



ESM-4930

REGULATOR CYFROWY Z UNIWERSALNYM WEJŚCIEM POMIAROWYM



wersja 2.0

INSTRUKCJA OBSŁUGI



Zgodnie z Dyrektywą Europejską 2002/96/WE oraz Ustawą o zużytych sprzęcie elektrycznym i elektronicznym takie oznakowanie informuje o zakazie umieszczania zużytego sprzętu elektronicznego wraz z innymi odpadami pochodzącymi z gospodarstwa domowego. Zużyte urządzenie oddaj do odpowiedniego punktu składowania, lub prześlij do nas, gdyż znajdujące się w urządzeniu niebezpieczne składniki mogą być zagrożeniem dla środowiska.

1. CHARAKTERYSTYKA REGULATORA

Regulator przeznaczony jest do współpracy z czujnikami rezystancyjnymi Pt100, termoparami oraz sygnałami analogowymi prądowymi i napięciowymi. Wybór rodzaju wejścia dokonuje się w menu regulatora. Charakteryzuje się dużą dokładnością i stabilnością pomiaru. Regulator posiada dwa wyświetlacze LED: górny wyświetlacz wskazuje aktualną wartość mierzoną, zaś dolny wartość zadaną.

Regulator ma 3 wyjścia konfigurowane OUT1, OUT2, OUT3:

OUT1: alarmowe 1 przekaźnikowe

OUT2: sterujące lub alarmowe 2 przekaźnikowe

OUT3: sterujące SSR

Próg sterujący ma regulację typu ON-OFF lub PID z funkcją automatycznego doboru parametrów PID (auto tuning i self tuning), a progi alarmowe ma regulację typu ON-OFF.

Przyrząd ten stosowany jest do: kontroli procesów przemysłowych. Montowany w tablicy za pomocą dołączonym uchwytów montażowych.

2. DANE TECHNICZNE

WEJŚCIE UNIWERSALNE:

- analogowe prądowe 0...20mA; 4...20mA
- analogowe napięciowe 0...50mV; 0...5V; 0...10V
- czujniki termometryczne Pt100 (2 lub 3-przewodowe)
- termopary K, J, E, T, B, R, S, N, C, L

KONTROLA PRACY:

Algorytm regulacji: dwustawny

próg sterujący: ON-OFF, P, PI, PD, PID z funkcją autoadaptacji

progi alarmowe: ON-OFF

Nastawa: z klawiatury foliowej

Tryb regulacji: rewersyjny (grzanie) lub bezpośredni (chłodzenie)

Czas próbkowania: 3 razy na sekundę

WYJŚCIA:

wyjście alarmowe przekaźnikowe OUT1: SPDT 5(1)A 250VAC

wyjście sterujące lub alarmowe przekaźnikowe OUT2: SPDT 5(1)A 250VAC

wyjście sterujące SSR OUT3: 18VDC/20mA

Wyświetlacz: podwójny LED, 4 cyfry o wysokości cyfr 13 i 8mm

Dokładność: $\pm 0,25\%$ zakresu

Rozdzielczość: 1,0; 0,1; 0,01; 0,001

Filtr sygnału mierzonego: 0...900sek.

Kompensacja zimnych końców termopar: automatyczna $\pm 0,1^{\circ}\text{C}/1^{\circ}\text{C}$

Warunki pracy: $-5...55^{\circ}\text{C}$; 20...90%RH (bez kondensacji)

Obudowa: tablicowa PC+ABS UL94V0, wodoodporna

Stopień ochrony: NEMA 4, IP65 od frontu, IP20 od strony złącz

Wymiary obudowy (sz x w x gł): 96 x 48 x 76mm

Wymiary otworu montażowego: 92 x 46mm

Złącza: śrubowe, max przekrój przewodu 2,5mm²

Pobór mocy: max 6 VA

Zasilanie: 100...240VAC ($\pm 15\%$, $\pm 10\%$); 50/60Hz lub 24AC/DC

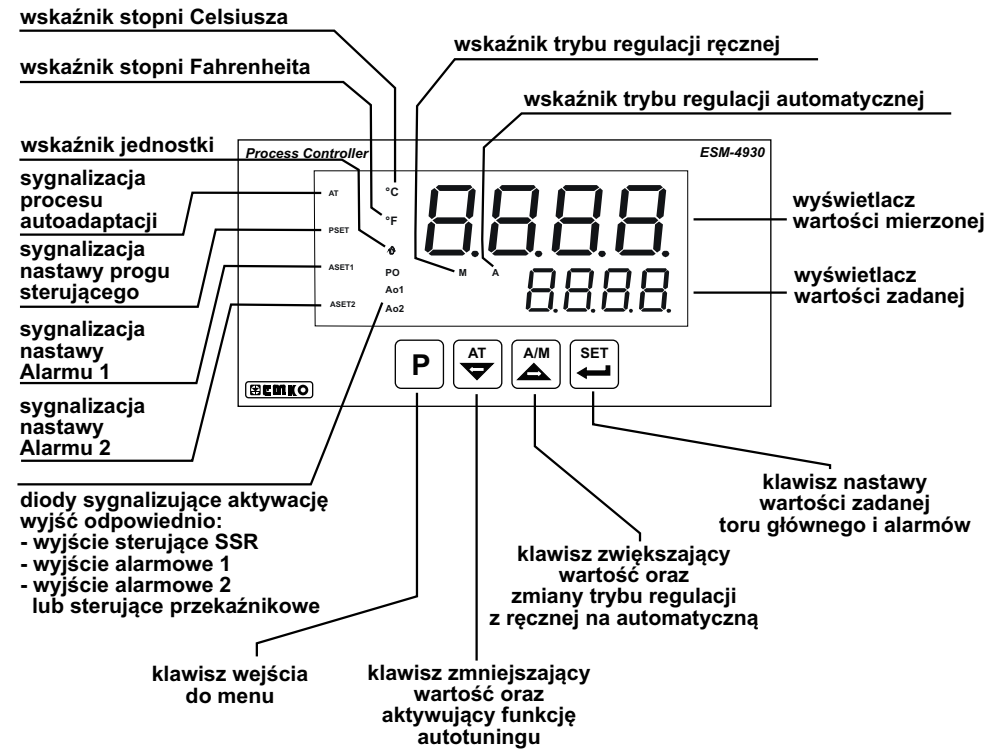
Certyfikaty: CE, UL, cUL

Produkcja: EMKO

3. SPOSÓB ZAMAWIANIA

ESM4930		-		20	0	1	/	01	02
Zasilanie:	Kod:								
100-240V (+15% / -10%) 50/60Hz	1								
24VAC (+15% / -10%) 24VDC (+15% / -10%)	2								
12VDC (+15% / -10%)	6								
Wejście pomiarowe:	Kod:								
uniwersalne	20								
Interfejs do komunikacji:	Kod:								
brak	0								
Wyjście alarmowe OUT1:	Kod:								
Wyjście przekaźnikowe SPST 5A(1)250V	1								
Wyjście sterujące lub alarmowe OUT2:	Kod:								
Wyjście przekaźnikowe SPST 5A(1)250V	01								
Wyjście sterujące SSR OUT3:	Kod:								
Wyjście półprzewodnikowe 18V 20mA	02								

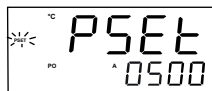
4. PANEL PRZEDNI.



5. OBSŁUGA REGULATORA.

5.1. ZMIANA NASTAWY PROGU STERUJĄCEGO i ALARMÓW.

①

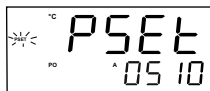


Rozpocznij nastawę klawiszem

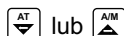
Górny wyświetlacz pokaże komendę PSET, a dioda PSET zacznie pulsować.



