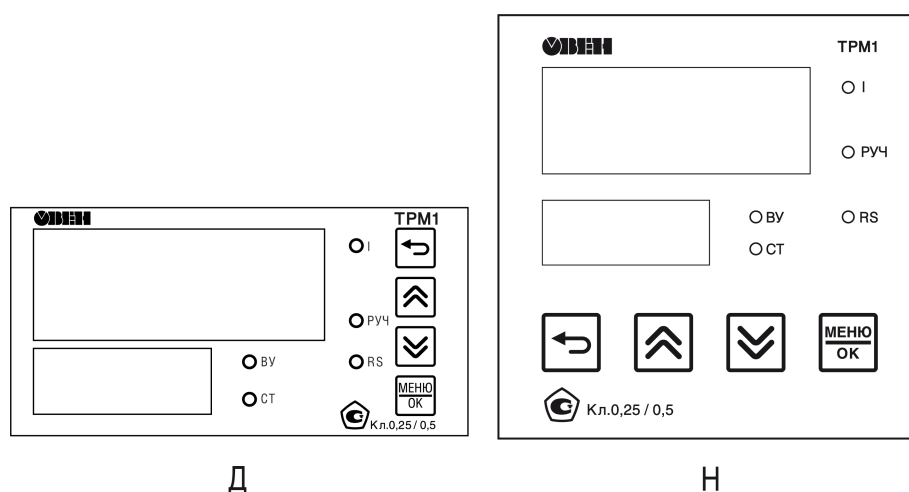


Рисунок 6.3 – Лицевая панель корпусов Д и Н

## Цифровые индикаторы

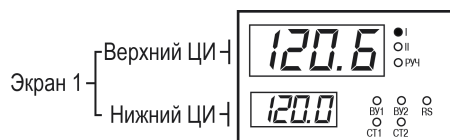


Рисунок 6.4 – Пользовательский экран

Информация выводится на ЦИ прибора. Верхний и нижний ЦИ образуют пользовательский экран. Выводимую на ЦИ информацию можно настроить (см. [раздел 7.6](#)). В приборе можно настроить до шести экранов.

Таблица 6.2 – Отображаемая информация на ЦИ

Состояние прибора	Отображаемая информация (для настроек по умолчанию)	
	Верхний ЦИ	Нижний ЦИ
Загрузка*	Наименования прибора	Версия встроенного ПО
Регулирование	Текущее значение измеряемой величины	Значение уставки
Меню	Название параметра настройки	Значение параметра настройки
	Название группы параметров	Надпись <i>ПЕЛУ</i>
Авария	Обозначение ошибки выбранного измерительного канала (см. <a href="#">таблицу 6.3</a> )	



### ПРИМЕЧАНИЕ

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

Таблица 6.3 – Индикация аварийных ситуаций

Текст на ЦИ	Описание
<i>DECLH</i>	Датчик КХС превысил верхнюю границу измерения (+105 °C)
<i>DECLL</i>	Датчик КХС превысил нижнюю границу измерения (минус 50 °C)
<i>HHHH</i>	Вычисленное значение входной величины выше допустимого предела
<i>LLLL</i>	Вычисленное значение входной величины ниже допустимого предела. Обрыв линии связи с датчиком
<i>H<sub>i</sub></i>	Вычисленное значение входной величины выше допустимого предела индикации
<i>L<sub>o</sub></i>	Вычисленное значение входной величины ниже допустимого предела индикации
<i>I - - I</i>	Обрыв датчика
<i>F.Err</i>	Ошибка вычисления функции

## Светодиоды

Таблица 6.4 – Назначение светодиодов





Светодиод	Состояние	Значение
I	Светит	На ЦИ отображается значение Входа (в т. ч. аварийное значение) или выполняется настройка параметра, относящегося к каналу (Вход или ВУ)
РУЧ	Светит	Режим <b>ручного регулирования</b> выходной мощности
	Не светит	Режим <b>автоматического регулирования</b> или режим <b>Стоп</b>
ВУ	Светит	Дискретное ВУ: ВУ замкнут.
		Аналоговое ВУ: максимальное значение выхода ЦАП

Продолжение таблицы 6.4





Свето-диод	Состояние	Значение
	Мигает	Дискретное ВУ: частота мигания пропорциональна уровню ШИМ. Аналоговое ВУ: частота мигания пропорциональна выходному сигналу
	Не светит	Дискретное ВУ: ВУ разомкнут. Аналоговое ВУ: минимальное значение выхода ЦАП
RS	Не светит	Нет обмена данными по интерфейсу RS-485
	Светит (10 с)	Обнаружены данные по интерфейсу RS-485
	Мигает	Обнаружен пакет, предназначенный для данного устройства
СТ	Светит	Режим <b>автоматического регулирования</b>
	Не светит	Режим <b>ручного регулирования</b> выходной мощности или режим <b>Стоп</b>
	Мигает	Переход из режима <b>автоматического регулирования</b> в режим <b>Авария</b> по причине обрыва датчика или выхода показаний за диапазон измерения
	Мигает (дважды)	Переход из режима <b>автоматического регулирования</b> в режим <b>Авария</b> по причине обрыва или «залипания» контура регулирования

## Кнопки управления

Таблица 6.5 – Назначение кнопок

Кнопка	Состояние ЦИ	Тип нажатия	Назначение
	<b>Работа</b>	Удержание более 2 с	Вход в меню выбора режима работы: • <i>run</i> – <b>автоматическое регулирование</b> ; • <i>man</i> – <b>ручное регулирование</b> ; • <i>stop</i> – <b>Стоп</b>
	<b>Меню</b>	Однократное нажатие	Возврат на основной экран или к предыдущему уровню меню. Отмена изменения значения параметра и возврат исходного значения
	<b>Работа</b>	Удержание	Отображение конфигурации текущего экрана
 или 	<b>Работа</b>	Однократное нажатие	Переключение экранов
	<b>Меню</b>	Однократное нажатие	Переключение пунктов меню. Изменение значения параметра
		Удержание	Увеличение скорости изменения редактируемого параметра
	<b>Работа</b>	Удержание более 3 с	Переход в меню
		Однократное нажатие	Переход к изменению уставки или выходной мощности
	<b>Меню</b>	Однократное нажатие	Переход в пункт меню. Переход к редактированию параметра. Сохранение измененного значения параметра в память прибора

Продолжение таблицы 6.5

Кнопка	Состояние ЦИ	Тип нажатия	Назначение
<b>Комбинации кнопок для входа в специальные режимы</b>			
 + 	Работа	Удержание более 2 с	Переход к настройкам защиты параметров $SLT$ (см. <a href="#">раздел 7.8</a> )
 + 	Работа	Удержание более 2 с	Сброс до заводских настроек. Перед нажатием следует установить перемычку (см. <a href="#">раздел 7.9</a> )

### 6.3 Включение и работа





#### ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ

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

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

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

Кнопками  или  переключаются экраны. Экраны настраиваются в параметрах  $SLr.1 \dots SLr.6$  (см. [раздел 7.6](#)). Экраны можно включать и выключать. Выключенные экраны не отображаются. По умолчанию включен экран  $SLr.1$ .



#### ПРИМЕЧАНИЕ

Экран  $SLr.1$  выключить нельзя.

Для выбора режима работы следует:





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



Рисунок 6.5 – Схема переходов с главного экрана

## 7 Настройка

### 7.1 Настройка параметров

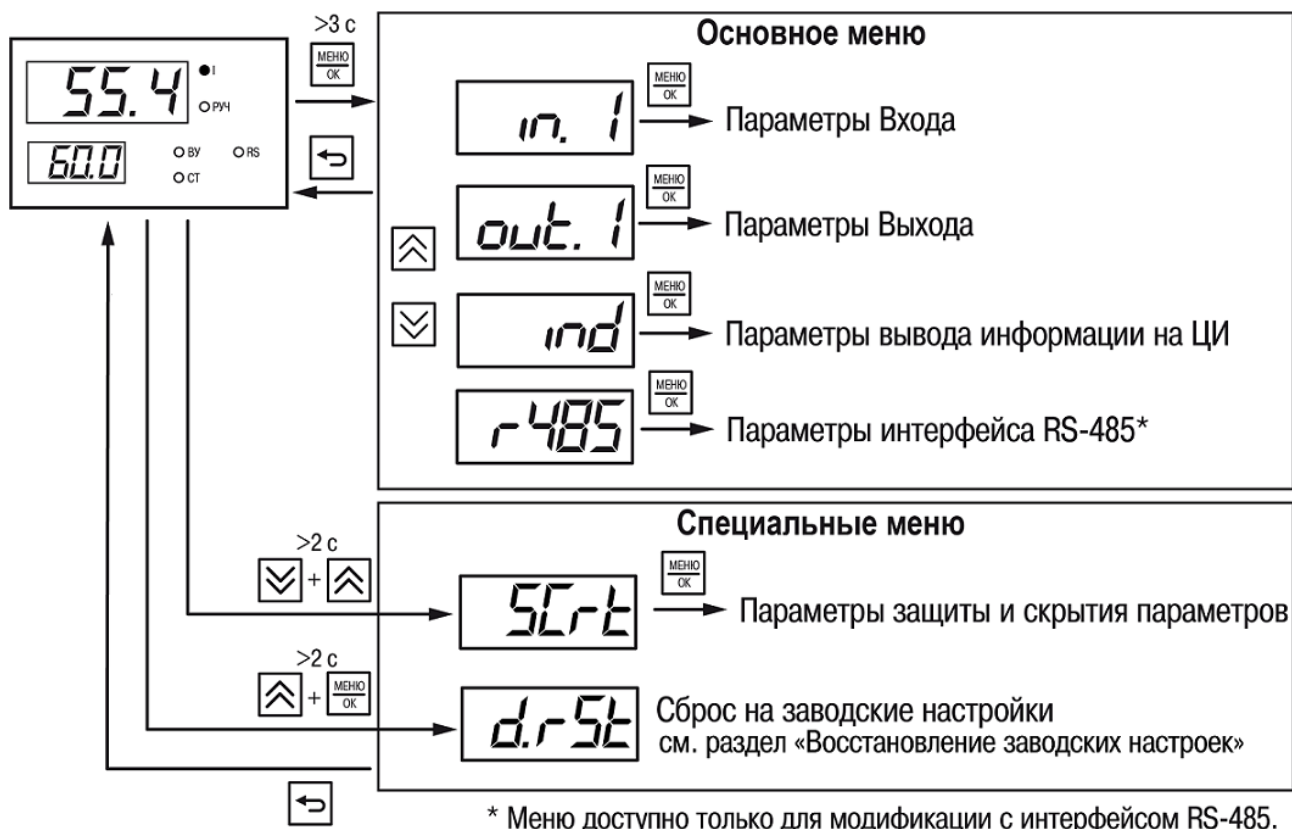


Рисунок 7.1 – Структура меню

Текущий параметр редактируется кратковременным нажатием кнопки **МЕНЮ OK**.



