



РегМик
Чернигов

ПИД-РЕГУЛЯТОР ДВУХКАНАЛЬНЫЙ

РП2-3

**Руководство по эксплуатации
и паспорт**

Содержание

Введение	5
1 Назначение	5
2 Технические характеристики	7
3 Устройство и работа прибора	13
3.1 Функциональная схема прибора	13
3.2 Конструкция прибора	18
3.3 Работа прибора	20
3.3.1 Режим “Работа”	20
3.3.2 Режим “Общие параметры”	24
3.3.3 Режим “Коэффициенты”	26
3.3.4 Режим “Константы ПИД”	34
3.3.5 Режим “Калибровка”	38
3.3.6 Режим “Настройка RS-485”	41
3.3.7 Режим “Восстановление”	44
4 Маркировка и пломбирование	44
5 Упаковка	44
6 Эксплуатационные ограничения	45
7 Меры безопасности	46
8 Подготовка прибора к использованию	47
9 Использование прибора	50
10 Техническое обслуживание. Поверка	50
11 Хранение	51

12 Транспортирование	51
13 Комплектность	52
14 Гарантии изготовителя	52
15 Свидетельство о приемке и продаже	53
Приложение А – Калибровка прибора с ТС	54

Настоящее руководство по эксплуатации и паспорт предназначено для ознакомления обслуживающего персонала с устройством, принципом действия, конструкцией, технической эксплуатацией и обслуживанием ПИД-регулятора двухканального РП2-3 (далее по тексту “прибор”).

1 Назначение

1.1 Прибор предназначен для приема и преобразования сигналов, поступающих от термопреобразователей сопротивления (ТС), в значения температуры и отображения их на встроенном цифровом индикаторе с одновременным регулированием температуры объекта, управляя задвижкой или трехходовым клапаном по пропорционально-интегрально-дифференциальному (ПИД) закону.

Прибор автоматически контролирует состояние ТС, нахождение измеренной температуры в установленном диапазоне измерений, правильность ввода параметров и проведения калибровки прибора. По результатам контроля формируется сигнал “Ошибка”.

1.2 Прибор может быть использован для контроля выполнения различных технологических процессов в промышленности, сельском и коммунальном хозяйстве.

1.3 Прибор позволяет осуществлять следующие функции:

- § измерение температуры различных объектов с помощью стандартных ТС;
- § отображение на встроенном светодиодном цифровом индикаторе текущего значения температуры объекта по одному из каналов;
- § управление электроприводом запорно-регулирующего (КЗР) или трехходового клапана без учета его положения по ПИД или импульсному закону;

- § поддержание температуры объекта по пропорционально-интегрально-дифференциальному (ПИД) закону в системе “нагреватель-холодильник”;
- § автоматическое изменение заданной температуры регулятора по зависимости от температуры второго канала (**погодозависимое управление**);
- § световую индикацию режима работы прибора;
- § возможность изменения заданного значения температуры (уставки) для ПИД-регулятора по умолчанию;
- § обмен данными с персональным компьютером по интерфейсу RS-485 (протокол ModBus RTU);
- § формирование сигнала “Ошибка”;
- § программное изменение параметров характеристики преобразования.

1.4 Функциональные параметры измерения и контроля задаются обслуживающим персоналом и сохраняются при отключении питания в энергонезависимой памяти прибора.

1.5 Прибор предназначен для использования в следующих условиях окружающей среды:

температура воздуха, окружающего корпус прибора	+5...+50°C;
атмосферное давление	86...107 кПа;
относительная влажность воздуха (при температуре +35°C)	30...80%.

2 Технические характеристики

2.1 Основные технические характеристики приведены в таблице 2.1.

Таблица 2.1 - Основные технические характеристики прибора

Наименование характеристики	Значение величины
Номинальное напряжение питания, В	220
Допустимое отклонение напряжения питания, %	-15...+10
Потребляемая мощность, Вт	не более 6
Уставка для ПИД-регулятора*, °С	от -50,0 до 600,0
Тип входного датчика	По таблице 2.2
Смещение характеристики, °С	от -99,9 до 999,9
Наклон характеристики	от 0,001 до 9,999
Полоса фильтра, °С	от 0,1 до 999,9
Время усреднения, количество периодов измерения	от 0 до 9
Тип логики работы ПИД-регулятора	По таблице 2.3
Тип логики работы 2-го канала	По таблице 2.4
Режим работы 2-го канала	По таблице 2.5
Режим индикации	По таблице 2.6
Минимальное время включения/выключения выходного устройства, с	от 0 до 9,9
Параметры выходных устройств	По таблице 2.7
Период индикации измеренной величины, с	от 1 до 99
Период опроса датчика, не более, с	1

Продолжение таблицы 2.1

Наименование характеристики	Значение величины
Период следования ШИМ-сигнала, с	от 1 до 99
Коэффициент пропорциональности	от 0,1 до 999,9
Постоянная времени интегрирования, с	от 1 до 9999
Постоянная времени дифференцирования, с	от 1 до 9999
Гистерезис для ПИД-регулятора, °С	от 0,1 до 999,9
Уровень мощности, %	от 0 до 100
Номер прибора в сети	от 0 до 255
Скорость обмена данными	По таблице 2.8
Количество бит данных	По таблице 2.9
Вид паритета	По таблице 2.10
Количество стоповых битов	По таблице 2.11
Диапазон измерения температуры*, °С	от -50 до 600
Предел допускаемой основной приведенной погрешности преобразования (без учета погрешности датчика)	±0,5%
Степень защиты корпуса	IP20
Габаритные размеры прибора	72x72x90 мм
Масса прибора	не более 0,5 кг
Примечания. 1 Значения характеристик, отмеченных знаком *, определяются параметрами входных датчиков (см. таблицу 2.2). 2 Возможно изготовление по отдельному договору приборов, имеющих со стороны передней панели степень защиты IP54	

Таблица 2.2 – Входные датчики и их параметры

Код датчика	Термопреобразователи сопротивления по ДСТУ 2858-94 (ГОСТ 6651-94)		
	Тип	НСХ	Диапазон измерения, °С
00	Канал отключен		
01	TСМ 50 W=1,4260	50М	-50...+200
02	TСМ 50 W=1,4280	50М	-50...+200
03	ТСП 50 W=1,3850	Pt50	-50...+600
04	ТСП 50 W=1,3910	50П	-50...+600
05	TСМ 100 W=1,4260	100М	-50...+200
06	TСМ 100 W=1,4280	100М	-50...+200
07	ТСП 100 W=1,3850	Pt100	-50...+600
08	ТСП 100 W=1,3910	100П	-50...+600
71	ТСП 500 W=1,3850	Pt500	-50...+600
72	ТСП 1000 W=1,3850	Pt1000	-50...+600
Примечания. 1 Разрешающая способность ТС составляет 0,1°С. 2 В таблице указаны диапазоны измерения температуры, на которые откалиброван прибор.			