②



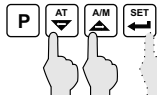
Klawiszami:



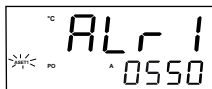
nastaw próg sterujący

i zatwierdź klawiszem

Dioda PSET zgaśnie.

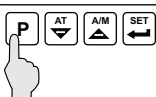


③



Zakończ nastawę klawiszem

lub nastaw progów alarmowe w ten sam sposób progów sterujący.



Uwagi:

Zmiany progów mogą być ograniczone parametrami: i

Alarm 2 jest nieaktywny gdy parametr = 0
Wtedy OUT2 jest wyjściem sterującym przekaźnikowym i pracuje równolegle z OUT3.

Informacja:

Aby usprawnić szybkie zwiększanie lub zmniejszanie wartości nastaw:

przytrzymując klawisz lub stale przez minimum 5 sekund dziesiąte części jednościami zamieniają się w jednościami, a po 10 sekundach jednościami w dziesiątkami.

5.2. PROGRAMOWANIE PARAMETRÓW REGULATORA.

①



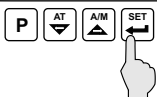
Rozpocznij nastawę parametrów klawiszem



②



Wejść do listy parametrów technicznych naciskając klawisz

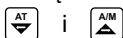


③

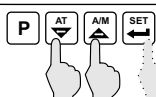


Jeśli dostęp do menu jest zabezpieczony kodem wyświetli się komenda:

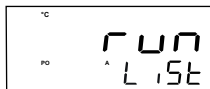
Za pomocą klawiszy



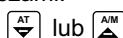
wprowadź prawidłowy kod i potwierdź przyciskiem



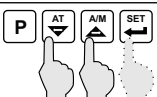
④



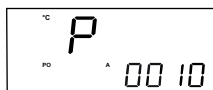
Klawiszami:



wybierz żadaną grupę parametrów do nastawy i wejść klawiszem



⑤

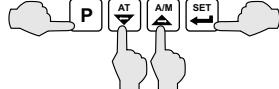


klawiszem

wychodzi się z grupy parametrów lub z menu

klawiszem

przechodzi się do kolejnego parametru oraz akceptuje zmiany



klawiszami i

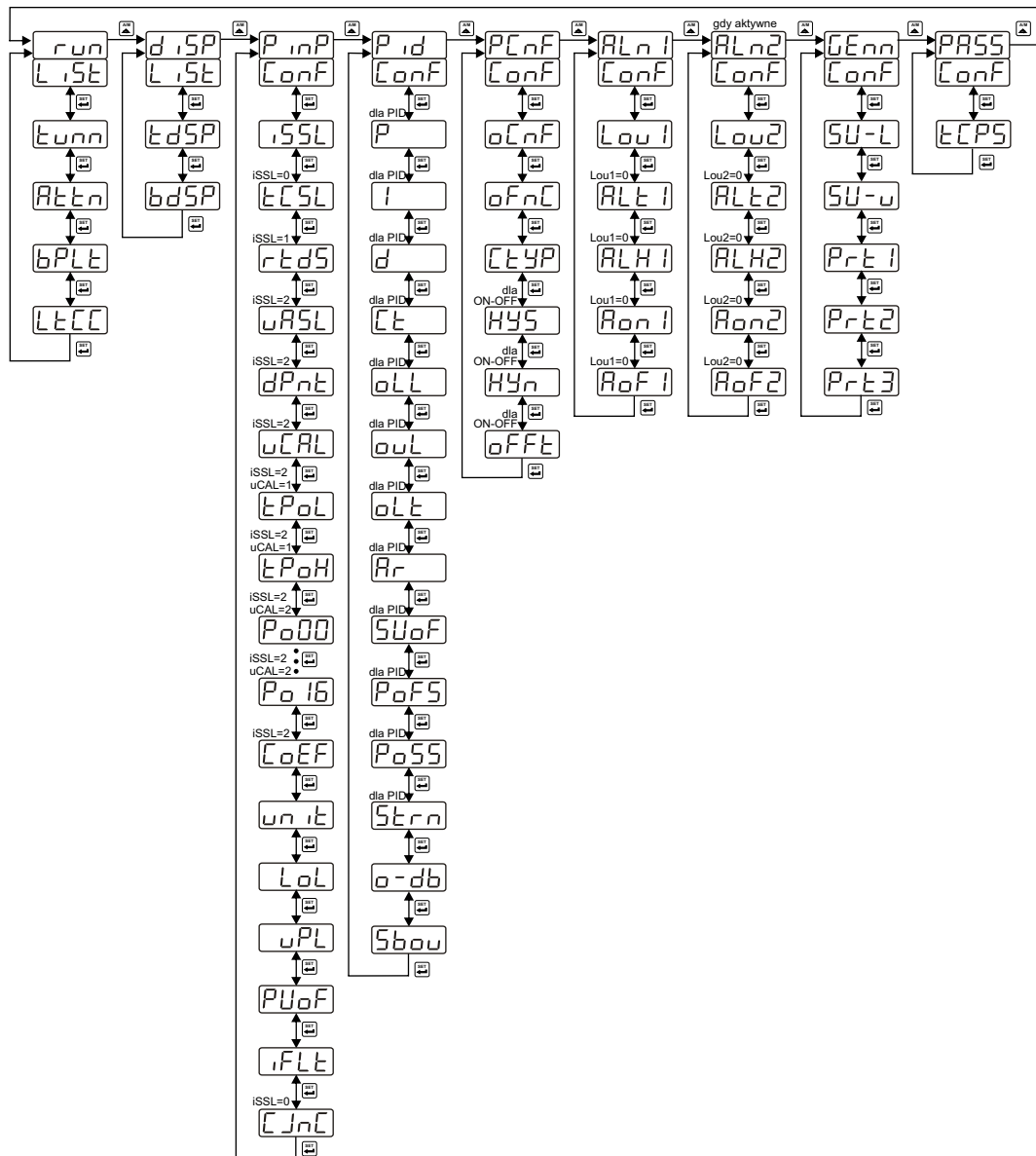
zmienia się wartość parametru

5.3. SCHEMAT MENU REGULATORA.

P_{inP} ← Kod grupy parametrów
 $Conf$

Parametr warunkowy
 (parametr dostępny
 po spełnieniu
 określonych warunków)

ISSL=0
 $iSSL$ ← Kod parametru



5.4. LISTA PARAMETRÓW.

run
LIST

Funkcja automatycznego doboru parametrów PID (autoadaptacja).

Auto Wybór metody autoadaptacji:

no Funkcja autoadaptacji niedostępna. Regulator pracuje wg. ręcznych nastaw PID wprowadzonych przez użytkownika.

Auto Auto tuning (szczegóły poniżej)

Self Self tuning (szczegóły poniżej)

Auto Self Połączenie metody Auto tuning i Self tuning (szczegóły poniżej)

Auto Start funkcji autoadaptacji:

no Funkcja autoadaptacji uruchamiana ręcznie klawiszem 
Gdy proces autoadaptacji Auto tuning jest właśnie realizowany nastawa na no przerywa ten proces.

YES Funkcja autoadaptacji uruchamiana automatycznie.

Regulator posiada funkcję automatycznego doboru nastaw PID. Funkcja ta zazwyczaj zapewnia optymalny dobór nastaw.

Start funkcji autoadaptacji jest możliwy:

- przez użytkownika
- przez regulator jeśli nastąpi zamiana nastawy progu sterującego o wartość około 25% zakresu lub więcej
- przez regulator jeśli dojdzie do zakłóceń obiektu lub nastąpią zbyt duże oscylacje wokół progu. Wartość dopuszczalnych oscylacji określa parametr **Self** (grupa parametrów PID).