Рисунок 7.2 – Пример настройки параметра

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

Для подключения к прибору следует указать:

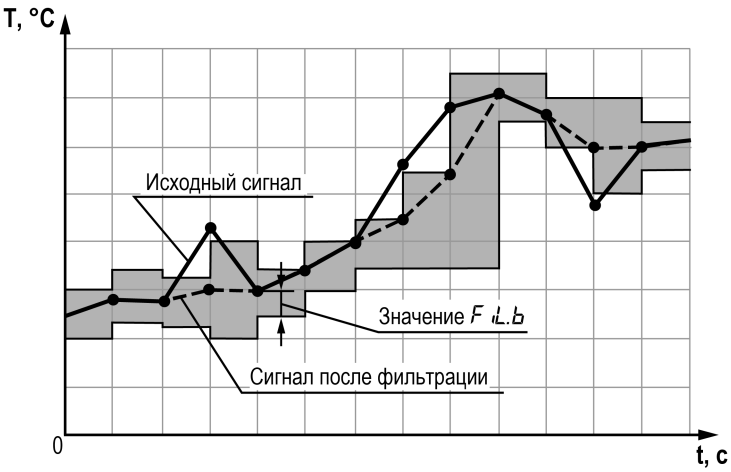
1. Номер COM-порта к которому подключен прибор через преобразователь AC4—M.
2. Протокол — **Modbus RTU**.
3. Скорость — **9600**.
4. Из выпадающего списка **Устройства** в категории **Регуляторы** выбрать модель прибора.

### 7.2 Настройка входа

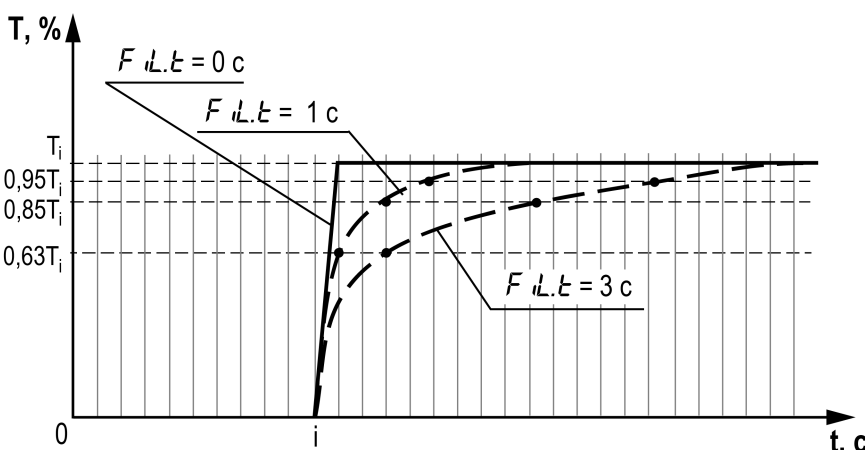
Параметры для входа(меню **in 1**) представлены в [таблице 7.1](#).

Таблица 7.1 – Параметры входа

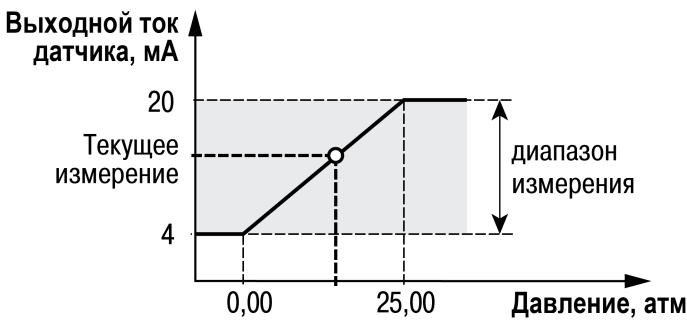
Пара-метр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$tYPE$	$OFF$	$tCL$	Тип датчика.
	Типы датчиков		Типы датчиков см. в <a href="#">приложении А</a>
$FIL.b^*$	$OFF$	1	<p>Полоса фильтра.</p> <p>Позволяет отфильтровать единичные помехи. Полоса фильтра задается в единицах измеряемой величины.</p>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



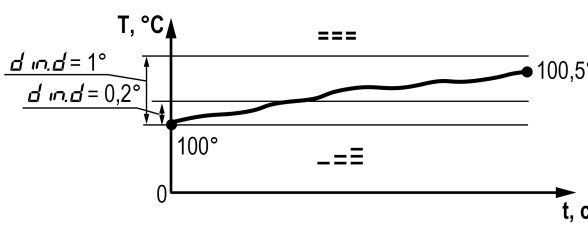
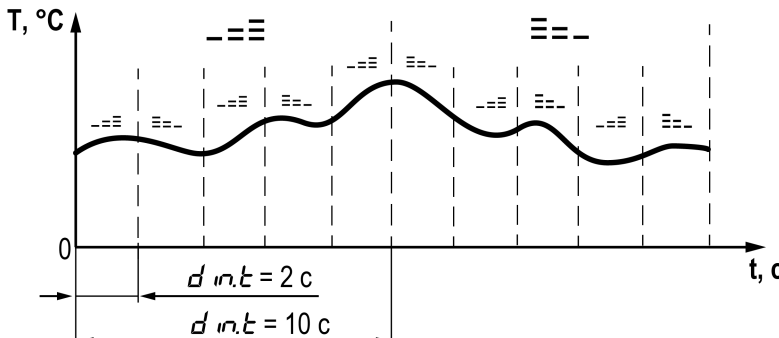
Продолжение таблицы 7.1

Пара-метр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$F_{iL.t}$	$\Delta FF$	10	<p>Постоянная времени фильтра (<math>t_{\phi}</math>).</p> <p>Интервал, в течение которого сигнал достигает 0,63 от значения каждого измерения <math>T_i</math>.</p> <p>Значение сигнала рассчитывается по формуле: <math>T_i = T_{i-t_{\phi}} + (T_i - T_{i-t_{\phi}}) * 0,63</math>.</p> <p>Уменьшение значения <math>F_{iL.t}</math> приводит к ускорению реакции на скачкообразные изменения температуры, но снижает помехозащищенность. Увеличение <math>F_{iL.t}</math> повышает инерционность и подавляет шумы.</p> <div></div>
	1...999		
$dP_t$	0	1	<p>Положение десятичной точки.</p> <p>Количество знаков после запятой, которое будет выводиться на ЦИ.</p> <p>Значение <math>R_{uto}</math> – положение точки автоматически выбирается для отображения максимального возможного количества разрядов.</p> <p>Если значение не может быть отображено на ЦИ, то на ЦИ будут выведены сообщения об ошибках <math>H_i</math> или <math>L_o</math>.</p>
	1		
	2		
	3		
	$R_{uto}$		




Продолжение таблицы 7.1

Пара-метр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$ind.L^*$	– 1999...99- 99	0.0	Параметры для приведения индикации измеренных значений тока и напряжения к значению физической величины. Параметры настраиваются для сигналов 0...5 мА, 0...20 мА, 4...20 мА, –50...+50 мВ, 0...1 В. Для других типов датчиков данные параметры скрыты.
$ind.H^*$	– 1999...99- 99	100.- 0	<p><math>ind.L</math> – индикация при минимальном значении сигнала (0 мА, 4 мА, –50 мВ, 0 В).</p> <p><math>ind.H</math> – индикация при максимальном значении сигнала (5 мА, 20 мА, 50 мВ, 1 В).</p> <p>Все остальные промежуточные значения индикации располагаются линейно и высчитываются прибором по формуле:</p> $T = ind.L + I_x * (ind.H - ind.L),$ <p>где <math>I_x</math> – значение сигнала с датчика в относительных единицах диапазона от 0,000 до 1,000.</p> <p>Пример. Используется датчик с выходным током 4...20 мА, контролирующий давление в диапазоне 0...25 атм.</p> <p>В параметре <math>ind.L</math> задается значение 0.00, а в параметре <math>ind.H</math> значение 25.00. Теперь значения будут отображаться в атмосферах.</p> 
$Func$			Математические функции
	$off$	$off$	$off$ – математические функции не используются
	$sqrt$	$off$	<p><math>sqrt</math> – вычисление квадратного корня из текущего значения:</p> $T = \sqrt{T}$ <p style="text-align: right;">(7.1)</p>
$Corr^*$			Подменю

Продолжение таблицы 7.1

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$\zeta_{cor.1}^*$ $\zeta_{cor.2}^*$ $\zeta_{cor.3}^*$	OFF Sens- Min... Sens- Max**	OFF	Параметры коррекции графика измерителя. Используются для компенсации погрешности подключенных датчиков или компенсации сопротивления проводов (для подключения ТС по двухпроводной схеме), когда есть возможность определить с помощью дополнительного оборудования точное значение измеренного сигнала, тем самым скорректировать показания прибора. Методика коррекции приведена в <a href="#">разделе 7.2.1</a> .
$d_{in.t}$ $d_{in.d}$	0...30 0.2... Delta- Sens**	10 0.2	Параметры функции отслеживания динамики изменения входного сигнала. $d_{in.t}$ – период анализа динамики изменения сигнала. $d_{in.d}$ – дельта динамики сигнала.  За заданный период ( $d_{in.t}$ ) анализируется динамика изменения сигнала. Прибор вычитает из текущего измеренного значения предыдущее и добавляет разницу к накопительному буферу. После накопления буфера за период $d_{in.t}$ производится сравнение его содержимого со значением дельты динамики сигнала $d_{in.d}$ по модулю.   Бuffer скользящий, т. е. в последующую секунду появляется новое значение, а последнее значение исключается из буфера. Затем динамика пересчитывается.   Если текущее значение буфера меньше $d_{in.d}$ , то динамика сигнала определяется как «без изменений». Если текущее значение буфера больше $d_{in.d}$ , то динамика определяется по знаку буфера (положительное значение – возрастает, отрицательное – убывает). На нижнем индикаторе будет отображаться динамика измеряемой величины на соответствующем входе.