Таблица 2.3 – Тип логики работы ПИД-регулятора

Тип логики	Назначение
00	Измеритель
01	ПИД-регулятор для управления задвижкой
02	ПИД-регулятор для управления в системе “нагреватель-холодильник”
03	Импульсный регулятор

Таблица 2.4 – Логика работы канала №2

Тип логики	Назначение
00	Измеритель
01	Пересчет заданной температуры для регулятора 1-го канала (погодозависимое управление)

Таблица 2.5 – Режимы работы канала №2

Номер режима	Функция
00	Температура (входной параметр)
01	Влажность (психрометр)
02	Разность температур (T1-T2)
03	Разность температур (T2-T1)
04	Сумма температур (T1+T2)
05	Среднее арифметическое (T1+T2)/2

Таблица 2.6 – Режимы индикации

Номер режима	Назначение
00	Вывод 1-го канала. Ручное переключение между каналами
01	Вывод 2-го канала. Ручное переключение между каналами
02	Вывод только 1-го канала
03	Вывод только 2-го канала
04	Автоматическое переключение между каналами
Примечание. Первым указан номер канала, результаты измерения по которому выводятся на индикатор после подачи напряжения питания на прибор	

Таблица 2.7 – Типы выходных устройств и их параметры

№ вых		Тип	Параметр	
1	2		Название	Значение
*	*	[Р] Электромагнитное реле	Максимальный ток, коммутируемый контактами	5 А при напряжении 220В 50Гц и $\cos\varphi > 0,4$
		[ОК] Оптопара транзисторная	Максимальный ток нагрузки транзистора	150 мА при напряжении 80 В постоянного тока
		[ОС] Оптопара симисторная (с контролем перехода через 0)	Максимальный ток нагрузки симистора	100 мА при напряжении 220В 50 Гц

Таблица 2.8 – Скорость обмена данными по интерфейсу RS-485

Условный номер	Скорость обмена данными, бод
01	1200
02	2400
03	4800
04	9600
05	19200
06	38400
07	57600
08	76800
09	115200

Таблица 2.9 – Количество бит данных

Условный номер	Количество бит данных
00	7
01	8

Таблица 2.10 – Вид паритета

Условный номер	Вид паритета
00	Отключен
01	Четность
02	Нечетность

Таблица 2.11 – Количество стоповых битов

Условный номер	Количество стоповых битов
00	1
01	2

3 Устройство и работа прибора

3.1 Функциональная схема прибора

3.1.1 Функциональная схема прибора приведена на рисунке 3.1.

3.1.2 К прибору подключают термопреобразователи сопротивления, обеспечивающие измерение температуры объектов.

Работа ТС основана на температурной зависимости электрического сопротивления металлов. ТС физически выполнен в виде катушки из тонкой медной или платиновой проволоки на каркасе из изоляционного материала, заключенной в защитную гильзу. ТС характеризуются двумя параметрами: R_0 -сопротивление датчика при 0°C и W_{100} - отношение сопротивления датчика при 100°C к его сопротивлению при 0°C .

В приборе может быть применена двух- или трехпроводная схемы подключения ТС.

При трехпроводной схеме подключения к одному из выводов ТС подсоединены два провода, а третий подключен к другому выводу ТС. Такая схема позволяет скомпенсировать сопротивление соединительных проводов. При этом должно быть выполнено условие равенства сопротивлений всех трех проводов.



Рисунок 3.1 – Функциональная схема прибора

Генератор тока формирует на ТС зависящее от температуры объекта напряжение, которое через инструментальный усилитель подается на АЦП специализированного контроллера. Выходной код АЦП обрабатывается специализированным контроллером, который, в частности, по введенной характеристике преобразования ТС рассчитывает температуру объекта с последующим выводом ее значения на семисегментные индикаторы.

3.1.3 ПИД-регулятор прибора вырабатывает управляющий сигнал Y , действие которого направлено на уменьшение отклонения текущего значения температуры объекта от заданной. Сигнал Y рассчитывается по соотношению:

$$Y = \frac{1}{X_p} \cdot \left(E_i + \tau_d \cdot \frac{\Delta E}{\Delta t_{\text{изм}}} + \frac{1}{\tau_{\text{и}}} \sum_{n=0}^{n=i} E_n \right) \cdot 100 \% ,$$

где X_p - коэффициент пропорциональности;

E_i - разность между значениями измеренной и заданной температур объекта;

τ_d - постоянная времени дифференцирования;

ΔE - разность между двумя соседними разностями E ;

$\Delta t_{\text{изм}}$ - время между двумя соседними измерениями;

$\tau_{\text{и}}$ - постоянная времени интегрирования;

$\sum_{n=0}^{n=i} E_n$ - накопленная сумма отклонений.

Если значение разности по модулю меньше половины зоны нечувствительности $Hyst$, то значение разности E считается равной нулю. За пределами этой зоны значение E рассчитывается по формуле:

$$E = |E_p| - Hyst ,$$

где E_p - истинное отклонение.

3.1.4 Выходной сигнал ПИД-регулятора прибора изменяется от -100% до 100% и подается на исполнительные устройства в виде релейного (импульсного) сигнала с помощью широтно-импульсной модуляции. Длительность релейных импульсов D относительно периода их следования рассчитывается по соотношению:

$$D = |Y| \cdot T_{\text{сл}} / 100 \% ,$$

где $T_{\text{сл}}$ - период следования ШИМ-импульсов.

При этом если значение Y отрицательное, то сигнал подается на выходной каскад “меньше”, в ином случае на выходной каскад “больше”.

3.1.5 Выходной управляющий сигнал может быть ограничен некоторой заданной величиной Power (на схемах алгоритмов работы обозначена как P_{out}). Если выходной сигнал прибора превышает заданную величину, то на исполнительное устройство выдается сигнал, равный Power.

3.1.6 Изменение выходного управляющего сигнала может быть сглажено цифровым фильтром. Глубина цифрового фильтра задается в параметре “Количество периодов усреднения выходного сигнала”.

3.1.6 Если возникают сложности с настройкой ПИД-регулятора, можно задать логику по табл. 2.3 для работы в импульсном режиме. В этом режиме необходимо задать только период (с), длительность управляющих импульсов (%) и гистерезис регулирования ($^{\circ}\text{C}$).

3.1.7 Второй канал прибора может работать как независимый измеритель температуры и как канал погодозависимого управления (см табл. 2.4). При работе в режиме «00» или при неисправности датчика в режиме «01» в регуляторе устанавливается заданная температура по умолчанию (параметр St). При работе в режиме «01» температура для регулятора устанавливается автоматически по заданным значениям нижней и верхней границ температуры 2-го канала (см рис. 3.2).

3.1.8 Специализированный контроллер формирует сигнал “Ошибка” в следующих случаях:

- обрыв или короткое замыкание ТС;
- нахождение измеренной температуры вне установленного диапазона измерений;

- неправильный ввод параметров;
- ошибка при проведении калибровки прибора.

Наличие ошибки сигнализируется миганием светодиода “К” красного цвета по соответствующему каналу.

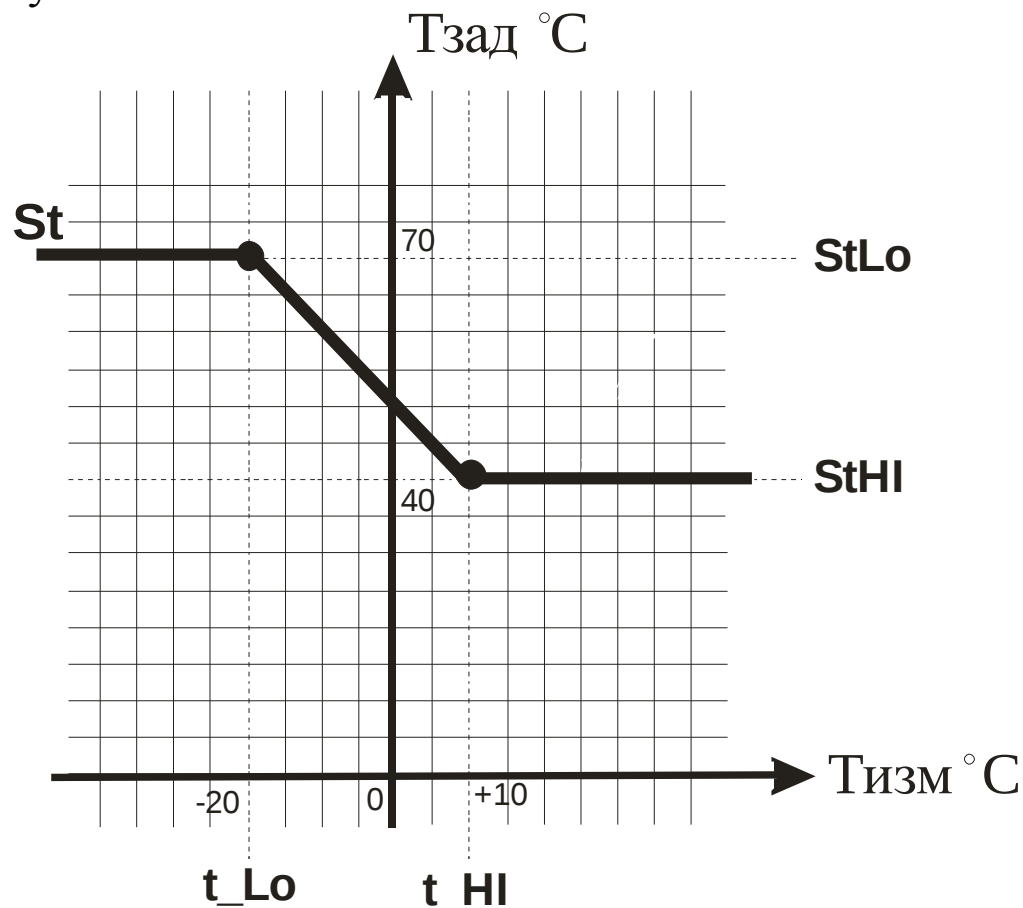


Рисунок 3.2 – Задание значений для погодозависимого управления

3.1.9 Семисегментный полупроводниковый индикатор предназначен для визуализации режимов работы прибора, а также результатов измерений.