Funkcja autoadaptacji jest realizowana wg. jednej z trzech dostępnych metod:

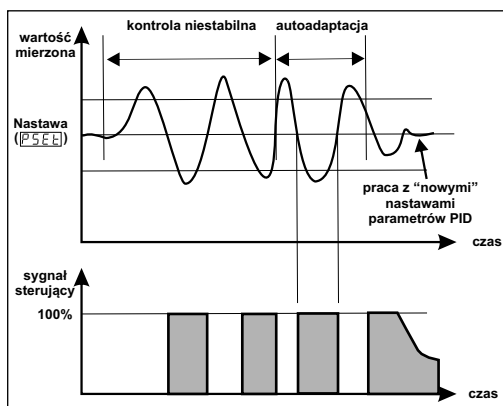
1. Auto tuning (Auto = Auto).

Funkcja jest uruchamiana ręcznie klawiszem  lub automatycznie po włączeniu regulatora gdy **Auto** = **YES**

Dioda AT sygnalizuje aktywację procesu.

Czas trwania procesu doboru nastaw zależy od właściwości obiektu (pojemność cieplna). Metoda ta składa się z następujących etapów:

- załączenie wyjścia sterującego (100%)
- obliczanie nastaw parametrów PID
- zapisanie obliczonych nastaw parametrów PID do pamięci nieulotnej
- włączenie regulacji z nowymi nastawami PID



UWAGA:

W trakcie automatycznego doboru nastaw powstają przeregulowania. Aby uchronić obiekt przed zniszczeniem, na czas aktywacji procesu autoadaptacji należy nastawić mniejszą wartość progu sterującego o 5...10% (o ile to możliwe).

Proces autoadaptacji *Auto tuning* może zostać przerwany jeśli:

- nastąpi awaria czujnika
- czas trwania autoadaptacji trwa dłużej niż 8 godzin
- wystąpi zanik zasilania regulatora
- użytkownik zmieni wartość nastawy progu sterującego
- użytkownik wyłączy funkcję autoadaptacji $\boxed{\text{Eunn}} = \boxed{\text{no}}$ lub $\boxed{\text{RtEn}} = \boxed{\text{no}}$
- użytkownik wyłączy funkcję autoadaptacji klawiszem 

Uwaga:

Po prawidłowym wyznaczeniu nastaw PID regulator przejdzie w stan pracy z nowymi nastawami PID i automatycznie zmieni parametr $\boxed{\text{RtEn}}$ na $\boxed{\text{YES}}$, aby uniknąć ponownego załączenia funkcji autoadaptacji przy ponownych załączeniach regulatora.

2. Self tuning ($\boxed{\text{Eunn}} = \boxed{\text{Setun}}$).

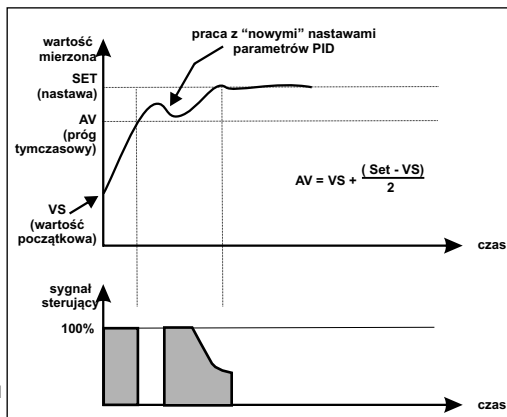
Funkcja jest uruchamiana automatycznie po włączeniu zasilania. Przy czym aktualna wartość mierzona musi być znacznie mniejsza od zadanej dla progu sterującego.

Dioda AT sygnalizuje aktywację procesu.

Czas trwania procesu doboru nastaw zależy od właściwości obiektu (pojemność cieplna).

Metoda ta składa się z następujących etapów:

- wyznaczenie progu tymczasowego (AV)
- załączenie wyjścia sterującego (100%), aż do osiągnięcia progu tymczasowego (AV)
- wyznaczanie wartości przeregulowania i czasu oscylacji i obliczanie nastaw parametrów PID
- zapisanie obliczonych nastaw parametrów PID do pamięci nieulotnej
- włączenie regulacji z nowymi nastawami PID



Proces autoadaptacji *Set tuning* może zostać przerwany jeśli:

- nastąpi awaria czujnika
- czas trwania autoadaptacji trwa dłużej niż 8 godzin
- wystąpi zanik zasilania regulatora
- użytkownik zmieni wartość nastawy progu sterującego
- użytkownik wyłączy funkcję autoadaptacji $\boxed{\text{Eunn}} = \boxed{\text{no}}$

Uwaga:

Po prawidłowym wyznaczeniu nastaw PID regulator przejdzie w stan pracy z nowymi nastawami PID i automatycznie zmieni parametr $\boxed{\text{Eunn}}$ na $\boxed{\text{no}}$

3. Połączenie metody *Auto tuning* i *Self tuning* ($\boxed{\text{Eunn}} = \boxed{\text{RtSt}}$).

Jeśli użytkownik wybierze tą metodę autoadaptacji, regulator po podaniu zasilania uruchomi automatycznie funkcję autoadaptacji *Self tuning*. Po prawidłowym wyznaczeniu nastaw PID, dzięki tej metodzie, przejdzie w stan pracy z nowymi nastawami PID i automatycznie zmieni parametr $\boxed{\text{Eunn}}$ na $\boxed{\text{RtEn}}$ (*Auto tuning*). Przy kolejnych załączeniach funkcji autoadaptacji (np. po znacznej zmianie wartości zadanej) będzie realizował tą funkcję metodą *Auto tuning*.

b P L E

Skok sygnału sterującego przy zmianie trybu regulacji (Auto/Manual - opis poniżej):

n o

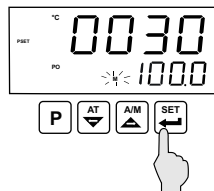
Przy zmianie trybu regulacji wartość sygnału sterującego z jednego trybu na drugi nie jest brana pod uwagę.

y e s

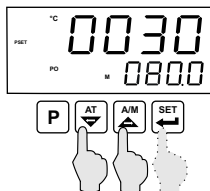
Przy zmianie z trybu regulacji ręcznej (Manual) na tryb regulacji automatycznej (Auto) wartość sygnału sterującego jest brana pod uwagę jako pierwsza wartość. Przy zmianie z trybu regulacji automatycznej (Auto) na ręczną (Manual) wartość sygnału sterującego jest brana pod uwagę jako nastawa.

Regulator ma możliwość pracy w trybie regulacji automatycznej (Auto) lub ręcznej (Manual). Tryb regulacji jest sygnalizowany przez zieloną diodę "A" lub "M". Domyślnie realizowana jest regulacja automatyczna (Auto), gdzie wartość nastawy proggu sterującego podaje się w jednostkach sygnału mierzonego (temperatura, wilgotność itp.) zgodnie z pkt. 5.1. Regulacja ręczna daje możliwość bezpośredniej regulacji wyjściem sterującym. Dzięki temu można identyfikować, badać lub sterować obiektem nawet przy uszkodzeniu czujnika. Wejście w tryb regulacji ręcznej dokonuje się przyciskiem . Po przejściu w tryb ręczny może nastąpić skok sygnału sterującego (parametr **b P L E**), a dolny wyświetlacz będzie wskazywał bieżącą wartość sygnału sterującego.

Zmiana wartości sygnału sterującego w trybie ręcznym:



Przejdź do nastawy klawiszem , aż dioda "M" zacznie migać.



Klawiszami:



dokonaj zmiany nastawy i zatwierdź klawiszem .

Przy regulacji ON-OFF sygnał sterujący można ustawić na 0% (OFF) lub 100% (HEAT lub COOL). Przy regulacji PID sygnał sterujący można ustawić na dowolną wartość z zakresu 0...100%.