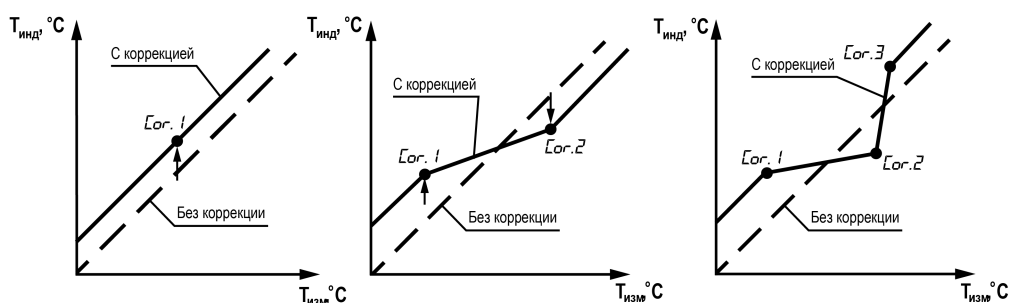
Продолжение таблицы 7.1

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

### 7.2.1 Коррекция показаний прибора





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

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




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

Для коррекции показаний прибора следует:

1. Выбрать один из параметров  $E_{ог.1}$ ,  $E_{ог.2}$  и  $E_{ог.3}$  и нажать кнопку  Запустится процесс корректировки.  
На нижнем ЦИ выводится измеренная температура, вычисленная в соответствии с НСХ используемого датчика (значение мигает), на верхнем ЦИ — номер точки коррекции.
2. Подстроить кнопками  и  значение температуры на нижнем ЦИ до соответствия подключенной образцовой мере входного сигнала (магазин сопротивления, калибратор напряжения, тока и пр.), либо показаниям контрольного прибора.
3. После установки скорректированного значения требуется нажать кнопку  для фиксации показаний. На нижнем ЦИ будет зафиксировано скорректированное значение и индикатор перестанет мигать.

Кратковременное нажатие на кнопку  отобразит на верхнем ЦИ значение смещения.

При длительном удержании (3 секунды) кнопки  происходит запрос на удаление точки корректировки. На нижнем ЦИ мигает значение  $E_{ог.5}$ .

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

В случае нажатия кнопки  процесс удаления параметра отменяется.



#### ПРИМЕЧАНИЕ

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

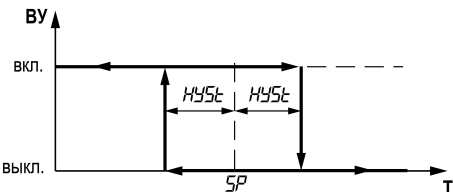
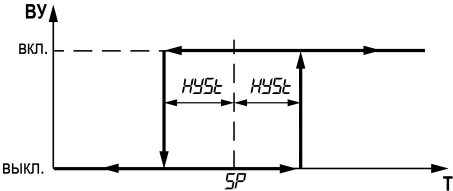
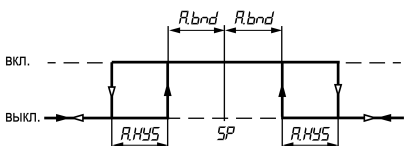
## 7.3 Настройка дискретного ВУ

Параметры ВУ дискретного типа (меню *oUt 1*) представлены в [таблице 7.2](#).

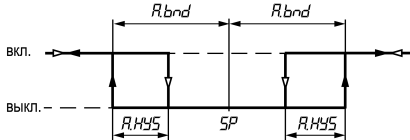
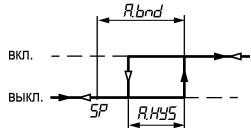
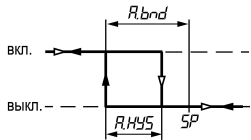
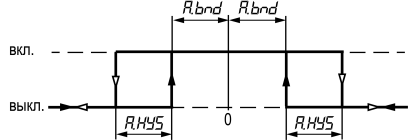
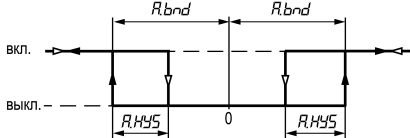
**Таблица 7.2 – Параметры ВУ дискретного типа**

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$LoG.d$	$oFF$	$HEAt$	Тип логики работы ЛУ
	$oFF$	$HEAt$	Регулятор отключен. ВУ в безопасном состоянии

Продолжение таблицы 7.2

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	<i>HEAT</i>		<p>On-Off регулятор «нагреватель».</p> <p>Регулятор применяется для управления работой нагревателя или сигнализации, что значение текущего измерения <math>T</math> меньше уставки <math>SP</math>.</p> <p>Регулятор срабатывает по нижнему пределу. Выходное устройство, подключенное к ЛУ, включается при <math>T &lt; SP - HYS</math>, выключается при <math>T &gt; SP + HYS</math>.</p> <p>Двухпозиционное регулирование происходит по уставке <math>SP</math> с гистерезисом <math>\pm HYS</math>.</p> 
	<i>COOL</i>		<p>On-Off регулятор «холодильник».</p> <p>Регулятор применяется для управления работой охладителя или сигнализации, что значение текущего измерения <math>T</math> больше уставки <math>SP</math>.</p> <p>Регулятор срабатывает по верхнему пределу. ВУ, подключенное к ЛУ, включается при <math>T &gt; SP + HYS</math>, выключается при <math>T &lt; SP - HYS</math>.</p> 
	<i>RLrñ</i>		<p>Сигнализатор.</p> <p>Тип логики срабатывания сигнализатора задается в параметре <i>RLYP</i>.</p> <p>Сигнализатор продолжает работать в режиме <b>Стоп</b> и режиме <b>ручного регулирования</b>.</p> <p>Сигнализатор восстанавливается при исчезновении ошибки на входе.</p>
<i>RLYP</i>			<p>Тип логики срабатывания сигнализатора</p> <p>Параметр появляется при <math>LoG.d = RLrñ</math>.</p>
	<i>OFF</i>		Сигнализатор выключен
	<i>SP.n</i>	<i>SP.u</i>	<p>Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится в диапазоне <math>SP \pm R.bnd</math> с учетом параметра <i>R.HYS</i>.</p> <p>Параметр <i>R.bnd</i> – порог срабатывания сигнализатора.</p> <p>Параметр <i>R.HYS</i> – гистерезис срабатывания сигнализатора.</p> 

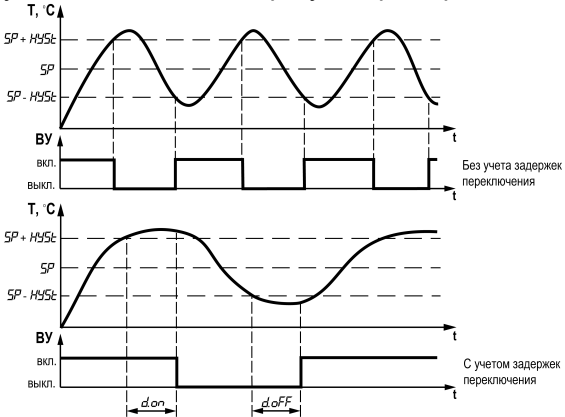
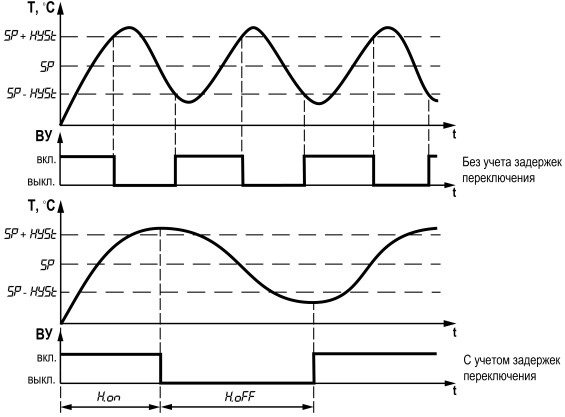
Продолжение таблицы 7.2