Светодиодные индикаторы обеспечивают удобство работы с прибором. Они сигнализируют об особенностях работы прибора.

3.2 Конструкция прибора

3.2.1. Прибор выполнен в пластмассовом корпусе, предназначенном для щитового крепления.

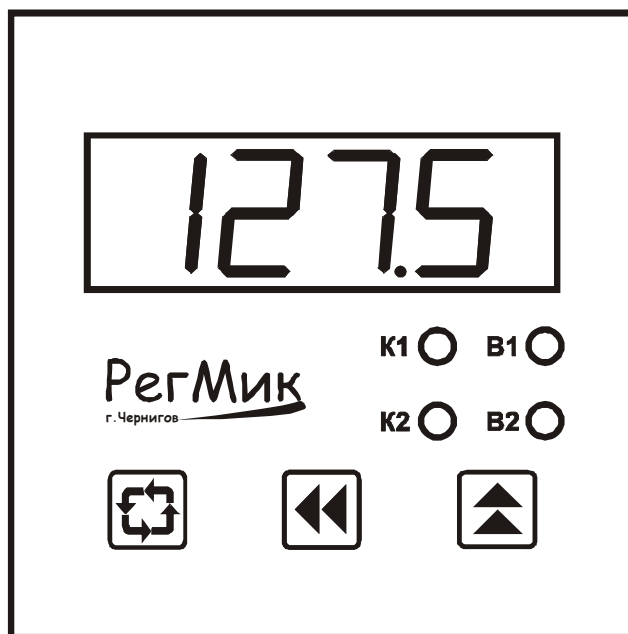


Рисунок 3.3 – Лицевая панель прибора

работы прибора:

На лицевой панели прибора, вид которой приведен на рисунке 3.3, расположены четырехразрядный цифровой индикатор, служащий для отображения буквенно-цифровой информации, два двухцветных светодиодных индикатора “К1” и “К2”, два обычных светодиодных индикатора “В1” и “В2”, которые сигнализируют о режимах работы прибора, и три кнопки управления.

На задней стенке прибора размещены шесть групп клеммников «под винт», предназначенных для подключения ТС, интерфейса RS-485, цепи питания и внешних устройств.

3.2.2 Четырехразрядный цифровой индикатор предназначен, в основном, для отображения результатов измерений.

3.2.3 Светодиоды сигнализируют об особенностях

- зеленое свечение двухцветного светодиода “К1” или “К2” сигнализирует о выводе на цифровой индикатор результатов измерения по первому или второму каналу;
- зеленое одновременное свечение двухцветных светодиодов “К1” и “К2” сигнализирует о программировании прибора;
- мигающее зеленое свечение двухцветных светодиодов “К1” и/или “К2” сигнализирует о повторном измерении температуры после воздействия помехи по соответствующему каналу;
- мигающее красное свечение двухцветных светодиодов “К1” и/или “К2” сигнализирует о возникновении ошибки по соответствующему каналу;
- красное свечение двухцветных светодиодов “К1” и/или “К2” сигнализирует о наличии на индикаторе мгновенных значений результатов измерения температуры по соответствующему каналу;
- желтое свечение светодиода “В1” сигнализирует о формировании выходного сигнала на выходном каскаде “больше”.
- желтое свечение светодиода “В2” сигнализирует о формировании выходного сигнала на выходном каскаде “меньше”.

3.2.4 Кнопка  (“Цикл”) предназначена, в основном, для циклического просмотра результатов измерения или установленных параметров.

3.2.5 Кнопки  (“Вверх”) и  (“Влево”) предназначены для ввода заданных значений температуры, а также параметров характеристики преобразования ТС.

Кнопка  обеспечивает выбор знакоместа, в котором будет изменена цифра, а кнопка  - циклическое изменения цифр на выбранном знакоместе.

3.3 Работа прибора

Прибор работает в одном из семи режимов:

- 1 - “Работа”;
- 2 - “Параметры индикации”;
- 3 - “Коэффициенты”;
- 4 - “Константы ПИД”;
- 5 - “Калибровка”;
- 6 - “Настройка RS-485”;
- 7 - “Восстановление”.

Примечание – Режимам работы прибора условно присвоены номера от 1 до 7, которые применяются в качестве меток в схемах алгоритмов.

3.3.1 Режим “Работа”

3.3.1.1 Режим “Работа” является основным эксплуатационным режимом, в который прибор автоматически входит при включении питания. В данном режиме прибор производит опрос входных ТС, вычисляет по полученным данным текущие значения температуры объектов, отображает их в ручном или автоматическом режимах на цифровом индикаторе и выдает соответствующие сигналы на выходные устройства.

3.3.1.2 В процессе работы прибор непрерывно контролирует наличие ошибок. В случае возникновения ошибок прибор сигнализирует об этом красным мигающим свечением двухцветных светодиодов “К1” и/или “К2”. При этом на цифровой индикатор выводится сообщение в виде $E_n N$, где N – номер ошибки, а выходные устройства вы-

ключаются. Перечень ошибок, которые автоматически контролируются прибором, приведен в таблице 3.1.

Таблица 3.1 – Ошибки, которые автоматически контролируются прибором

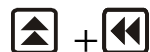
Режим прибора	Сообщение на индикаторе	Причина возникновения ошибки
“Работа”	Er 1	Обрыв ТС
	Er 2	Короткое замыкание ТС
	Er 3	Измеренное значение температуры меньше нижнего предела диапазона измерения прибора
	Er 4	Измеренное значение температуры больше верхнего предела диапазона измерения прибора
	Er 9	Требуется калибровка прибора или восстановление заводских настроек
“Коэффициенты”	Er 5	Не правильно введено значение параметра
“Калибровка”	Er 6	Сопротивление ТС на нижнем и верхнем пределах диапазона измерений совпадают

3.3.1.3 Алгоритм работы прибора в режиме “Работа” показан на рисунке 3.4 .

На рисунке 3.4 и последующих рисунках приняты следующие условные обозначения:



-нажатие кнопки;



-одновременное нажатие кнопок;

 ,  -последовательное нажатие кнопок.

○ - свечение светодиода отсутствует;

● - красное свечение светодиода;

✱ - мигающее красное свечение светодиода;

● - зеленое свечение светодиода;

✱ - мигающее зеленое свечение светодиода.

3.3.1.4 Изменение показаний (значений) индикатора производят посредством кнопок  и , причем корректируется символ на том знакоместе, сегменты которого мигают.

Нажатие кнопки  приводит к циклическому изменению цифр от 0 до 9 на выбранном знакоместе.

Нажатие кнопки  обеспечивает циклический выбор знакомест.

3.3.1.5 Нажатие кнопки  (“Влево”) в режиме “Работа” выводит на семисегментные индикаторы текущее значение мощности выходного сигнала ПИД-регулятора (индикатор мигает). После этого текущее значение температуры объекта выводится на индикатор автоматически через 60 секунд или при нажатии кнопки  (“Цикл”).