L E C C

Anulowanie blokady alarmu (ustawienia blokady alarmu - patrz parametr **R o F 1** z grupy **R L n 1** lub **R o F 2** z grupy **R L n 2**).

n o

Blokada jest załączona po wystąpieniu alarmu

y e s

Anulowanie blokady alarmu

d 1 s P
L 1 s T

Konfiguracja wyświetlaczy.

Ł d s P

Konfiguracja górnego wyświetlacza:

0 0 0 0

Wyświetlacz wskazuje wartość mierzoną (PV).

0 0 0 1

Wyświetlacz wskazuje różnicę pomiędzy wartością zadaną, a mierzoną (SV-PV).

b d s P

Konfiguracja dolnego wyświetlacza:

0 0 0 0

Wyświetlacz wskazuje wartość zadaną (SV).

0 0 0 1

Wyświetlacz wskazuje wartość procentową sygnału sterującego

Konfiguracja wejścia pomiarowego.

155L Rodzaj wejścia:

0000 Wejście termoelektryczne TC (termopary).

0001 Wejście termorezystancyjne Pt100.

0002 Wejście analogowe prądowe lub napięciowe.

Jeśli
155L
0000

EE5L Typ termopary i zakres pomiarowy:
(kropka po przecinku oznacza rozdzielczość 0,1 stopnia)

0000 L (-100°C;850°C) lub (-148°F;1562°F)

0001 L (-100.0°C;850.0°C) lub (-148.0°F;999.9°F)

0002 J (-200°C;900°C) lub (-328°F;1652°F)

0003 J (-199.9°C;900.0°C) lub (-199.9°F;999.9°F)

0004 K (-200°C;1300°C) lub (-328°F;2372°F)

0005 K (-199.9°C;999.9°C) lub (-199.9°F;999.9°F)

0006 R (0°C;1700°C) lub (32°F;3092°F)

0007 R (0.0°C;999.9°C) lub (32.0°F;999.9°F)

0008 S (0°C;1700°C) lub (32°F;3092°F)

0009 S (0.0°C;999.9°C) lub (32.0°F;999.9°F)

0010 T (-200°C;400°C) lub (-328°F;752°F)

0011 T (-199.9°C;400.0°C) lub (-199.9°F;752.0°F)

0012 B (44°C;1800°C) lub (111°F;3272°F)

0013 B (44.0°C;999.9°C) lub (111.0°F ; 999.9°F)

0014 E (-150°C;700°C) lub (-238°F;1292°F)

0015 E (-150.0°C;700.0°C) lub (-199.9°F;999.9°F)

0016 N (-200°C;1300°C) lub (-328°F;2372°F)

0017 N (-199.9°C;999.9°C) lub (-199.9°F;999.9°F)

0018 C (0°C;2300°C) lub (32°F;3261°F)

0019 C (0.0°C;999.9°C) lub (32.0°F;999.9°F)

Jeśli

 rtd5 Zakres pomiarowy i rozdzielczość wejścia Pt100.

 Pt100 (-200°C;650°C) lub (-328°F;1202°F), rozdzielczość 1 st.

 Pt100 (-199.9°C;650.0°C) lub (-328°F;1202°F), rozdzielczość 0,1 st.

Jeśli

 uASL Typ wejścia analogowego i zakres wskazań.

 0...50mV (-1999; 9999)

 0...5V (-1999; 9999)

 0...10V (-1999; 9999)

 0...20mA (-1999; 9999)

 4...20mA (-1999; 9999)

Jeśli

 dPnt Położenie kropki:

 brak kropki "0000"

 1 miejsce "000.0"

 2 miejsce "00.00"

 3 miejsce "0.000"

Jeśli

 uCAL Skalowanie wejścia analogowego.

 brak skalowania

 skalowanie 2 punktowe (dolna i górna wartość graniczna)

 niestandardowe skalowanie 16 punktowe

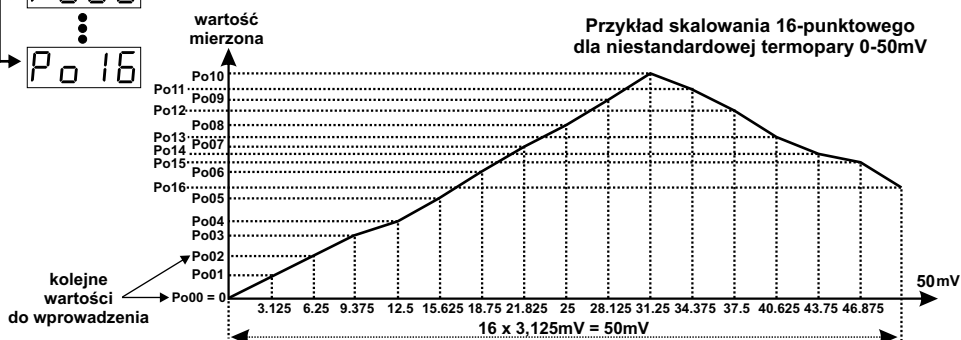
Jeśli

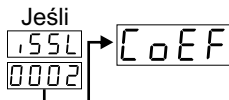
 tPoL Dolna wartość skalowania wejścia analogowego (zakres zmian -1999...9999), np. dla 4mA.

tPoH Górna wartość skalowania wejścia analogowego (zakres zmian -1999...9999), np. dla 20mA.

Jeśli

 Po00 Kolejne wartości dla każdego z 16-tu punktów skalowania





CoEF

Wzmocnienie sygnału analogowego. Zakres zmian: 1,000...9,999.

unit

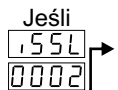
Wybór jednostki wejścia.

0C

Stopnie °C (dioda °C na wyświetlaczu)

0F

Stopnie °F (dioda °F na wyświetlaczu)



U

Jednostka procesu (dioda U na wyświetlaczu).

-

brak jednostki (brak jednostki na wyświetlaczu)

LoL

Minimalna wartość wskazań. Zakres zmian zależy od wejścia.
(po przekroczeniu tej wartości górny wyświetlacz będzie migał
lub załączy się wyjście alarmowe - patrz ustawienia alarmów).

uPL

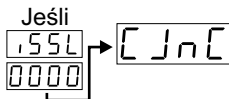
Maksymalna wartość wskazań. Zakres zmian zależy od wejścia.
(po przekroczeniu tej wartości górny wyświetlacz będzie migał
lub załączy się wyjście alarmowe - patrz ustawienia alarmów).

PuOf

Kalibracja wskazań sygnału mierzonego (PV).
Wartość parametru jest dodana do wartości sygnału mierzonego.
Zakres zmian: -10%...10% zakresu pomiarowego.

iFLt

Stała czasowa filtra sygnału mierzonego
(im mniejsza wartość tym częstsze próbkowanie)
Zakres zmian: 0,0...900,0 sek.



CJnC

Kompensacja zimnych końców termopar.

YES

automatyczna

no

brak

Pid
Conf

Konfiguracja parametrów PID.

Przy regulacji PID dostępne są poniższe parametry do nastawy:

P I d Ct oLL ouL oLt Ar SuOf PoFS
PoSS Strn o-db Sbou

Przy regulacji ON-OFF (załącz-wyłącz) dostępne są tylko 2 parametry do nastawy: o-db Sbou

P

Zakres proporcjonalności.

Zakres zmian: 000,0...999,9% zakresu od LoL do uPL

I

Stała czasowa całkowania.

Zakres zmian: 0000...3600sek. (0 - wyłącza całkowanie)

d

Stała czasowa różniczkowania.

Zakres zmian: 000,0...999,9sek. (0 - wyłącza różniczkowanie)

Ct

Okres impulsowania.

Zakres zmian: 1...150 sek.