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	$SP.L$		<p>Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится вне диапазона <math>SP \pm R.bnd</math> с учетом параметра <math>R.HYS</math>.</p> <p>Параметр <math>R.bnd</math> – порог срабатывания сигнализатора.</p> <p>Параметр <math>R.HYS</math> – гистерезис срабатывания сигнализатора.</p> 
	$SP.H$		<p>Сигнализатор включается, когда измеренное значение превышает <math>SP</math> на величину <math>R.bnd</math>.</p> <p>Параметр <math>R.bnd</math> – порог срабатывания сигнализатора.</p> <p>Параметр <math>R.HYS</math> – гистерезис срабатывания сигнализатора.</p> 
	$SP.Lo$		<p>Сигнализатор включается, когда измеренное значение ниже <math>SP</math> на величину <math>R.bnd</math>.</p> <p>Параметр <math>R.bnd</math> – порог срабатывания сигнализатора.</p> <p>Параметр <math>R.HYS</math> – гистерезис срабатывания сигнализатора.</p> 
	$0.N$		<p>Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится в диапазоне <math>0 \pm R.bnd</math> с учетом параметра <math>R.HYS</math>.</p> <p>Параметр <math>R.bnd</math> – порог срабатывания сигнализатора.</p> <p>Параметр <math>R.HYS</math> – гистерезис срабатывания сигнализатора.</p> 
	$0.L$		<p>Сигнализатор включается, когда измеренное значение находится вне диапазона <math>0 \pm R.bnd</math> с учетом параметра <math>R.HYS</math>.</p> <p>Параметр <math>R.bnd</math> – порог срабатывания сигнализатора.</p> <p>Параметр <math>R.HYS</math> – гистерезис срабатывания сигнализатора.</p> 

Продолжение таблицы 7.2

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	$\Delta H$		<p>Сигнализатор включается, когда измеренное значение превышает ноль на величину <math>R.bnd</math>.</p> <p>Параметр <math>R.bnd</math> – порог срабатывания сигнализатора.</p> <p>Параметр <math>R.hys</math> – гистерезис срабатывания сигнализатора.</p>
	$\Delta Lo$		<p>Сигнализатор выключается, когда измеренное значение превышает ноль на величину <math>R.bnd</math>.</p> <p>Параметр <math>R.bnd</math> – порог срабатывания сигнализатора.</p> <p>Параметр <math>R.hys</math> – гистерезис срабатывания сигнализатора.</p>
$SP^*$	$SP.Lo... SP.H$	30.0	<p>Уставка регулятора.</p> <p>Требуемое значение регулируемой величины, которое должен поддерживать регулятор.</p> <p><b>i</b>   ПРИМЕЧАНИЕ Положение десятичной точки определяется параметром <math>dPl</math>.</p>
$SP.Lo^*$	Sens-Min**... $SP.H$	– 199.- 9	<p>Нижняя и верхняя границы для выбора диапазона значений параметра уставки (<math>SP</math>).</p> <p>Границы задаются в размерности параметра уставки.</p>
$SP.H^*$	$SP.Lo... Sens-Max^{**}$	999.- 9	<p>При изменении параметров <math>SP.Lo</math> и <math>SP.H</math> их значения ограничиваются диапазоном измерения текущего датчика на соответствующем входе</p> <p><b>i</b>   ПРИМЕЧАНИЕ Не меняются при смене типа датчика</p>
$hys^*$	0.. Delta-Sens**	1.0	<p>Гистерезис.</p> <p>Зона нечувствительности при переключении состояния выхода.</p> <p>Используется для исключения дребзга ВУ при значениях входа, близких к уставке.</p> <p>Задается в единицах измерения входа</p>
$Ent.P$	1...250 с	5	<p>Период для ручного управления выходной мощностью.</p> <p>Для дискретного выхода мощность определяется периодом ШИМ.</p> <p><b>i</b>   ПРИМЕЧАНИЕ Минимальная возможная длительность импульса — 50 мс.</p>

Продолжение таблицы 7.2

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$d.on$ $d.off$	0...250 с 0...250 с	0 0	<p><math>d.on</math> – задержка включения регулятора. Время, которое проходит после срабатывания условия регулятора до замыкания ВУ. Если за данное время условие включения регулятора сбрасывается, то отсчет обнуляется.</p> <p><math>d.off</math> – задержка выключения регулятора. Время, которое проходит после срабатывания условия регулятора до размыкания ВУ. Если за данное время условие выключения регулятора сбрасывается, то отсчет обнуляется.</p> 
$H.on$ $H.off$	0...250 с 0...250 с	0 0	<p><math>H.on</math> – минимальное время удержания регулятора в состоянии включено. После замыкания ВУ условия работы регулятора игнорируются заданное время.</p> <p><math>H.off</math> – минимальное время удержания регулятора в состоянии выключено. После размыкания ВУ условия работы регулятора игнорируются заданное время.</p>  <p>В период действия времени задержки работа On-Off регулятора приостанавливается. Все события, кроме аварийных, игнорируются</p>
$R.brnd^*$	0... Delta-Sens**	20	<p>Порог срабатывания сигнализатора</p> <p>Параметр появляется при <math>LoG.d = RLr\bar{n}</math>.</p>
$R.hys^*$	0... Delta-Sens**	1.0	<p>Гистерезис срабатывания сигнализатора</p> <p>Параметр появляется при <math>LoG.d = RLr\bar{n}</math>.</p>

Продолжение таблицы 7.2

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$F.bLL$	$on$ $off$	$off$	<p>Блокировка первого срабатывания сигнализатора.</p> <p>Параметр появляется при <math>L.oL.d = RLr\bar{n}</math>.</p> <p><math>on</math> – блокируется.</p> <p><math>off</math> – не блокируется.</p> <p><b>i</b> <b>ПРИМЕЧАНИЕ</b> Блокировка служит для предотвращения срабатывания сигнализатора при включении прибора до выхода системы управления на заданный режим работы. Если после включения прибора значение измеренного сигнала на входе находится вне аварийной зоны, то блокировка 1-го срабатывания сбрасывается.</p> <p>Флаг обнуляется при переходе из режима <b>Стоп</b> в режим <b>автоматического регулирования</b>.</p>
$Err.d$	$off$ $on$	$off$	<p>Состояние ВУ в режиме <b>Авария</b>.</p> <p><math>on</math> – включен.</p> <p><math>off</math> – выключен</p>
$StP.d$	$off$ $on$	$off$	<p>Состояние ВУ в режиме <b>Стоп</b>.</p> <p><math>on</math> – включен.</p> <p><math>off</math> – выключен</p> <p>Для сигнализатора (<math>L.oL.d = RLr\bar{n}</math>) параметр <math>StP.d</math> скрыт.</p>
$LbRt$	$off$ 1...9999 с	$off$	<p>Функция диагностики обрыва контура регулирования. Описание работы функции см. <a href="#">раздел 7.5</a>.</p>
$LbRb^*$	0... Delta-Sens**	10	<p>Для сигнализатора (<math>L.oL.d = RLr\bar{n}</math>) параметры <math>LbRt</math> и <math>LbRb</math> скрыты.</p> <p><math>LbRt</math> – время диагностики обрыва контура.</p> <p>При значении <math>LbRt = off</math> функция диагностики обрыва контура регулирования выключена.</p> <p><math>LbRb</math> – ширина зоны диагностики обрыва контура.</p> <p>Параметр появляется, если <math>LbRt</math> отлично от <math>off</math></p>

Продолжение таблицы 7.2

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$R_{rEC}$	$OFF$ 1...999 с	$OFF$	<p>Автоматическое восстановление процесса регулирования после ошибки на соответствующем входе.</p> <p>Если в режиме <b>автоматического регулирования</b> произошла аварийная остановка по причине обрыва датчика или выхода показаний за диапазон измерения, то при восстановлении измерения процесс регулирования автоматически запускается через <math>R_{rEC}</math> секунд.</p> <p>Если <math>R_{rEC} = OFF</math>, то чтобы восстановить режим <b>автоматического регулирования</b> следует:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Перейти в режим <b>ручного регулирования</b> или режим <b>Стоп</b>.</li> <li>2. Перейти в режим <b>автоматического регулирования</b>.</li> </ol> <p><b>ПРИМЕЧАНИЕ</b></p> <p>Автоматическое восстановление процесса регулирования не распространяется на обрыв или «залипание» контура регулирования. Обрыв или «залипание» контура регулирования требует ручного восстановления.</p>
<b>ПРИМЕЧАНИЕ</b>	<p>* Положение десятичной точки определяется параметром <math>dPL</math>.</p> <p>** SensMin – нижняя граница измерения датчика, SensMax – верхняя граница измерения датчика, DeltaSens – диапазон измерения датчика.</p>		

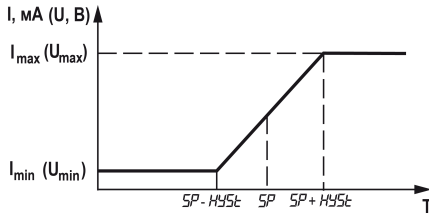
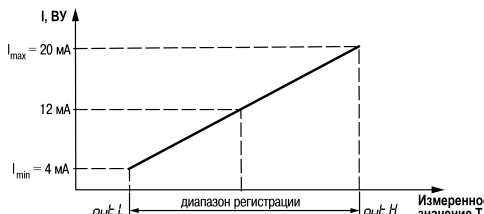
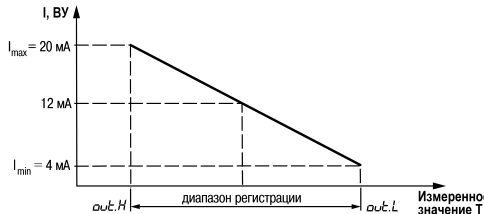

## 7.4 Настройка аналогового ВУ

Параметры ВУ аналогового типа ( $OUT \rightarrow$ ) представлены в таблице 7.3.