3.3.1.6 Нажатие кнопки  (“Вверх”) в режиме “Работа” приводит к переключению индицируемых каналов в ручном режиме индикации.

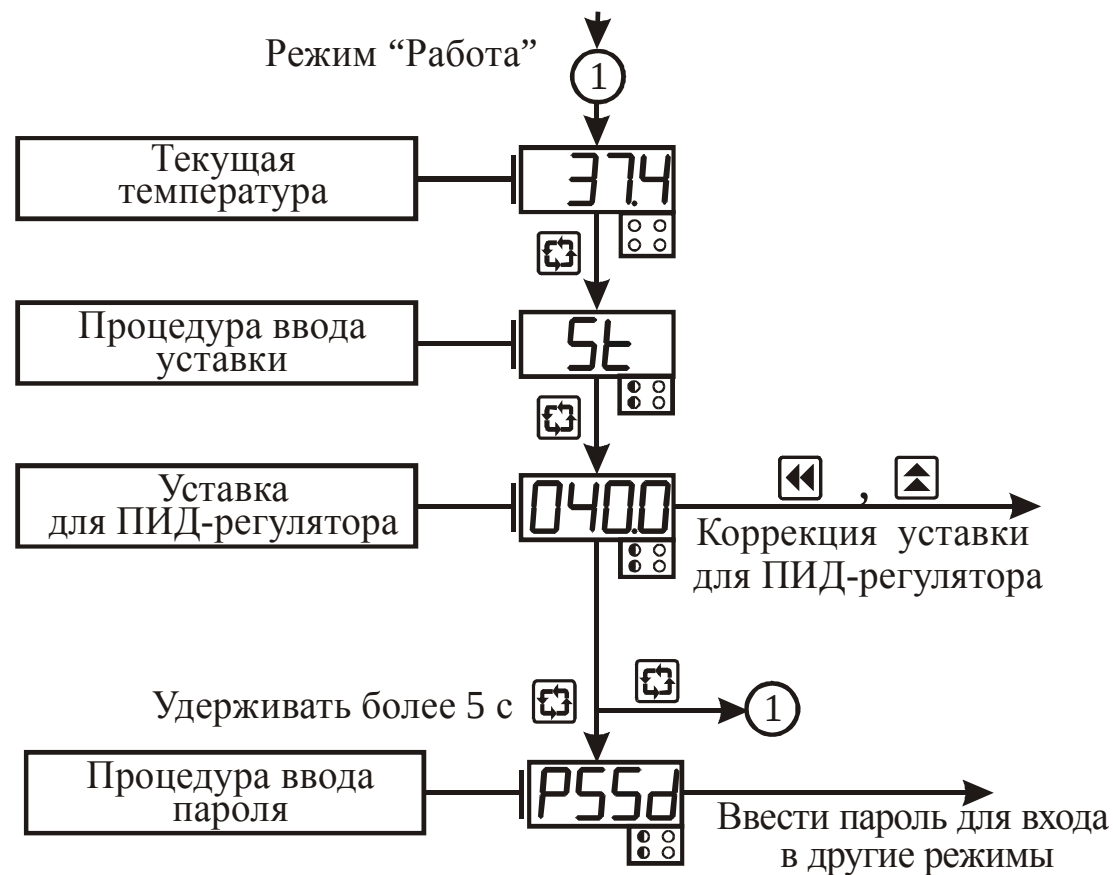


Рисунок 3.4 – Схема алгоритма работы прибора в режиме "Работа"

3.3.1.6 Тип логики работы регулятора "00" исключает вывод на цифровой индикатор процедуру ввода уставки ПИД-регулятора, и на цифровой индикатор выводятся только результаты измерения температуры объекта.

3.3.2 Режим “Общие параметры”

3.3.2.1 Режим “Общие параметры” предназначен для задания и записи в энергонезависимую память общих параметров прибора. Заданные значения параметров сохраняются в памяти прибора при выключении питания.

3.3.2.2 Алгоритм функционирования прибора определяется, в частности, общими параметрами, поэтому доступ к их изменению возможен только по паролю, который указан в разделе 6 настоящего документа.

3.3.2.3 Вход в режим “Общие параметры” осуществляется из режима “Работа” нажатием и удерживанием кнопки “Цикл” более 5 с до появления на индикаторе сообщения **P55d** и последующим вводом пароля. Алгоритм работы в режиме “Общие параметры” приведен на рисунке 3.5.

3.3.2.4 Параметр “Режим работы канала №2” определяет алгоритм пересчета математических функций (см. таблицу 2.5).

3.3.2.5 Параметр “Режим индикации измеренной величины” определяет порядок вывода результатов измерения на цифровой индикатор (см. таблицу 2.3).

3.3.2.6 Параметр “Период индикации измеренной величины” указывают в секундах. Он позволяет изменить частоту обновления показаний на индикаторе. Независимо от установленного в этом параметре значения опрос входных датчиков производится с периодом 1 с.

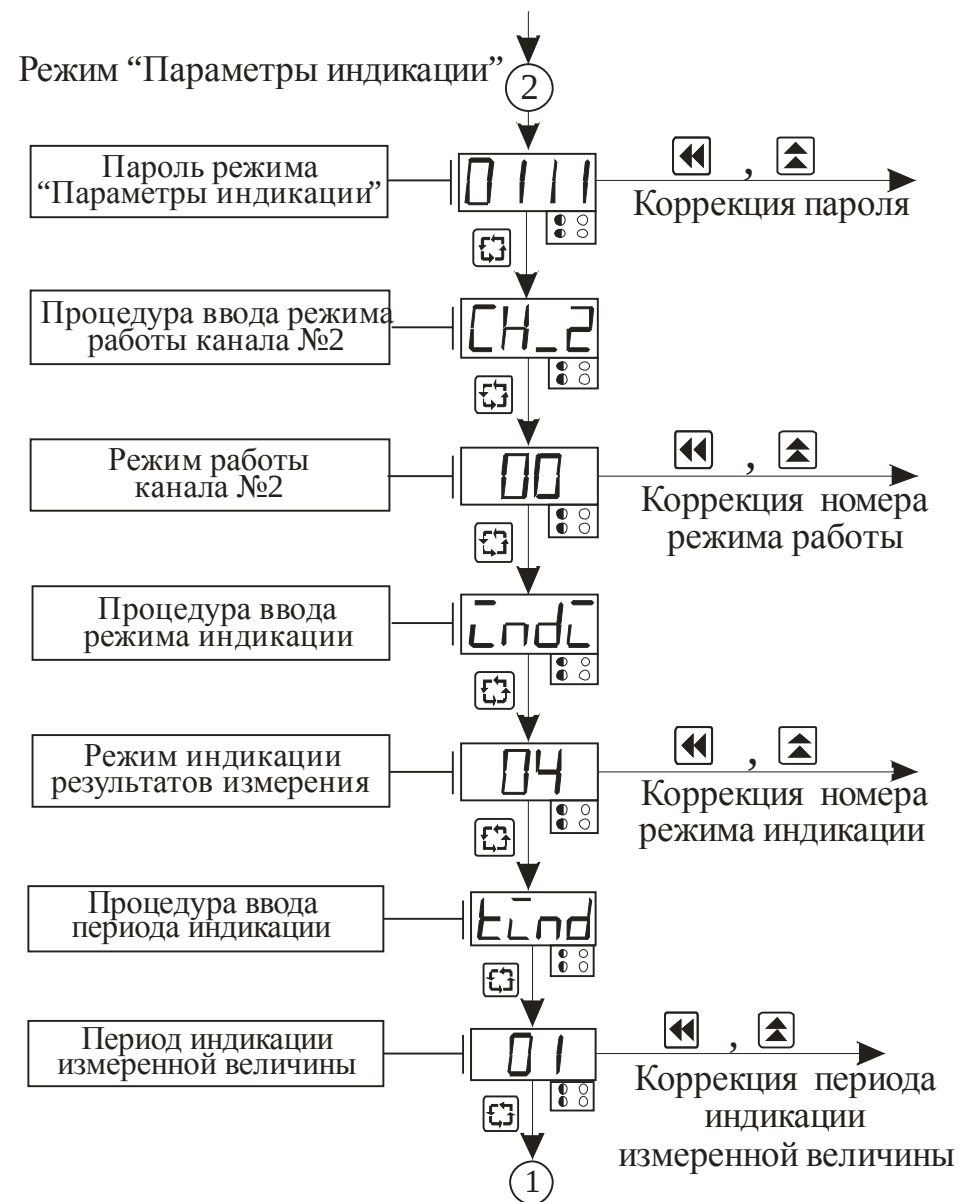


Рисунок 3.5 – Схема алгоритма работы прибора в режиме «Параметры индикации»

3.3.3 Режим “Коэффициенты”

3.3.3.1 Режим “Коэффициенты” предназначен для задания и записи в энергонезависимую память прибора параметров обработки входной информации и формирования выходного сигнала. Заданные значения параметров сохраняются в памяти прибора при выключении питания.