(przełącznik półprzewodnikowy SSR: 1...2 sek.

przełącznik elektromagnetyczny: 5...150 sek. , zalecany około 30sek.) 11

oLL

Minimalna wartość sygnału sterującego. Zakres zmian: 0,0%... **ouL**

ouL

Maksymalna wartość sygnału sterującego. Zakres zmian: **oLL**...100%

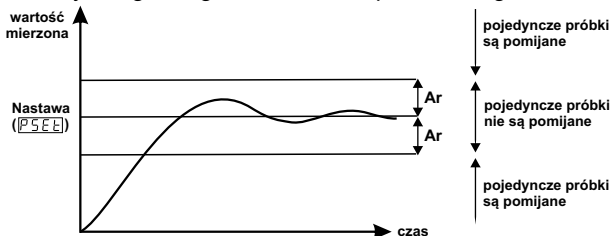
oLt

Minimalny okres impulsowania. Zakres zmian: 0,0 sek...
(przy nastawie 0,0 sek. nastawa wyniesie 50msek. dla bezpieczeństwa)

Ar

Histeresa filtra przeciwzakłóceniewego. Regulator próbkuje sygnał mierzony 3 razy na sekundę. Jeśli nastąpi duży, pojedynczy skok sygnału mierzonego, wartość ta zostanie pominięta i nie zostanie wyświetlona na górnym wyświetlaczu. W jej miejsce zostanie wyświetlona poprzednio zmierzona wartość.

Zakres histerazy: 0...górną granicą zakresu pomiarowego



SuOf

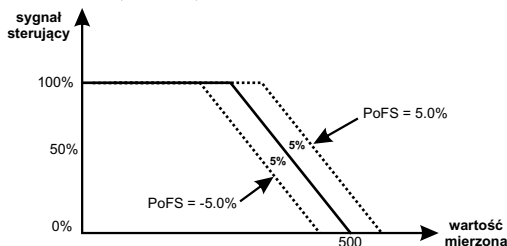
Kalibracja nastawy progu sterującego. Wartość parametru jest dodana do nastawy progu sterującego. Parametr używany do przesunięcia zakresu proporcjonalności. Zakres zmian:

- górna granica zakresu pomiar/2...+ górna granica zakresu pomiar/2

PoFS

Wypełnienie sygnału sterującego. Wartość parametru jest dodana do wartości sygnału sterującego wyliczonego na podstawie nastaw PID. Zakres zmian: 0,0%...100,0% dla grzania

-100,0%...0,0% dla chłodzenia



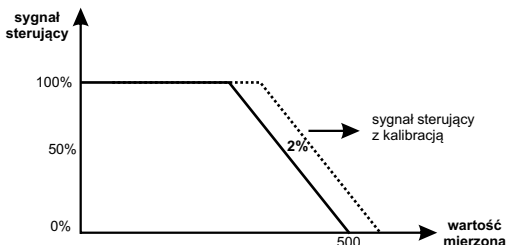
PoSS

Kalibracja sygnału sterującego w stosunku do nastaw PID. Wartość parametru jest dodana do wartości sygnału sterującego wyliczonego na podstawie nastaw PID zgodnie z wartością mierzoną.

$$\frac{PoSS * PSEt}{uPL - LoL} = \text{wartość dodana do wartości mierzonej}$$

Zakres zmian: 0,0%...100,0% dla grzania

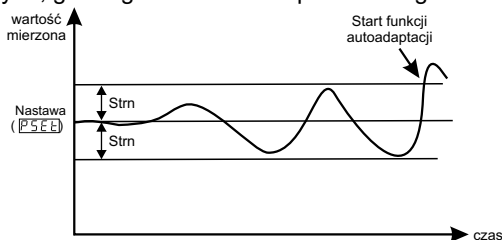
-100,0%...0,0% dla chłodzenia



Strn

Dopuszczalna wartość oscylacji wokół progu. Jeśli dojdzie do zakłóceń obiektu i wartość oscylacji będzie większa niż wartość parametru, nastąpi automatyczny start funkcji autoadaptacji, aby wyznaczyć nowe nastawy PID.

Zakres zmiany: 1, górna granica zakresu pomiarowego



o-db

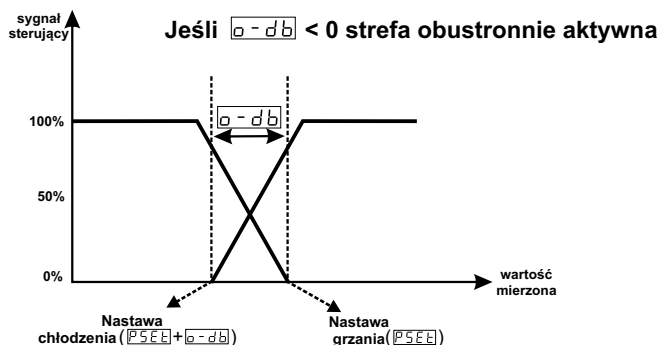
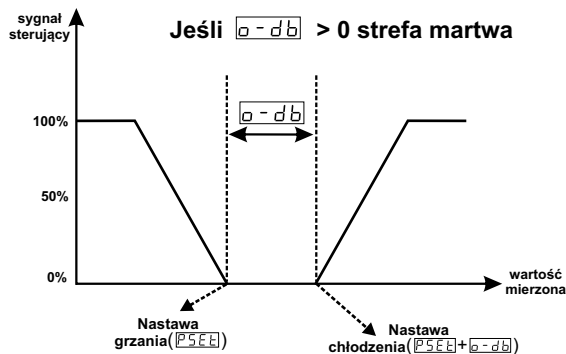
Przesunięcie zakresu proporcjonalności przy pracy z charakterystyką chłodzenie-grzanie (tzw. strefa martwa i wspólna).

Parametr jest używany przy regulacji PID i ON-OFF.

Wartość **o-db** jest dodana do wartości nastawy dla chłodzenia.

Jeśli nastawa dla grzania wynosi: $PSET + SUoF$

wtedy nastawa dla chłodzenia wynosi: $PSET + SUoF + o-db$



Sbou

Praca wyjścia sterującego po uszkodzeniu czujnika. Parametr określa zachowanie się wyjścia sterującego po uszkodzeniu czujnika.

Zakres zmiany:

przy kontroli PID: 0,0...100,0% sygnału sterującego

przy kontroli ON-OFF: wyjście wyłączzone lub załączone

PCnF
ConF

Konfiguracja pracy regulatora i wyjścia sterującego.

oCnF Tryb pracy wyjścia przekaźnikowego OUT 2.

0000 Wyjście OUT2 pracuje jako wyjście alarmowe 2.
Wyjściem sterującym jest wyjście OUT3 półprzewodnikowe SSR

0001 Wyjście OUT2 pracuje jako wyjście sterujące przekaźnikowe
(równolegle z wyjściem OUT3 półprzewodnikowym SSR).
Alarm 2 jest nieaktywny.

oFnC Tryb regulacji wyjścia sterującego OUT3 (i OUT2 gdy oCnF=1).

HEAT Grzanie

COOL Chłodzenie

CtYP Algorytm regulacji wyjścia sterującego OUT3 (i OUT2 gdy oCnF=1).