Таблица 7.3 – Параметры ВУ аналогового типа

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$LoLR$	$OFF$		Тип логики работы ЛУ
	$OFF$		Регулятор отключен
	$HEAT$		<p>П-регулятор «нагреватель»:</p> <p><math>I_{max}</math> или <math>U_{max}</math>, если <math>T &lt; SP - HYSL</math>,</p> <p><math>I_{min}</math> или <math>U_{min}</math>, если <math>T &gt; SP + HYSL</math>.</p> <p>Для промежуточных значений:</p> $I_{out} = ((T - SP + HYSL) * (I_{min} - I_{max}) / (2HYSL)) + I_{max},$ $U_{out} = ((T - SP + HYSL) * (U_{min} - U_{max}) / (2HYSL)) + U_{max}.$

Продолжение таблицы 7.3

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	$\zeta_{outL}$		<p>П-регулятор «холодильник».</p> <p><math>I_{max}</math> или <math>U_{max}</math>, если <math>T &gt; SP + HYS_L</math>,  <math>I_{min}</math> или <math>U_{min}</math>, если <math>T &lt; SP - HYS_L</math>.</p> <p>Для промежуточных значений:</p> $I_{out} = ((T - SP + HYS_L) * (I_{max} - I_{min}) / (2HYS_L)) + I_{min},$ $U_{out} = ((T - SP + HYS_L) * (U_{max} - U_{min}) / (2HYS_L)) + U_{min}.$ 
	$\zeta_{outU}$		<p>Регистратор.</p> <p>Формирование на ВУ аналогового сигнала в виде тока 4...20 мА (для выхода типа «И») или напряжения 0...10 В (для выхода типа «И») в зависимости от измеренного значения входного сигнала. Промежуточные значения формируются по линейной функции.</p> <p>Для ТС, ТП данные формируются по НСХ.</p> <p>Примеры формирования прямой и обратной зависимости выходного сигнала регистрации от измеренного значения для выходного сигнала 4...20 мА:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>4 мА для <math>out.L</math> и 20 мА для <math>out.H</math> (при <math>out.H &gt; out.L</math>);</li> </ul>  <ul style="list-style-type: none"> <li>20 мА для <math>out.L</math> и 4 мА для <math>out.H</math> (при <math>out.L &gt; out.H</math>);</li> </ul>  <p>При аварии ВУ принимает значение <math>Err.R</math>.</p> <p>Отсутствует режим <b>Стоп</b></p>
$SP^*$	$SP.L \dots SP.H$	30.0	<p>Уставка регулятора.</p> <p>Требуемое значение регулируемой величины, которое должен поддерживать регулятор.</p> <p> <b>ПРИМЕЧАНИЕ</b>  Положение десятичной точки определяется параметром <math>dP.L</math>.</p>

Продолжение таблицы 7.3

Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$SP.Lo^*$	Sens-Min**... $SP.H$	– 199.- 9	Нижняя и верхняя границы для выбора диапазона значений параметра уставки ( $SP$ ). Границы задаются в размерности параметра уставки.
$SP.H^*$	$SP.Lo$ ... Sens-Max**	999.- 9	При смене типа датчика значения могут измениться согласно его диапазону
$HYST^*$	0... Delta-Sens**	1.0	Полоса пропорциональности. Полоса пропорциональности задается в единицах измерения датчика на входе
$out.L$	Sens-Min... Sens-Max**	0.0	Нижняя граница регистрации. Параметр задается для типа логики ЛУ «регистратор» ( $LoL.R = LowL$ ). Нижняя граница регистрации задается в единицах измерения входа
$out.H$	Sens-Min... Sens-Max**	100.- 0	Верхняя граница регистрации. Параметр задается для типа логики ЛУ «регистратор» ( $LoL.R = LowL$ ). Верхняя граница регистрации задается в единицах измерения входа
$Err.R$	$H$	$Lo$	Безопасное состояние выхода в режиме Авария. $H$ – 20 мА/10 В, $Lo$ – 4 мА/0 В
	$Lo$		
$StP.R$	$H$	$Lo$	Состояние выхода в режиме остановки регулирования. $H$ – 20 мА/10 В, $Lo$ – 4 мА/0 В
	$Lo$		
$LbRt$	$oFF$ 1...9999 с	$oFF$	Функция диагностики обрыва контура регулирования. Описание работы функции см. <a href="#">разделе 7.5</a> .
$LbRb^*$	0.0...999.- 9	10	$LbRt$ – время диагностики обрыва контура. При значении $LbRt = oFF$ функция диагностики обрыва контура регулирования выключена. $LbRb$ – ширина зоны диагностики обрыва контура. Параметр появляется, если $LbRt$ отлично от $oFF$
	$H$		

Продолжение таблицы 7.3

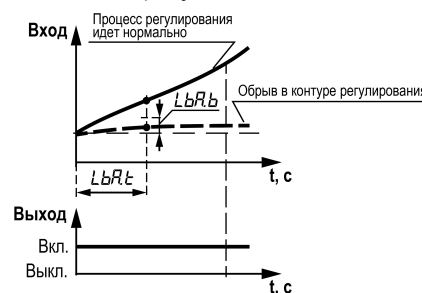
Параметр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
$R_{rEC}$	OFF...999 с	OFF	<p>Автоматическое восстановление процесса регулирования после ошибки на соответствующем входе.</p> <p>Если в режиме <b>автоматического регулирования</b> произошла аварийная остановка по причине обрыва датчика или выхода показаний за диапазон измерения, то при восстановлении измерения процесс регулирования автоматически запускается через <math>R_{rEC}</math> секунд.</p> <p>Если <math>R_{rEC} = OFF</math>, то чтобы восстановить режим <b>автоматического регулирования</b> следует:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Перейти в режим <b>ручного регулирования</b> или режим <b>Стоп</b>.</li> <li>2. Перейти в режим <b>автоматического регулирования</b>.</li> </ol> <p><b>ПРИМЕЧАНИЕ</b></p> <p>Автоматическое восстановление процесса регулирования не распространяется на обрыв контура регулирования.</p> <p>Обрыв контура регулирования требует ручного восстановления.</p>
<p><b>ПРИМЕЧАНИЕ</b></p> <p>* Положение десятичной точки определяется параметром <math>dPt</math>.</p> <p>** SensMin – нижняя граница измерения датчика, SensMax – верхняя граница измерения датчика, DeltaSens – диапазон измерения датчика.</p>			

## 7.5 Диагностика неисправности контура регулирования

Диагностика неисправности контура регулирования применяется для логики «нагреватель» или «холодильник». Прибор отслеживает реакцию системы на управляющее воздействие:

- для «нагревателя» при замкнутом дискретном ВУ (максимальном значении аналогового ВУ) показания входа уменьшаются, при разомкнутом (минимальном значении) – увеличиваются;
- для «холодильника» при замкнутом дискретном ВУ (максимальном значении аналогового ВУ) показания входа увеличиваются, при разомкнутом (минимальном значении) – уменьшаются.

После достижения ВУ максимального значения (для дискретных замкнуто или разомкнуто) включается таймер  $LbRt$ . Если за время  $LbRt$  значение входа изменяется на значение, большее  $LbRb$ , то таймер  $LbRt$  сбрасывается. Если нет, то регистрируется авария по неисправности контура регулирования. Загорается светодиод **СТ**, а также происходит остановка прибора и переход выходов в безопасное состояние в соответствии с параметрами  $Err.d$  (для дискретного ВУ) и  $Err.R$  (для аналогового ВУ).



### Принцип работы

Для «нагревателя»:

- если ВУ соответствует максимальному значению, то прибор фиксирует значение на входе. Если за время  $LbRt$  на входе сигнал не изменится на величину  $LbRb$  или более, то прибор фиксирует неисправность контура регулирования;

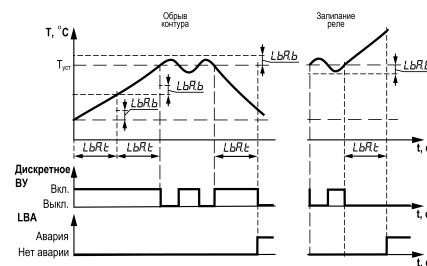
- если ВУ соответствует минимальному значению, то прибор фиксирует значение на входе. Если за время  $LbRt$  на входе сигнал не изменится на величину  $LbRb$  или более, то прибор фиксирует неисправность контура регулирования.

Для «холодильника»:

- если ВУ соответствует максимальному значению, то прибор фиксирует значение на входе. Если за время  $LbRt$  на входе сигнал не изменится на величину  $LbRb$  или более, то прибор фиксирует неисправность контура регулирования;
- если ВУ соответствует минимальному значению, то прибор фиксирует значение на входе. Если за время  $LbRt$  на входе сигнал не изменится на величину  $LbRb$  или более, то прибор фиксирует неисправность контура регулирования.

Если в течение  $LbRt$  значение ВУ меняется, то таймер сбрасывается каждый раз, когда происходит изменение ВУ или значение ВУ имеет промежуточное значение между минимумом и максимумом.

Если значение входного сигнала изменилось на  $LbRb$  раньше, чем сработал таймер  $LbRt$ , то прибор фиксирует новое значение входа в этот момент и обнуляет таймер  $LbRt$  (если ВУ все это время находится в крайнем положении).



Для первоначального подбора значения времени диагностики обрыва контура ( $LbRt$ ) следует:

1. Установить выходной сигнал на максимальный уровень.
2. Измерить время, за которое измеряемая величина изменится на ширину зоны диагностики обрыва контура (параметр  $LbRb$ ).
3. Увеличить измеренное время вдвое и принять его за время диагностики обрыва контура.

Функция автоматического восстановления (параметр  $RrEL$ ) для данного типа аварии не действует.

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

## 7.6 Настройка индикации

Параметры настройки индикации (меню *ind*) представлены в [таблице 7.4](#).