3.3.3.2 Метрологические характеристики прибора определяются введенными параметрами, поэтому доступ к их изменению возможен только по паролю, который указан в разделе 6 настоящего документа.

3.3.3.3 Вход в режим “Коэффициенты” осуществляется из режима “Работа” нажатием и удерживанием кнопки “Цикл” более 5 с до появления на индикаторе сообщения  и последующим вводом пароля. Алгоритм работы в режиме “Коэффициенты” приведен на рисунках 3.6 - 3.9.

3.3.3.4 Кнопка “Цикл” позволяет последовательно просмотреть все параметры. Значения параметров изменяют по алгоритму, описанному в п. 3.3.1.4.

3.3.3.5 В параметре “Тип датчика” указывают номер типа входного датчика по таблице 2.2.

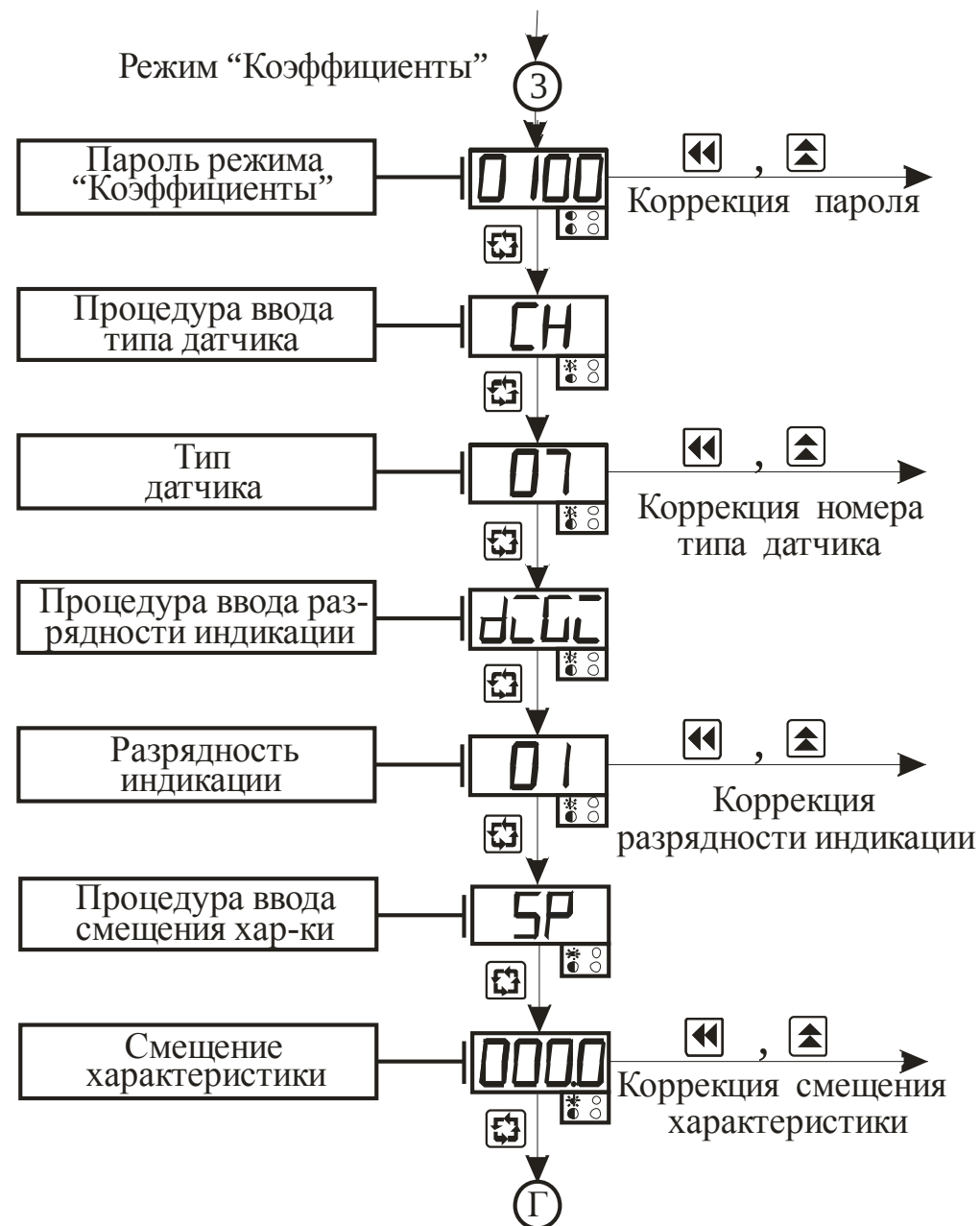


Рисунок 3.6 – Схема алгоритма работы в режиме "Коэффициенты"