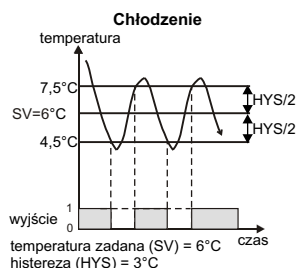
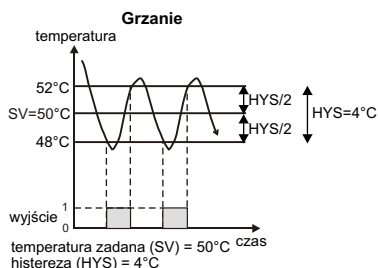
onOF Regulacja ON-OFF (załącz-wyłącz)

PID Regulacja PID

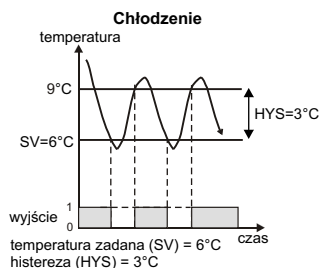
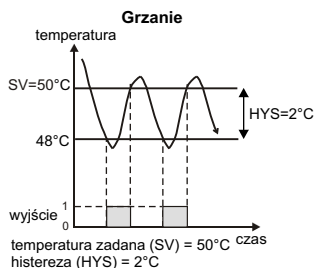
Jeśli CtYP → HYS Wartość histerezy progu sterującego (przy regulacji ON-OFF).
onOF Zakres zmian: 0...50% zakresu pomiarowego.

HYN Rodzaj nastawy histerezy.

0000 Histereza obustronna
Przedział: (SV+HYS/2, SV-HYS/2)



0001 Histereza jednostronna dolna lub górna (grzanie lub chłodzenie)
Przedział: (SV, SV+HYS) lub (SV-HYS, SV)



OFF

Minimalna przerwa między dwoma załączeniami wyjścia sterującego
Zakres: 0,0...100,0 sekund

ALn1
CONF

Konfiguracja Alarmu 1 (wyjście OUT1).

LOU1

Tryb pracy wyjścia OUT1:

0000

Wyjście alarmowe

0001

Wyjście ręczne. Po wybraniu tego parametru wyjście może być załączane/wyłączane jedynie ręcznie z klawiatury regulatora przyciskiem 

0002

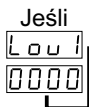
Wyjście do sygnalizacji awarii czujnika.

Jest aktywowane w momencie uszkodzenia lub błędu czujnika.

0003

Wyjście do sygnalizacji błędu wskazań.

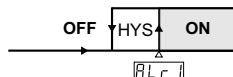
Jest aktywowane w momencie przekroczenia minimalnej  lub maksymalnej  wartości wskazań wejścia pomiar.



ALt1

Rodzaj alarmu:

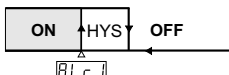
0000



Alarm bezwzględny górny.

Jest wartością bezwzględną i nie zależy od nastawy progu sterującego

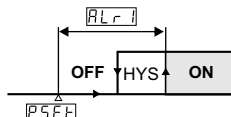
0001



Alarm bezwzględny dolny.

Jest wartością bezwzględną i nie zależy od nastawy progu sterującego

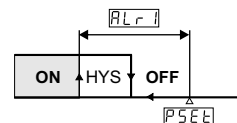
0002



Alarm względny górny.

Jest odchyłką górną od nastawy progu sterującego.

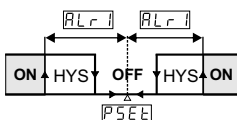
0003



Alarm względny dolny.

Jest odchyłką dolną od nastawy progu sterującego.

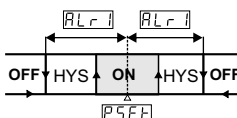
0004



Alarm pasmowy zewnętrzny.

Jest zależny od nastawy progu sterującego. Sygnalizuje przekroczenie na zewnątrz pasma o szerokości $2 \times \text{ALr1}$.

0005



Alarm pasmowy wewnętrzny.

Jest zależny od nastawy progu sterującego. Sygnalizuje przekroczenie do wewnątrz pasma o szerokości $2 \times \text{ALr1}$.

Jeśli
`Lou1`
`0000`

`ALH1`

Wartość histerezy wyjścia alarmowego 1.
 Zakres zmian: 0...50% zakresu pomiarowego.

`Ron1`

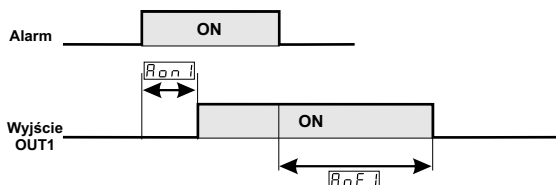
Opóźnienie załączenia wyjścia alarmowego 1.
 Zakres zmian: 0...9999 sek.

`RoF1`

Opóźnienie wyłączenia wyjścia alarmowego 1 oraz funkcja blokady alarmu.
 Zakres zmian opóźnienia: 0...9998 sek.

Przy nastawie 9999 pojawi się kod: `LECH`, który oznacza nastawę blokady alarmu.

(anulowanie blokady patrz parametr `LECC` w grupie `run`)



`ALn2`
`Conf`

Konfiguracja Alarmu 2 (wyjście OUT2) - gdy aktywne (`oCnF` = `0001`).

`Lou2`

Tryb pracy wyjścia OUT2:

`0000`

Wyjście alarmowe

`0001`

Wyjście ręczne. Po wybraniu tego parametru wyjście może być załączane/wyłączane jedynie ręcznie z klawiatury regulatora przyciskiem

`0002`

Wyjście do sygnalizacji awarii czujnika.

Jest aktywowane w momencie uszkodzenia lub błędu czujnika.

`0003`

Wyjście do sygnalizacji błędu wskazań.

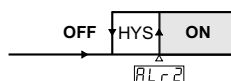
Jest aktywowane w momencie przekroczenia minimalnej `LOL` lub maksymalnej `uPL` wartości wskazań wejścia pomiar.

Jeśli
`Lou2`
`0000`

`ALt2`

Rodzaj alarmu:

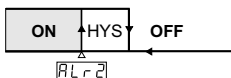
`0000`



Alarm bezwzględny górny.

Jest wartością bezwzględną i nie zależy od nastawy progu sterującego

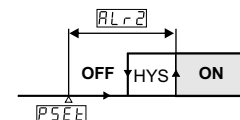
`0001`



Alarm bezwzględny dolny.

Jest wartością bezwzględną i nie zależy od nastawy progu sterującego

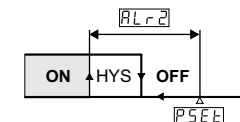
`0002`



Alarm względny górny.

Jest odchyłką górną od nastawy progu sterującego.

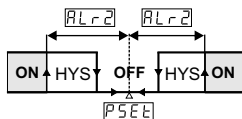
`0003`



Alarm względny dolny.

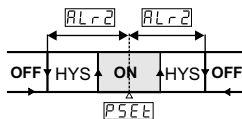
Jest odchyłką dolną od nastawy progu sterującego.

0004



Alarm pasmowy zewnętrzny.
Jest zależny od nastawy progu sterującego. Sygnalizuje przekroczenie na zewnątrz pasma o szerokości $2 \times \underline{ALr2}$.

0005



Alarm pasmowy wewnętrzny.
Jest zależny od nastawy progu sterującego. Sygnalizuje przekroczenie do wewnątrz pasma o szerokości $2 \times \underline{ALr2}$.

Jeśli
Low2
0000

ALH2

Wartość histerezy wyjścia alarmowego 1.
Zakres zmian: 0...50% zakresu pomiarowego.

Aon2

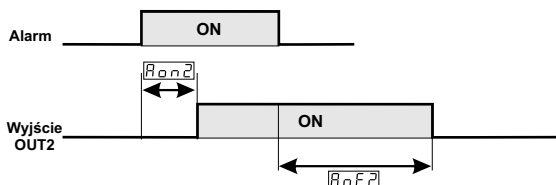
Opóźnienie załączenia wyjścia alarmowego 1.
Zakres zmian: 0...9999 sek.

Aof2

Opóźnienie wyłączenia wyjścia alarmowego 1 oraz funkcja blokady alarmu.
Zakres zmian opóźnienia: 0...9998 sek.