Таблица 7.4 – Параметры индикации

Пара-метр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание																					
	(1)	(2)																						
5Cr.1	P151	P151	Настройка конфигурации экранов.																					
	P1o1		Отображение выбранных значений параметров на верхнем и нижнем индикаторе.																					
	P1d1		Для отображения доступны следующие параметры:																					
	F151																							
	F1o1																							
	F1d1																							
5Cr.2 5Cr.3 5Cr.4 5Cr.5 5Cr.6	oFF	oFF	<table><tr><th>Наименование</th><th>Обозначение</th><th>Индикация</th></tr><tr><td>Текущее измеренное значение</td><td>PU</td><td>P1</td></tr><tr><td>Уставка</td><td>SP</td><td>S1</td></tr><tr><td>Выходная мощность (см. <a href="#">раздел 7.6.1</a>) или значение аналогового выхода в единицах мА (0...20) или В (0...10).</td><td>out.P</td><td>o1</td></tr><tr><td colspan="3">Отображение задается в параметре out.5.</td></tr><tr><td>Вычисленное значение математической функции</td><td>Fun</td><td>F1</td></tr><tr><td>Динамика сигнала</td><td>din</td><td>d1</td></tr></table>	Наименование	Обозначение	Индикация	Текущее измеренное значение	PU	P1	Уставка	SP	S1	Выходная мощность (см. <a href="#">раздел 7.6.1</a> ) или значение аналогового выхода в единицах мА (0...20) или В (0...10).	out.P	o1	Отображение задается в параметре out.5.			Вычисленное значение математической функции	Fun	F1	Динамика сигнала	din	d1
	Наименование		Обозначение	Индикация																				
	Текущее измеренное значение		PU	P1																				
	Уставка		SP	S1																				
	Выходная мощность (см. <a href="#">раздел 7.6.1</a> ) или значение аналогового выхода в единицах мА (0...20) или В (0...10).		out.P	o1																				
	Отображение задается в параметре out.5.																							
	Вычисленное значение математической функции		Fun	F1																				
	Динамика сигнала		din	d1																				
	P151																							
	P1o1																							
	P1d1																							
	F151																							
F1o1																								
F1d1																								
Процедура настройки конфигурации экранов описана в <a href="#">разделе 7.6.2</a> . В режиме <b>ручного регулирования</b> вместо отображения уставки SP выводится значение out.P в соответствии с настройками параметра out.5. Если значение Fun = oFF, то при выводе на индикацию параметра Fun1 отображается надпись F.Err.																								
out.5	PERC	PERC	Выбор единиц отображения мощности (только для аналогового выхода)																					
			PERC – вывод процента мощности ВУ																					
	dRC		dRC – вывод абсолютного значения ВУ (4...20 мА или 0...10 В) пропорционально выбранной мощности out.P																					
rEt.t	oFF	30	Время (в секундах) автоматического возврата из меню настроек в рабочий режим при отсутствии активности (нажатия кнопок). Значение oFF – автоматический возврат не производится. <div><b>i</b> <b>ПРИМЕЧАНИЕ</b> В процессе редактирования параметра автоматический возврат не производится.</div>																					
	5																							
	10																							
	30																							
	60																							
CHC.t	oFF	oFF	Время (в секундах) автоматической смены экранов отображения параметров (5Cr.1–5Cr.6). Значение oFF – автоматическая смена экранов не производится																					
	5																							
	10																							
	30																							
	60																							
	120																							

### 7.6.1 Выходная мощность

Выходная мощность (out.P).



#### ПРИМЕЧАНИЕ

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

### Дискретный выход

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

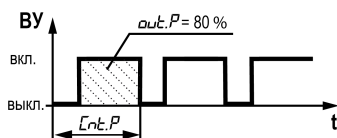


Рисунок 7.4 – Мощность дискретного ВУ

$$D = \tau_{\text{вкл.}} \times \text{out.P} / 100,$$

$D$  – длительность импульса, с;

$\tau_{\text{период}}$  – период следования импульсов, с;

$\text{out.P}$  – выходная мощность.

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

При переходе из режима **Стоп** в режим **ручного регулирования** выходная мощность равна  $\text{SetP.d}$

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

### Аналоговый выход

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

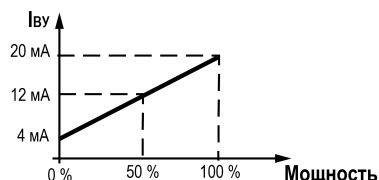


Рисунок 7.5 – Мощность аналогового ВУ

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



#### ПРИМЕЧАНИЕ

Параметр мощности  $\text{out.P}$  редактируется в единицах, соответствующих настройке  $\text{out.S}$ .



#### ПРИМЕЧАНИЕ

По Modbus передаются только проценты мощности.

В случае перехода из режима **Стоп** в режим **ручного регулирования** выходная мощность равна  $\text{SetP.R}$ .


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

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

### 7.6.2 Настройка экранов

Для настройки конфигурации экрана следует:

1. Выбрать экран (*Scr. 1...Scr.5*).

2. Нажать кнопку .


На верхнем ЦИ отображается параметр для редактирования (мигает): *PU l, Fun l*.


3. Выбрать требуемый параметр.

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

4. Выбрать параметр на нижнем ЦИ.

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

Верхний ЦИ	Нижний ЦИ
<i>PU l</i>	<i>SP l, out l, d in l</i>
<i>Fun l</i>	<i>SP l, out l, d in l</i>
 <b>ПРИМЕЧАНИЕ</b> Параметр <i>out l</i> - мощность ВУ, отображаемая в единицах, установленных в параметре <i>out.5</i> .	

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

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

Пример настройки экрана представлен на рисунке ниже.

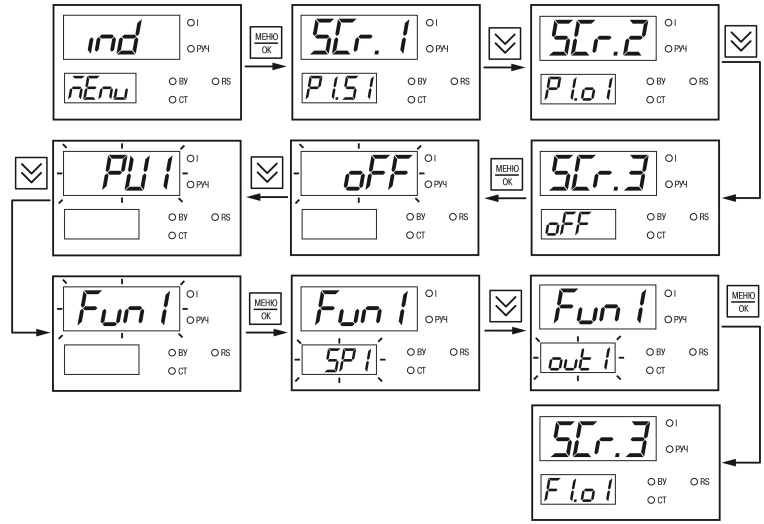


Рисунок 7.6 – Пример настройки экрана

7.7 Настройка RS-485

Параметры интерфейса RS-485 (меню *RS485*) представлены в [таблице 7.5](#).

Таблица 7.5 – Параметры RS-485

Пара-метр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
<i>Prot</i>	<i>rtu</i>	<i>rtu</i>	Протокол связи по RS-485 <i>rtu</i> – Modbus RTU. <i>ASCII</i> – Modbus ASCII
	<i>ASCII</i>		
<i>Addr</i>	1...247	16	Адрес прибора по RS-485
<i>bAud</i>	2,4	9,6	Скорость обмена (в кбод/с) данными по RS-485
	4,8		
	9,6		
	14,4		
	19,2		
	28,8		
	38,4		
	57,6		
	115,2		
<i>dPS</i>	<i>7E1</i>	<i>8n1</i>	Формат посылки данных: <ul style="list-style-type: none"><li>• количество бит:<ul style="list-style-type: none"><li>• 7 (доступно только для Modbus ASCII);</li><li>• 8.</li></ul></li><li>• контроль четности/нечетности:<ul style="list-style-type: none"><li>• n – контроль четности отсутствует;</li><li>• o – контроль нечетности;</li><li>• E – контроль четности.</li></ul></li><li>• количество стоп-бит:<ul style="list-style-type: none"><li>• 1;</li><li>• 2.</li></ul></li></ul>
	<i>7o1</i>		
	<i>7n1</i>		
	<i>8E1</i>		
	<i>8o1</i>		
	<i>8n1</i>		
	<i>7E2</i>		
	<i>7o2</i>		
	<i>7n2</i>		
	<i>8E2</i>		
	<i>8o2</i>		
	<i>8n2</i>		

## Продолжение таблицы 7.5

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

## 7.8 Настройка защиты от редактирования и скрытия параметров



## ПРИМЕЧАНИЕ

Доступ в меню *SEt* осуществляется после ввода пароля, установленного в параметре *PRSS*.

Параметры защиты от редактирования (меню *SEt*) представлены в [таблице 7.6](#).

Таблица 7.6 – Параметры защиты

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

Продолжение таблицы 7.6

Пара-метр	Значения (1) По умолчанию (2)		Описание
	(1)	(2)	
	<i>Ed it</i>		<p>Ручное редактирование атрибута видимости для каждого параметра. После установки <i>Ed it</i> в значении параметров отображаются значения атрибутов. Редактирование с помощью кнопки </p> <p>Для редактирования атрибута следует:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Установить <i>Prt.E</i> = <i>Ed it</i>.</li> <li>2. Выйти из меню <i>ScrE</i>.</li> <li>3. Войти в основное меню и требуемое подменю. Теперь для каждого параметра на нижнем ЦИ отображается значение атрибута видимости - <i>ShoU</i> или <i>H idE</i>.</li> <li>4. С помощью процедуры выбора значения параметра выбрать значение атрибута для отдельных параметров. По умолчанию атрибуты всех параметров имеют значение <i>ShoU</i>.</li> <li>5. Для возврата к рабочему состоянию основного меню вернуться в меню <i>ScrE</i> и выбрать значение параметра <i>Prт.E</i> отличное от <i>Ed it</i>.</li> </ol> <p><i>ShoU</i> – отображать параметр, <i>H idE</i> – скрывать параметр</p>
	<i>on</i>		<p>Параметры со значением атрибута видимости <i>H idE</i> не отображаются в основном меню.</p> <p>Параметры со значением атрибута видимости <i>ShoU</i> отображаются.</p> <p>Доступность видимых параметров для редактирования определяется настройкой параметра <i>Prт.E</i> меню <i>ScrE</i></p>
<i>LCSE</i>			Включение/отключение ДХС
	<i>on</i>	<i>on</i>	ДХС включен
	<i>off</i>		ДХС отключен

### 7.9 Восстановление заводских настроек



**ПРИМЕЧАНИЕ**

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

Для восстановления заводских настроек следует:

1. Установить перемычку согласно рисунку ниже.