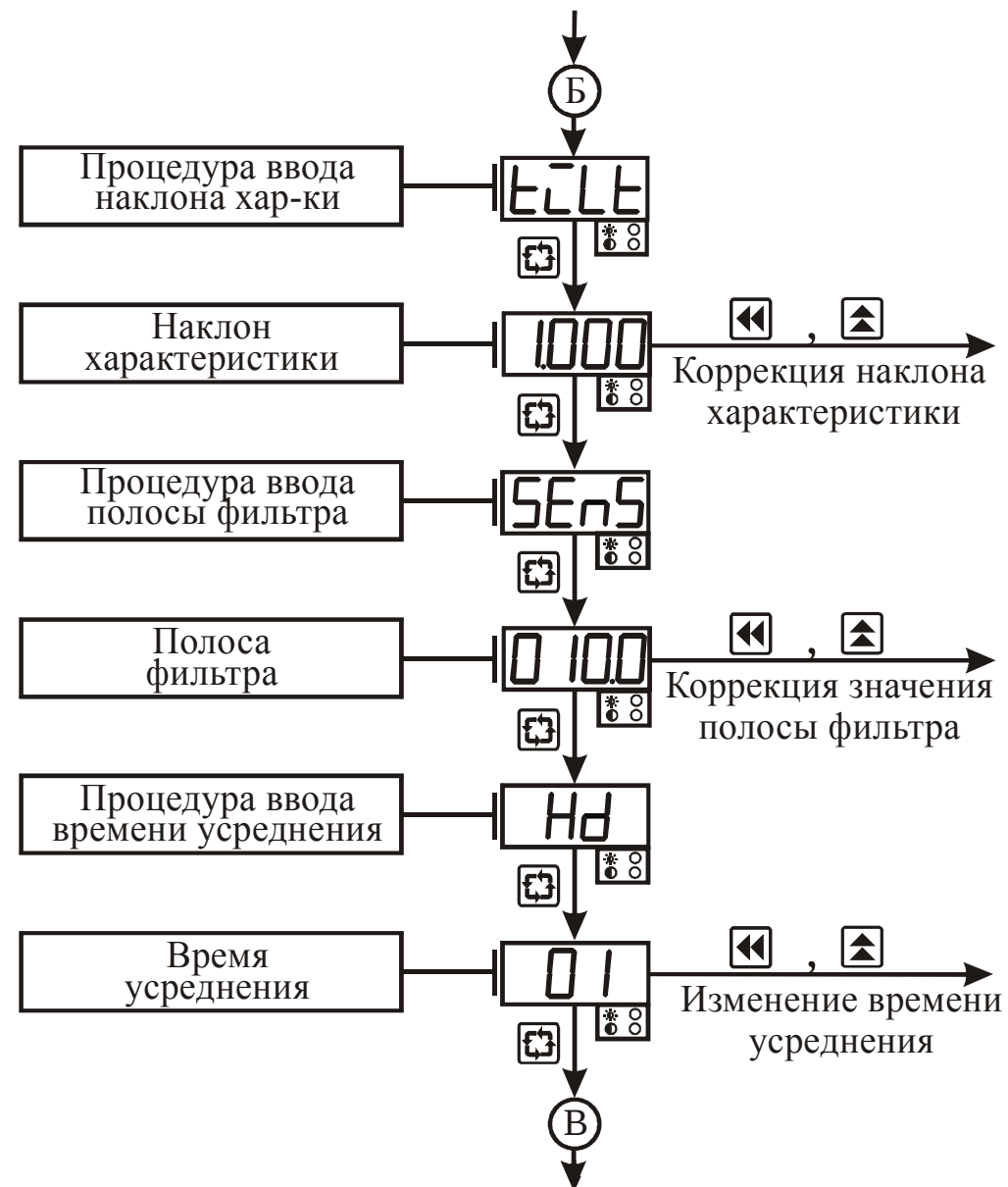


Рисунок 3.7 – Схема алгоритма работы в режиме “Коэффициенты” (продолжение)

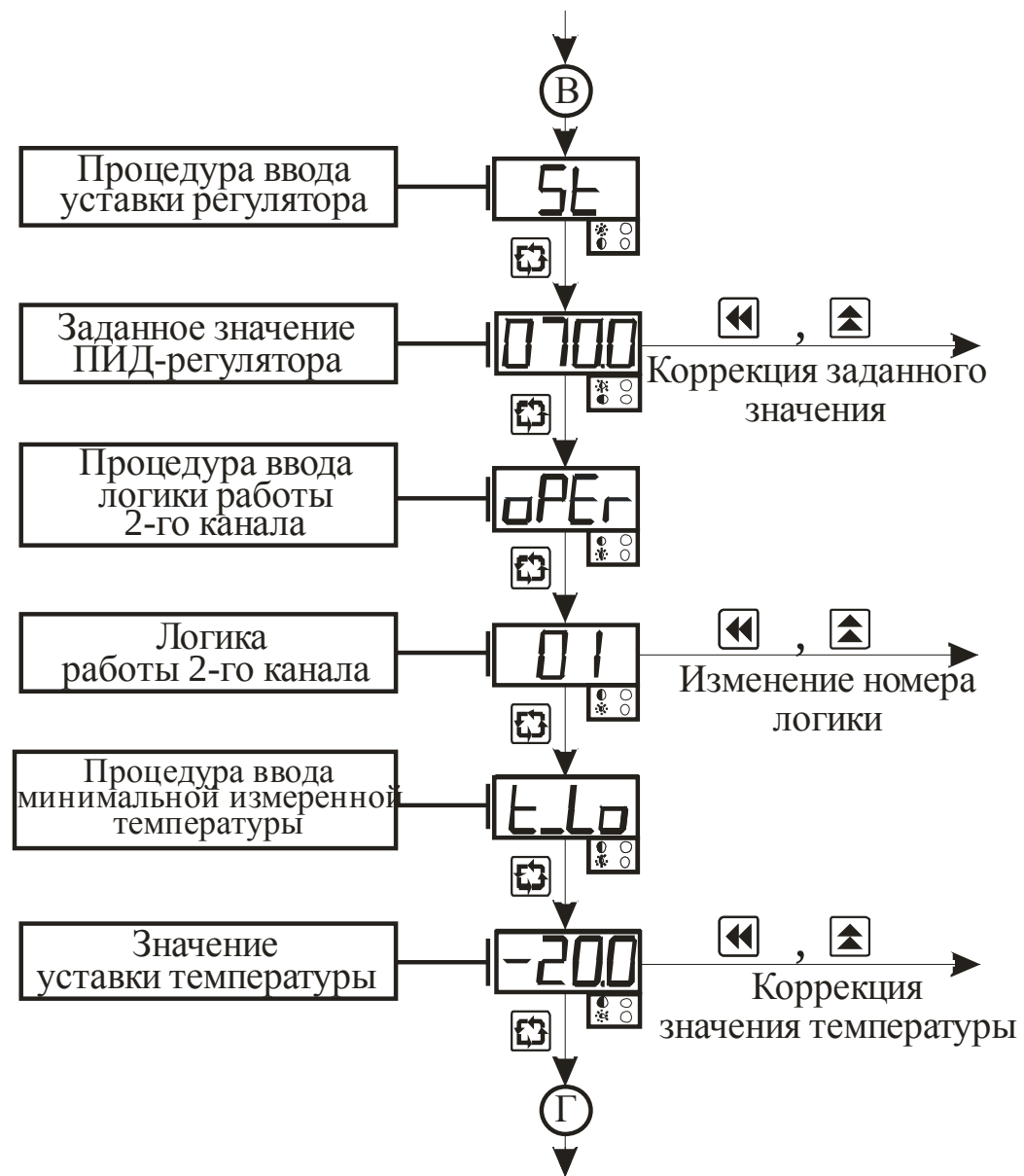


Рисунок 3.8 – Схема алгоритма работы в режиме “Коэффициенты” (продолжение)