Przy nastawie 9999 pojawi się kod: LECH, który oznacza nastawę blokady alarmu.

(anulowanie blokady patrz parametr LECL w grupie run)



Gen
Conf

Konfiguracja parametrów głównych.

SU-L

Dolne ograniczenie nastawy progu sterującego i alarmowych.
Zakres zmian: (dolny wartość zakresu pomiarowego, SU-U)

SU-U

Górne ograniczenie nastawy progu sterującego i alarmowych.
Zakres zmian: (SU-L, górna wartość zakresu pomiarowego)

Pr1

Ochrona nastawy progów alarmowych jest:

no

dostępna

YES

niedostępna

Pr2

Blokada zmiany trybu regulacji z automatycznej na ręczną za pomocą przycisku jest:

no

dostępna

YES

niedostępna

Pr3

Blokada aktywacji funkcji autoadaptacji *Auto tuning* za pomocą przycisku jest:

no

dostępna

YES

niedostępna

o c n f

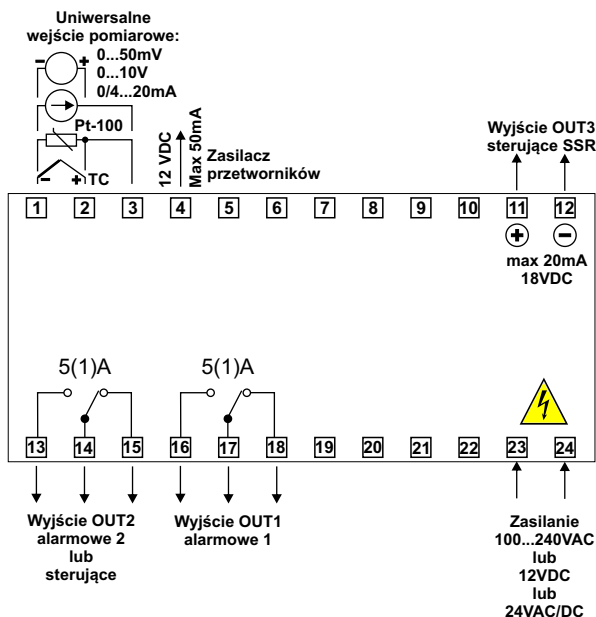
Nastawa 0000 - kod wyłączony

Jeżeli zostanie ustawiony kod dostępu, użytkownik przy każdorazowym wejściu do menu konfiguracyjnego, będzie musiał wprowadzić prawidłowy kod, aby dokonać nastaw. Wprowadzenie kodu dokonuje się klawiszami  i  i zatwierdza klawiszem .

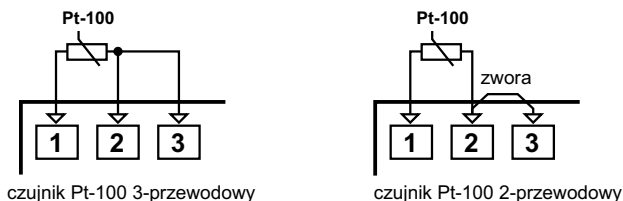
6. KODY ALARMOWE.

Jeżeli na górnym wyświetlaczu pojawi się kod 5br to znaczy, że czujnik, albo sygnał liniowy z przetwornika jest źle podłączony lub czujnik został uszkodzony.

7. SCHEMAT POŁĄCZEŃ.



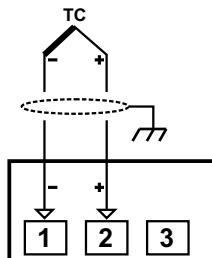
7.1 PODŁĄCZENIE CZUJNIKA Pt100.



Uwagi:

- Jeśli zamierzasz przedłużyć czujnik Pt-100, używaj przewodu elektrycznego o tej samej średnicy i minimalnym przekroju 1mm².
- Jeśli zamierzasz podłączyć czujnik Pt-100 2-przewodowy wykonaj zworę pomiędzy 2 i 3 zaciskiem
- Jeśli łączna długość kabla czujnika będzie większa niż 10m, zastosuj czujnik Pt-100 3-przewodowy (ze względu na kompensację).

7.2 PODŁĄCZENIE TERMOPARY.

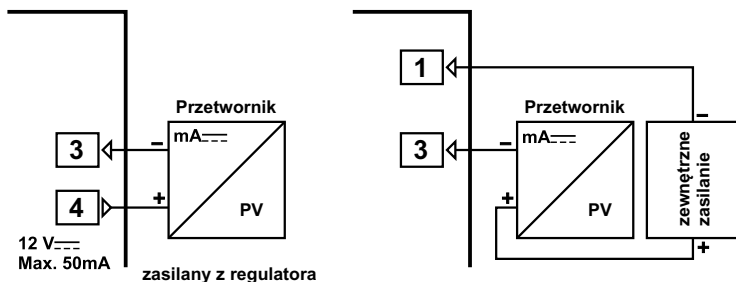


Uwagi:

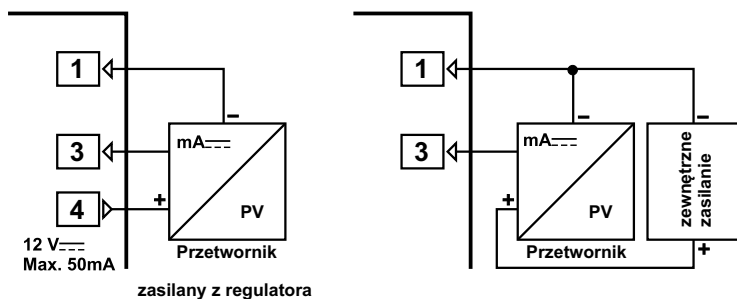
- Podłączaj przewody termopary zgodnie z jej polaryzacją
- Jeśli zamierzasz przedłużać przewód termopary, używaj odpowiedniego przewodu kompensacyjnego

7.3 PODŁĄCZENIE PRZETWORNIKA 0/4...20mA.

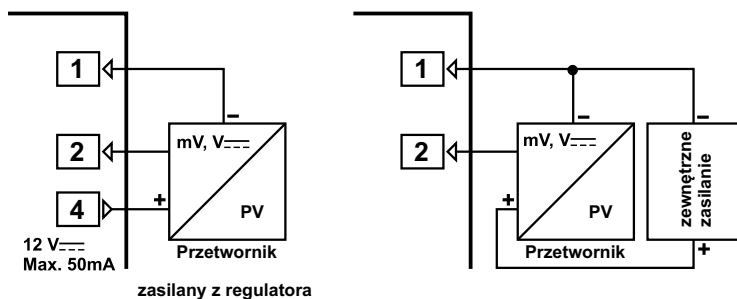
Przetwornik 2-przewodowy:



Przetwornik 3-przewodowy:

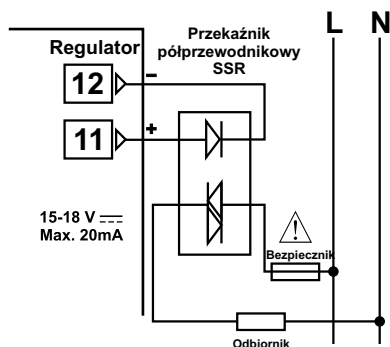


7.4 PODŁĄCZENIE PRZETWORNIKA 0...10V; 0...5V; 0...50mV.



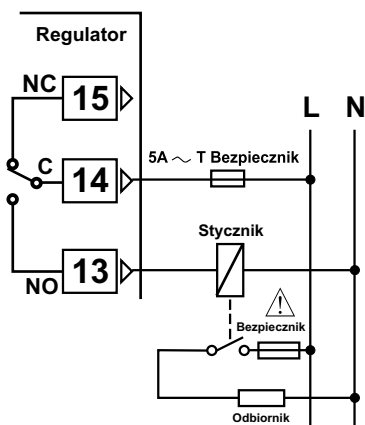
7.5 PODŁĄCZENIE WYJŚĆ.