**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

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

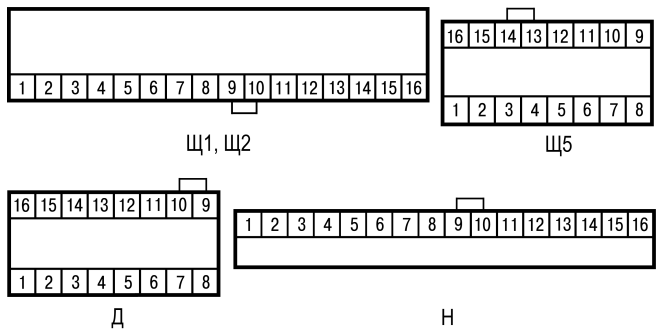





Рисунок 7.7 – Установка перемычки

**ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ**

Перед подключением переключки датчик должен быть отключен от входа 1.

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

## 8 Техническое обслуживание


### 8.1 Общие указания


Во время выполнения работ по техническому обслуживанию прибора следует соблюдать требования безопасности из [раздела 3](#).

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

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

## 9 Комплектность

Наименование	Количество
Прибор	1 шт.
Уплотнительная прокладка*	1 шт.
Паспорт и гарантийный талон	1 экз.
Руководство по эксплуатации	1 экз.
Комплект крепежных элементов	1 к-т.
<div>  <b>ПРИМЕЧАНИЕ</b>            * Доступна для типов корпусов Щ1, Щ2, Щ5.         </div>	


**ПРИМЕЧАНИЕ**  
 Изготовитель оставляет за собой право внесения изменений в комплектность прибора.

## 10 Маркировка

На корпус прибора нанесены:

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

На потребительскую тару нанесены:

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

## 11 Упаковка

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

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

## 12 Транспортирование и хранение

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

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

Прибор следует перевозить в транспортной таре поштучно или в контейнерах.

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

Прибор следует хранить на стеллажах.

## 13 Гарантийные обязательства

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

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

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

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

## Приложение А. Перечень подключаемых датчиков

Таблица А.1 – Перечень подключаемых датчиков

Тип	Условное обозначение	Наименование датчика	Диапазон отображения*
Отсутствует	<i>oFF</i>	Не подключен	
Термопреобразователи сопротивления	<i>С 50</i>	ТСМ (Cu50)	–50...+200 °С
	<i>С 53</i>	ТСМ (Cu53)	–50...+200 °С
	<i>С 100</i>	ТСМ (Cu100)	–50...+200 °С
	<i>С 500</i>	ТСМ (Cu500)	–50...+200 °С
	<i>С 10</i>	ТСМ (Cu1000)	–50...+200 °С
	<i>50 С</i>	ТСМ (50М)	–180...+200 °С
	<i>100 С</i>	ТСМ (100М)	–180...+200 °С
	<i>500 С</i>	ТСМ (500М)	–180...+200 °С
	<i>10 С</i>	ТСМ (1000М)	–180...+200 °С
	<i>Р 50</i>	ТСП (Pt50)	–200...+850 °С
	<i>Р 100</i>	ТСП (Pt100)	–200...+850 °С
	<i>Р 500</i>	ТСП (Pt500)	–200...+850 °С
	<i>Р 10</i>	ТСП (Pt1000)	–200...+850 °С
	<i>50 Р</i>	ТСП (50П)	–200...+850 °С
	<i>100 Р</i>	ТСП (100П)	–200...+850 °С
	<i>500 Р</i>	ТСП (500П)	–200...+850 °С
	<i>10 Р</i>	ТСП (1000П)	–200...+850 °С
	<i>100 н</i>	ТСН (100Н)	–60...+180 °С
	<i>500 н</i>	ТСН (500Н)	–60...+180 °С
	<i>10 н</i>	ТСН (1000Н)	–60...+180 °С
Термопары	<i>ТС. L</i>	ТХК (L)	–200...+800 °С
	<i>ТС. KPA</i>	ТХА (K)	–200...+1300 °С
	<i>ТС. J</i>	ТЖК (J)	0...+900 °С
	<i>ТС. n</i>	ТНН (N)	–200...+1300 °С
	<i>ТС. t</i>	ТМК (T)	–200...+400 °С
	<i>ТС. S</i>	ТПП (S)	0...+1600 °С
	<i>ТС. r</i>	ТПП (R)	0...+1600 °С
	<i>ТС. b</i>	ТПР (B)	+600...+1800 °С
	<i>ТС. A1</i>	ТВР (A-1)	+1000...+2500 °С
	<i>ТС. A2</i>	ТВР (A-2)	+1000...+1800 °С
	<i>ТС. A3</i>	ТВР (A-3)	+1000...+1800 °С
	<i>ТС. dL</i>	Тип. L (DIN 43710)	0...+900 °С
	<i>ТС. E</i>	ТХКн (E)	–200...+900 °С
Пирометры	<i>Р ир. 1</i>	Пирометр РК-15	+400...+1500 °С
	<i>Р ир. 2</i>	Пирометр РК-20	+600...+2000 °С
	<i>Р ир. 3</i>	Пирометр РС-20	+900...+2000 °С
	<i>Р ир. 4</i>	Пирометр РС-25	+1200...+2500 °С

Продолжение таблицы А.1

Тип	Условное обозначение	Наименование датчика	Диапазон отображения*
Универсальные сигналы	$0.5$	Ток 0...5 мА	0...5 мА
	$0.20$	Ток 0...20 мА	0...20 мА
	$4.20$	Ток 4...20 мА	4...20 мА
	$-5.5$	Напряжение –50...50 мВ	–50...+50 мВ
	$0.1$	Напряжение 0...1 В	0...1 В
<div>  <b>ПРИМЕЧАНИЕ</b>  * В данном столбце указан диапазон отображения показаний на ЦИ для выбранного типа датчика, который может быть шире диапазона измерения. Диапазон измерения для всех типов датчиков определяется по <a href="#">таблице 2.2</a>. </div>			

## Приложение Б. Список регистров Modbus

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

Операция	Функция
Чтение	0x03 или 0x04
Запись	0x10

Таблица Б.2 – Общие регистры оперативного обмена

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных
DEVICE	Тип прибора	1000	Только чтение	CHAR[8]
VERSION	Версия встраиваемого ПО	1004	Только чтение	CHAR[8]
STATUS*	Статус прибора (битовая маска)	1008	Только чтение	UINT16
<i>F<sub>in</sub> I</i>	Измеренная величина на входе (после функции)	1009	Только чтение	FLOAT32
<i>SP I</i>	Уставка регулятора	100B	Чтение и запись	FLOAT32
<i>out.P</i>	Выходная мощность	100D	Чтение и запись	FLOAT32
<i>Ctrl</i>	Режим регулирования	100F	Чтение и запись	UINT16
RESET	Удаленная перезагрузка прибора	1010	Только запись	UINT16



### ПРИМЕЧАНИЕ

\* Описание битов регистра STATUS:

- 0 – ошибка на входе;
- 2 – ошибка вычисления функции на входе;
- 4 – внутренняя ошибка прибора;
- 5 – срабатывание ВУ (только для DO);
- 7 – включен ручной режим управления;
- 8 – включен режим СТОП;
- 9 – обрыв контура регулирования 1



### ПРИМЕЧАНИЕ

\*\* Значения регистра *Ctrl*:

- 0 – STOP;
- 1 – RUN;
- 2 – MAN.

Таблица Б.3 – Регистры обмена по протоколу Modbus

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
Вход						
$F_{in} I$	Измеренная величина на входе (после функции)	0000	Только чтение	FLOAT32		
$P_{in} I$	Входная величина на входе (до функции)	0002	Только чтение	FLOAT32		
$TYPE$	Тип датчика на входе	0004	Чтение и запись	UINT16	$OFF$	0
					$C 50$	1
					$C 53$	2
					$C 100$	3
					$C 500$	4
					$C 10$	5
					$50 C$	6

Продолжение таблицы Б.3

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
					<i>100C</i>	7
					<i>500C</i>	8
					<i>1.0 C</i>	9
					<i>P 50</i>	10
					<i>P 100</i>	11
					<i>P 500</i>	12
					<i>P 1.0</i>	13
					<i>50 P</i>	14
					<i>100 P</i>	15
					<i>500 P</i>	16
					<i>1.0 P</i>	17
					<i>100h</i>	18
					<i>500h</i>	19
					<i>1.0 h</i>	20
					<i>tC.L</i>	21
					<i>tC.HR</i>	22
					<i>tC.J</i>	23
					<i>tC.n</i>	24
					<i>tC.t</i>	25
					<i>tC.5</i>	26
					<i>tC.r</i>	27
					<i>tC.b</i>	28
					<i>tC.R1</i>	29
					<i>tC.R2</i>	30
					<i>tC.R3</i>	31
					<i>tC.dL</i>	32
					<i>tC.E</i>	33
					<i>P ir.1</i>	34
					<i>P ir.2</i>	35
					<i>P ir.3</i>	36
					<i>P ir.4</i>	37
					<i>1.0.5</i>	38
					<i>1.0.20</i>	39
					<i>1.4.20</i>	40
					<i>u-5.5</i>	41
					<i>u 0.1</i>	42
<i>F iL.b</i>	Полоса фильтра	0005	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, DeltaSens*	
<i>F iL.t</i>	Постоянная времени фильтра	0007	Чтение и запись	UINT16	oFF, 1...999	
<i>dPt</i>	Положение десятичной точки	0008	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
					2	2
					3	3
					Auto	4