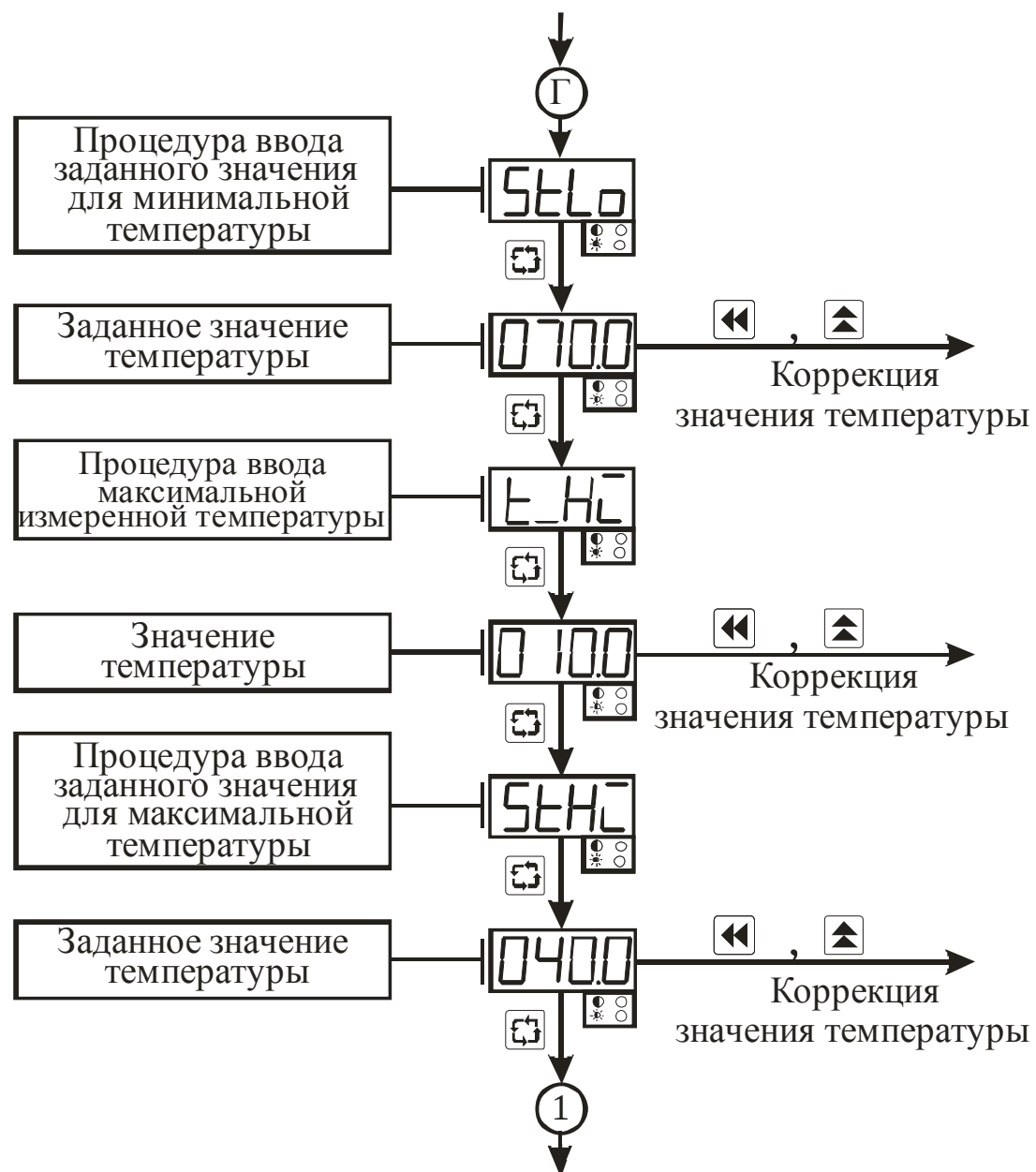


Рисунок 3.9 – Схема алгоритма работы в режиме “Коэффициенты” (окончание)

3.3.3.6 Параметры “Смещение характеристики” и “Наклон характеристики” определяют отклонение реальной характеристики преобразования от идеальной.

В процессе работы прибора “Смещение характеристики” прибавляется к измеренному значению температуры, а “Наклон характеристики” умножается на измеренное значение температуры плюс “Смещение характеристики”.

Коррекция “Смещение характеристики” используется, в частности, для компенсации погрешностей, вносимых сопротивлениями подводящих проводов (при подключении ТС по двухпроводной схеме).

Коррекция “Наклон характеристики” используется, например, для компенсации погрешностей ТС (при отклонении значений R_0 и W_{100}) и погрешностей из-за разброса входных сопротивлений прибора.

На рисунке 3.10 пояснено влияние параметров “Смещение характеристики” и “Наклон характеристики” на характеристику преобразования.

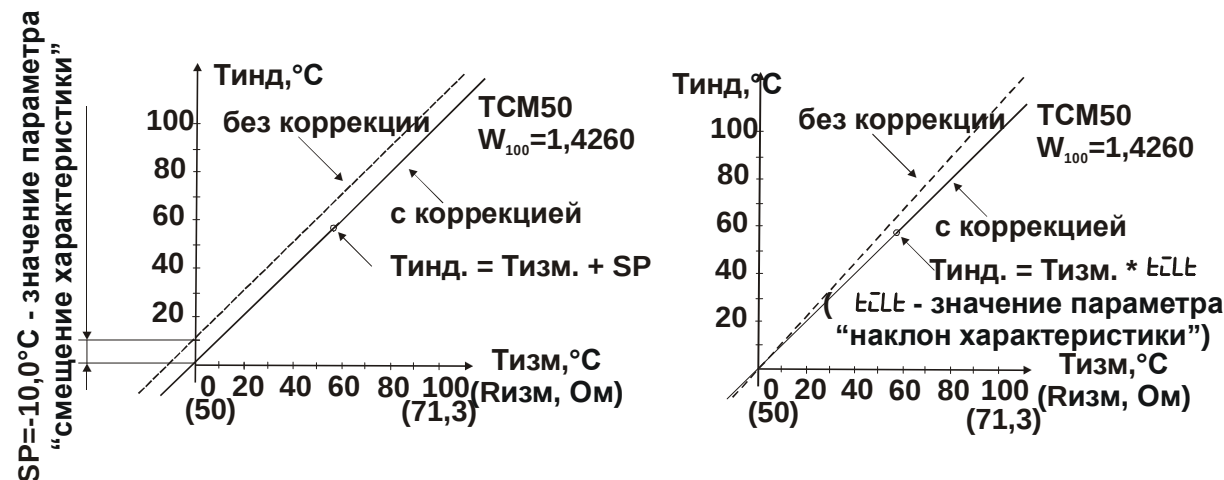


Рисунок 3.10 - Влияние параметров “Смещение характеристики” и “Наклон характеристики” на характеристику преобразования

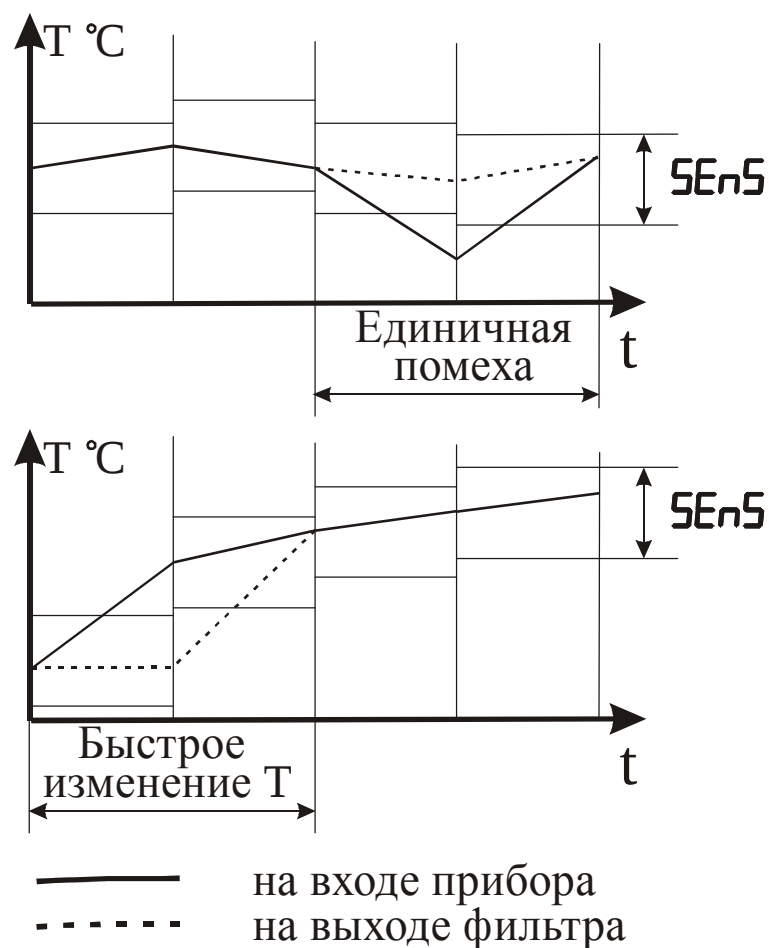


Рисунок 3.11 – Работа фильтра при воздействии случайной помехи и быстром изменении сигнала

3.3.3.7 С целью уменьшения влияния случайных импульсных помех на показания в прибор введена цифровая фильтрация. Работа фильтра описывается параметром “Полоса фильтра”. Если текущее значение температуры отличается от результатов предыдущего измерения на значение, которое превышает указанное в параметре “Полоса фильтра”, то проводится повторное измерение температуры, а на индикаторе остается старое значение (см. рисунок 3.11). О повторном измерении свидетельствует мигание светодиодного индикатора “К” зеленого свечения.

Малое значение параметра “Полоса фильтра” приводит к замедлению реакции прибора на быстрое изменение входной величины. Поэтому при отсутствии помех или при измерении быстроменяющихся параметров рекомендуется задавать ширину полосы как можно больше. Если при работе в условиях сильных помех на индикаторе периодически возникают показания, сильно отличающиеся от истинного значения, рекомендуется уменьшить полосу фильтра. При этом возможно ухудшение быстродействия прибора из-за

повторных измерений.