Podłączenie wyjścia półprzewodnikowego SSR OUT3 jako sterujące:



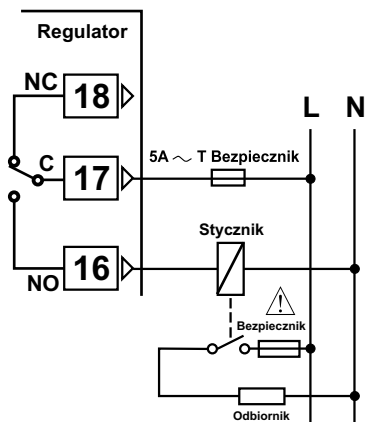
Wielkość prądu znamionowego bezpiecznika musi być dobrana do mocy odbiornika..

Podłączenie wyjścia przekaźnikowego OUT2 jako sterujące lub alarmowe 2:



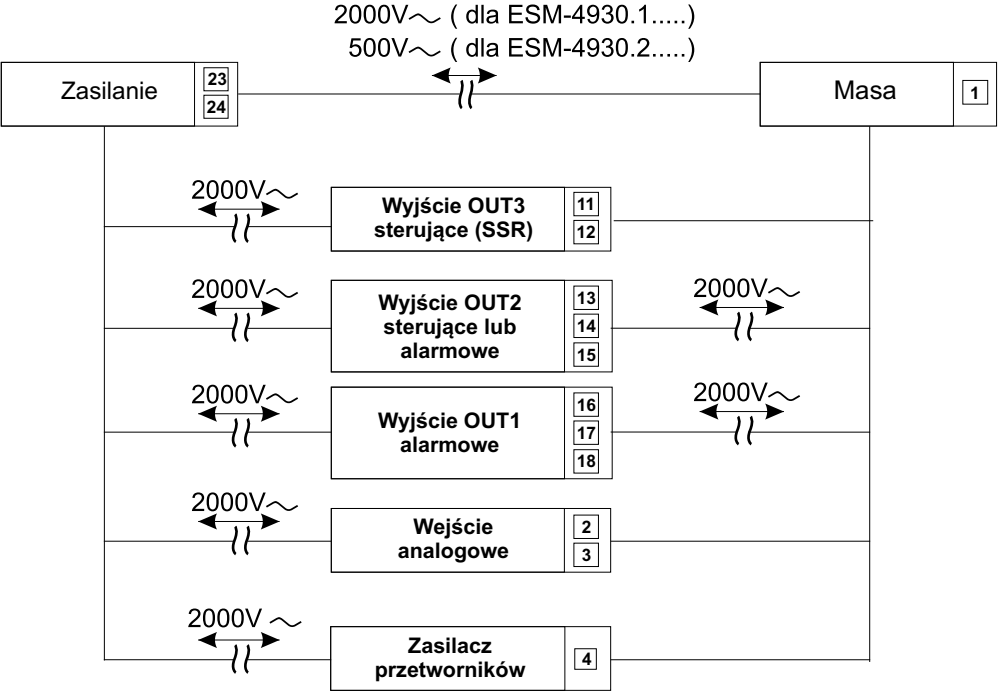
Wielkość prądu znamionowego bezpiecznika musi być dobrana do mocy odbiornika..

Podłączenie wyjścia przekaźnikowego OUT1 jako alarmowe 1:



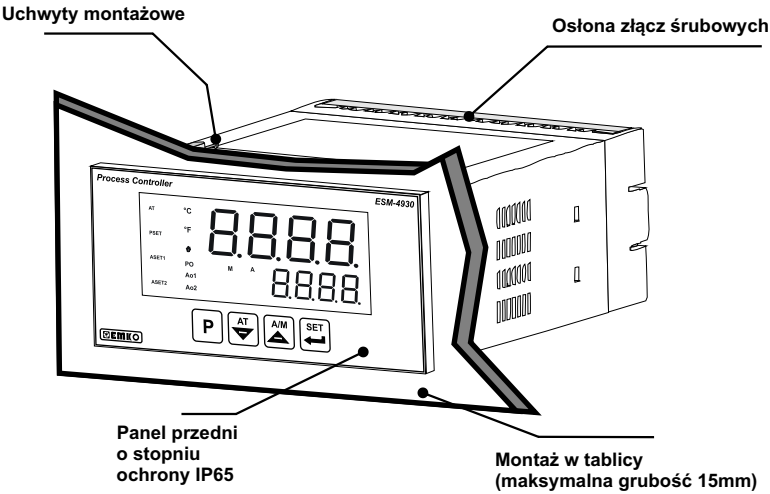
Wielkość prądu znamionowego bezpiecznika musi być dobrana do mocy odbiornika.

8. IZOLACJA GALWANICZNA.

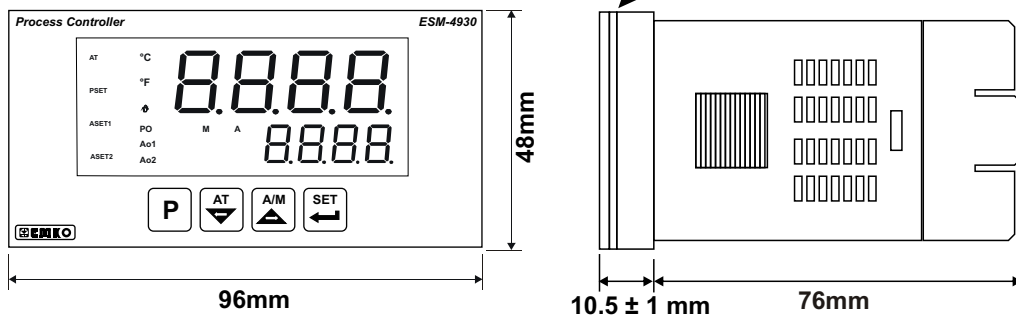


9. MONTAŻ REGULATORA.

Regulator należy umieścić w tablicy w otworze o wymiarach 92 x 46mm i zamocować za pomocą dołączonych uchwytych montażowych.



10. WYMIARY.



11. DOPUSZCZENIA.

Regulator spełnia wymogi dotyczące odporności na zakłócenia elektromagnetyczne występujące w środowisku przemysłowym wg poniższych norm:

Kompatybilność elektromagnetyczna (EMC):

- EN-61000 część 6-4 - wymagania dotyczące emisyjności w środowisku przemysłowym
- EN-61000 część 6-2- wymagania dotyczące odporności w środowisku przemysłowym

Spełnia również wymogi bezpieczeństwa wg. normy:

- EN-61010 część 1 - wymagania bezpieczeństwa przyrządów elektrycznych

Regulator spełnia wymagania dyrektyw Unii Europejskiej nr 72/23/EEC; 93/68/EEC

Produkt spełnia amerykańskie i kanadyjskie normy bezpieczeństwa UL i cUL.

Certyfikat dostępny on-line pod Nr E254103.

12. INSTALACJA.

Należy pamiętać o warunkach w jakich regulator będzie pracować. Montować w miejscu, gdzie nie ma zbyt wysokiej temperatury oraz dużej wilgotności i nie zachodzi kondensacja. Należy umożliwić wentylację w celu odprowadzenia ciepła.

UWAGA!

Nie wolno pracować przy przewodach elektrycznych gdy urządzenie jest pod napięciem. Należy unikać krzyżowania przewodów stosując krótkie połączenia. Zalecamy zabezpieczenie źródła zasilania regulatora i wejścia czujnika temperatury przed zakłóceniami elektrycznymi.

14. NOTATKI.