Продолжение таблицы Б.3

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
<i>ind.L</i>	Верхний порог приведения значения входа	0009	Чтение и запись	FLOAT32	–1999...9999	
<i>ind.H</i>	Нижний порог приведения значения входа	000B	Чтение и запись	FLOAT32	–1999...9999	
<i>FunE</i>	Тип математической функции	000D	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					SQrt	1
<i>d.int</i>	Период анализа динамики изменения сигнала	0012	Чтение и запись	UINT16	0...30	
<i>d.ind</i>	Дельта динамики сигнала	0013	Чтение и запись	FLOAT32	0.2...DeltaSens*	
<i>bArr</i>	Подключение барьера искрозащиты	0015	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					on	1
<i>Cor1</i> <i>Point</i>	Значение точки 1 корректировки входа	0016	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
<i>Cor1</i> <i>offset</i>	Смещение для точки 1 корректировки входа	0018	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
<i>Cor1CLR</i>	Сброс коррекции точки 1	001A	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
<i>Cor2</i> <i>Point</i>	Значение точки 2 корректировки входа	001B	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
<i>Cor2</i> <i>offset</i>	Смещение для точки 2 корректировки входа	001D	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
<i>Cor2CLR</i>	Сброс коррекции точки 2	001F	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
<i>Cor3</i> <i>Point</i>	Значение точки 3 корректировки входа	0020	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
<i>Cor3</i> <i>offset</i>	Смещение для точки 3 корректировки входа	0022	Чтение и запись	FLOAT32	oFF, SensMin... SensMax*	
<i>Cor3CLR</i>	Сброс коррекции точки 3	0024	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
ВУ (общее)						
<i>SP</i>	Уставка регулятора на выходе	0200	Чтение и запись	FLOAT32	<i>SP.Lo</i> ... <i>SP.Hi</i>	
<i>SP.Lo</i>	Нижняя граница уставки	0202	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin*... <i>SP.Hi</i>	
<i>SP.Hi</i>	Верхняя граница уставки	0204	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin*... <i>SP.Hi</i>	
<i>out.P</i>	Выходная мощность	0206	Чтение и запись	FLOAT32	0..100.0	

Продолжение таблицы Б.3

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
<i>LbRt</i>	Время диагностики обрыва контура	0208	Чтение и запись	UINT16	<i>oFF</i> 1...9999 с	
<i>LbRb</i>	Ширина зоны диагностики обрыва контура	0209	Чтение и запись	FLOAT32	0...DeltaSens*	
<i>RrEC</i>	Автоматическое восстановление после аварии	020B	Чтение и запись	UINT16	oFF...999 с	
ВУ(дискретный)						
<i>LoLd</i>	Тип логики работы ЛУ	0220	Чтение и запись	UINT16	<i>oFF</i>	0
					<i>HErE</i>	1
					<i>CoOL</i>	2
					<i>RLrñ</i>	3
<i>HYSL</i>	Гистерезис	0221	Чтение и запись	FLOAT32	0..DeltaSens*	
<i>d.on</i>	Задержка включения регулятора	0223	Чтение и запись	UINT16	0...250 с	
<i>d.oFF</i>	Задержка выключения регулятора	0224	Чтение и запись	UINT16	0...250 с	
<i>H.on</i>	Минимальное время удержания регулятор в состоянии включено	0225	Чтение и запись	UINT16	0...250 с	
<i>H.oFF</i>	Минимальное время удержания регулятора в состоянии выключено	0226	Чтение и запись	UINT16	0...250 с	
<i>Ent.P</i>	Период для ручного управления выходной мощностью	0227	Чтение и запись	UINT16	1..250 с	
<i>Err.d</i>	Безопасное состояние выхода в режиме <b>Авария</b>	0228	Чтение и запись	UINT16	<i>oFF</i>	0
					<i>on</i>	1
<i>StP.d</i>	Состояние выхода в режиме <b>Стоп</b>	0229	Чтение и запись	UINT16	<i>oFF</i>	0
					<i>on</i>	1
ВУ (сигнализации)						
<i>RtUP</i>	Тип логики срабатывания сигнализатора	0240	Чтение и запись	UINT16	<i>oFF</i>	0
					<i>SP.n</i>	1
					<i>SP.u</i>	2
					<i>SP.H i</i>	3
					<i>SP.Lo</i>	4
					<i>Q.n</i>	5
					<i>Q.u</i>	6
					<i>Q.H i</i>	7
					<i>Q.Lo</i>	8

Продолжение таблицы Б.3

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
<i>R.bnd</i>	Порог срабатывания сигнализатора	0241	Чтение и запись	FLOAT32	0... DeltaSens*	
<i>R.HYS</i>	Гистерезис срабатывания сигнализатора	0243	Чтение и запись	FLOAT32	0... DeltaSens*	
<i>F.bLC</i>	Блокировка первого срабатывания сигнализатора	0245	Чтение и запись	UINT16	<i>on</i>	0
					<i>oFF</i>	1
ВУ (аналоговый)						
<i>LoG.A</i>	Тип логики работы ЛУ	0260	Чтение и запись	UINT16	<i>oFF</i>	0
					<i>HErE</i>	1
					<i>LooL</i>	2
					<i>LoU</i>	3
<i>HYS</i>	Полоса пропорциональности	0261	Чтение и запись	FLOAT32	0...DeltaSens*	
<i>out.L</i>	Нижняя граница выходного значения выхода	0263	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin...SensMax*	
<i>out.H</i>	Верхняя граница выходного значения выхода	0265	Чтение и запись	FLOAT32	SensMin...SensMax*	
<i>Err.A</i>	Безопасное состояние выхода в режиме <b>Авария</b>	0267	Чтение и запись	UINT16	<i>H i</i>	0
					<i>Lo</i>	1
<i>StP.A</i>	Состояние выхода в режиме <b>Стоп.</b>	0268	Чтение и запись	UINT16	<i>H i</i>	0
					<i>Lo</i>	1
Индикация						
<i>Scr-1</i>	Пользовательский экран 1	0400	Чтение и запись	UINT16	<i>P 15 I</i>	1
					<i>P 16 I</i>	2
					<i>P 1d I</i>	3
					<i>F 15 I</i>	4
					<i>F 16 I</i>	5
					<i>F 1d I</i>	6
<i>Scr-2</i>	Пользовательский экран 2...6	0401	Чтение и запись	UINT16	<i>oFF</i>	0
<i>Scr-3</i>		0402	Чтение и запись	UINT16	<i>P 15 I</i>	1
<i>Scr-4</i>		0403	Чтение и запись	UINT16	<i>P 16 I</i>	2
<i>Scr-5</i>		0404	Чтение и запись	UINT16	<i>P 1d I</i>	3
<i>Scr-6</i>		0405	Чтение и запись	UINT16	<i>F 15 I</i>	4
					<i>F 16 I</i>	5
					<i>F 1d I</i>	6

Продолжение таблицы Б.3

Параметр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
out.5	Настройка вывода параметра мощности	0406	Чтение и запись	UINT16	PERC	0
					dPRC	1
ret.t	Время автоматического возврата из меню настроек	0407	Чтение и запись	UINT16	OFF	0
					5	1
					10	2
					30	3
					60	4
chg.t	Автоматическая смена экранов отображения параметров	0408	Чтение и запись	UINT16	OFF	0
					5	1
					10	2
					30	3
					60	4
					120	5
RS-485						
Prot	Протокол связи	0500	Чтение и запись	UINT16	rtu	0
					RSC ,	1
Addr	Адрес прибора в сети Modbus	0501	Чтение и запись	UINT16	1...247	
bAud	Скорость обмена данными	0502	Чтение и запись	UINT16	2,4	0
					4,8	1
					9,6	2
					14,4	3
					19,2	4
					28,8	5
					38,4	6
					57,6	7
					115,2	8
dPS	Формат посылки данных	0503	Чтение и запись	UINT16	TE 1	0
					Lo 1	1
					Ln 1	2
					BE 1	3
					Bo 1	4
					Bn 1	5
					TE 2	6
					Lo 2	7
					Ln 2	8
					BE 2	9
					Bo 2	10
					Bn 2	11
idLE	Задержка ответа от прибора	0504	Чтение и запись	UINT16	0...20	
b.or d	Порядок байт в регистре	0505	Чтение и запись	UINT16	LSb	0
					LSb	1
RPLY	Применение текущих настроек порта RS-485	0506	Чтение и запись	UINT16	0	0
					1	1
Меню скрытых параметров						

## Продолжение таблицы Б.3

Пара-метр	Назначение	Адрес регистра (HEX)	Тип доступа	Формат данных	Диапазон значений	
PASS	Пароль доступа к меню	0800	Чтение и запись	UINT16	0...9999	
PrEtE	Защита от редактирования значений параметров	0801	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					SEtE	1
					ALL	2
					Hi dE	3
AtErE	Включение атрибутов скрытия параметров	0802	Чтение и запись	UINT16	oFF	0
					Ed itE	1
					on	2
CLSE	Включение/отключение ДХС	0803	Чтение и запись	UINT16	on	0
					oFF	1



ПРИМЕЧАНИЕ

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



Россия, 111024, Москва, 2-я ул. Энтузиастов, д. 5, корп. 5  
тел.: +7 (495) 641-11-56, факс: (495) 728-41-45  
тех. поддержка 24/7: 8-800-775-63-83, [support@owen.ru](mailto:support@owen.ru)  
отдел продаж: [sales@owen.ru](mailto:sales@owen.ru)  
[www.owen.ru](http://www.owen.ru)  
рег.:1-RU-83049-1.43