3.3.3.8 Параметр “Время усреднения” указывают в количестве периодов опроса входного датчика ($N_{\text{опр.}}$). Этот параметр позволяет добиться более плавного изменения показаний прибора. Для этого производится вычисление среднего арифметического из последних ($N_{\text{опр.}}$) измерений. При значении параметра равном 0 интегратор выключен. Уменьшение значения времени усреднения приводит к более быстрой реакции прибора на скачкообразные изменения измеряемого параметра, но снижает помехозащищенность прибора (см. рисунок 3.12).

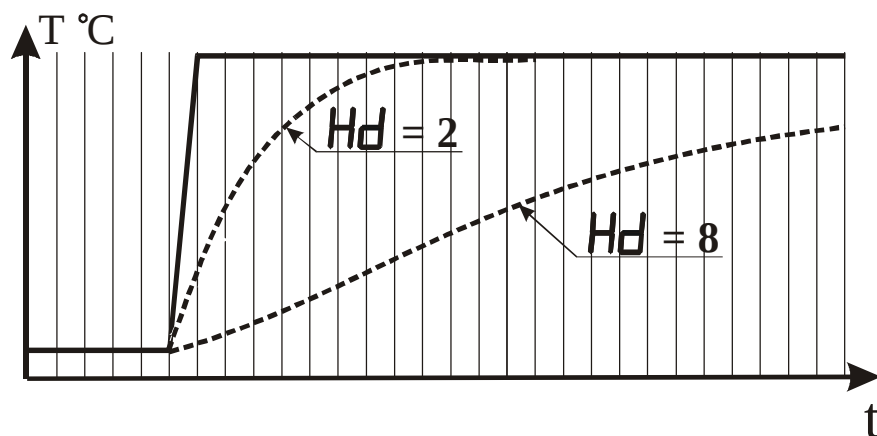


Рисунок 3.12 - Влияние параметра “Время усреднения” на показания прибора при различных значениях параметра Hd

Увеличение значения приводит к улучшению помехозащищенности, но вместе с этим повышает инерционность прибора. О работе интегратора сигнализирует красное свечение двухцветного светодиода "К", который засвечивается при включении или перезапуске прибора и горит до тех пор, пока не будет накоплено необходимое для вычисления среднего арифметического количество измерений. Все это время на индикатор выводится мгновенное значение температуры.

3.3.4 Режим “Константы ПИД”

3.3.4.1 Режим “Константы ПИД” предназначен для задания и записи в энергонезависимую память констант, которые используются при формировании управляющего выходного сигнала по ПИД-закону. Заданные значения параметров сохраняются в памяти прибора при выключении питания.

3.3.4.2 Метрологические характеристики прибора определяются введенными константами, поэтому доступ к их изменению возможен только по паролю, который указан в разделе 6 настоящего документа.

3.3.4.3 Вход в режим “Константы ПИД” осуществляется из режима “Работа” нажатием и удерживанием кнопки ”Цикл” более 5 с до появления на индикаторе сообщения  и последующим вводом пароля. Алгоритм работы в режиме “Константы ПИД” приведен на рисунках 3.13 - 3.15.

3.3.4.4 Параметр “Тип логики работы прибора” определяет для ПИД-регулятора алгоритм управления исполнительным устройством (см. таблицу 2.3).

3.3.4.5 Параметр “Период следования ШИМ-сигнала” определяет для регулятора период следования импульсов на выходном устройстве. Для более эффективной работы ПИД-регулятор должен иметь мгновенную реакцию на изменения регулируемой величины, т.е. частота выходного сигнала должна быть приблизительно равной частоте опроса входного датчика. Поэтому следует устанавливать значение этого параметра, равным 2...3 с, что возможно только при использовании электронных ключей (тириستоров, симисторов). Увеличение периода следования управляющих импульсов позволяет при использовании в качестве исполнительного устройства электромагнитного реле или

пускателя удлинить срок службы силовых контактов, но может ухудшить качество регулирования.

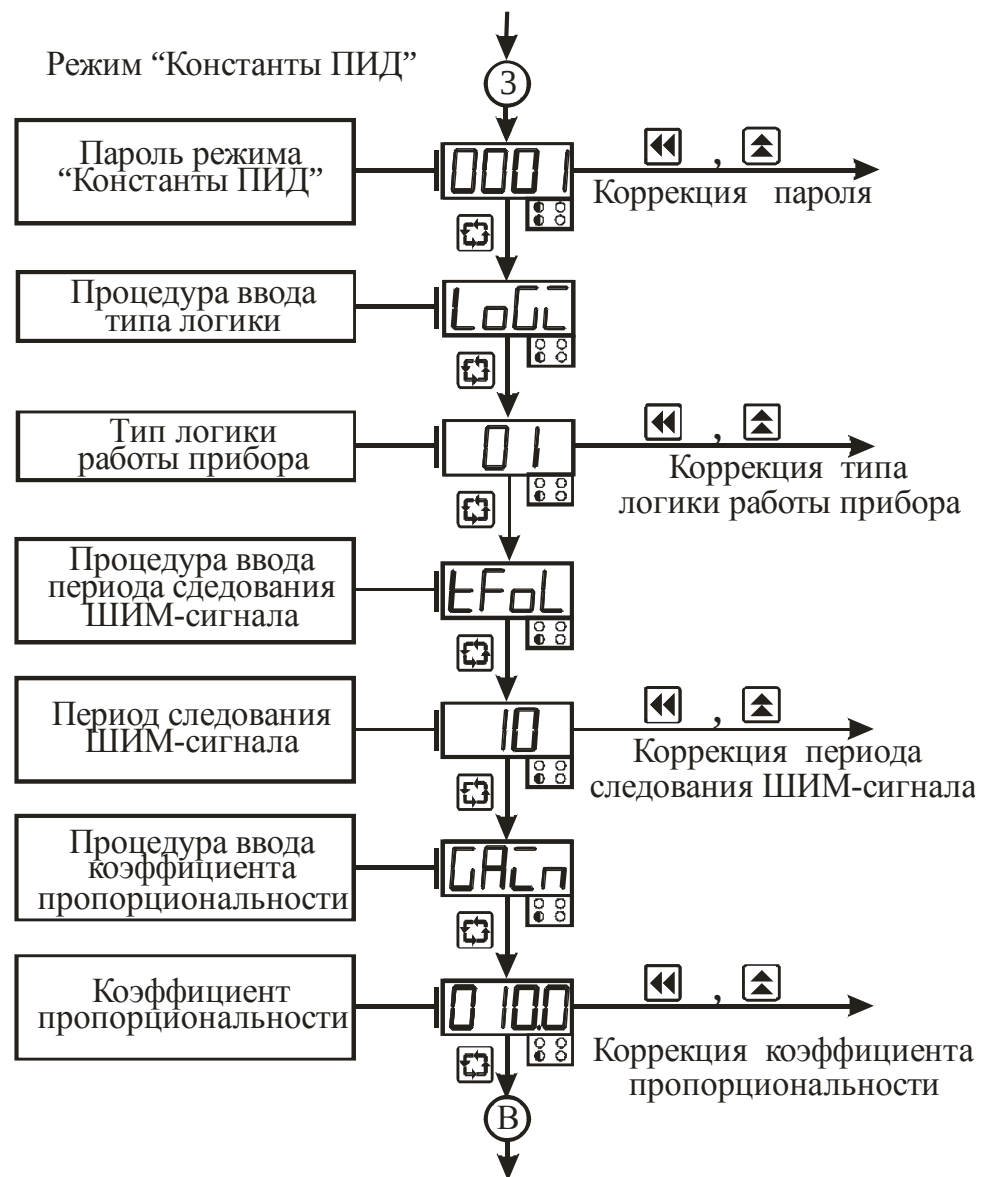


Рисунок 3.13 – Схема алгоритма работы в режиме "Константы ПИД"

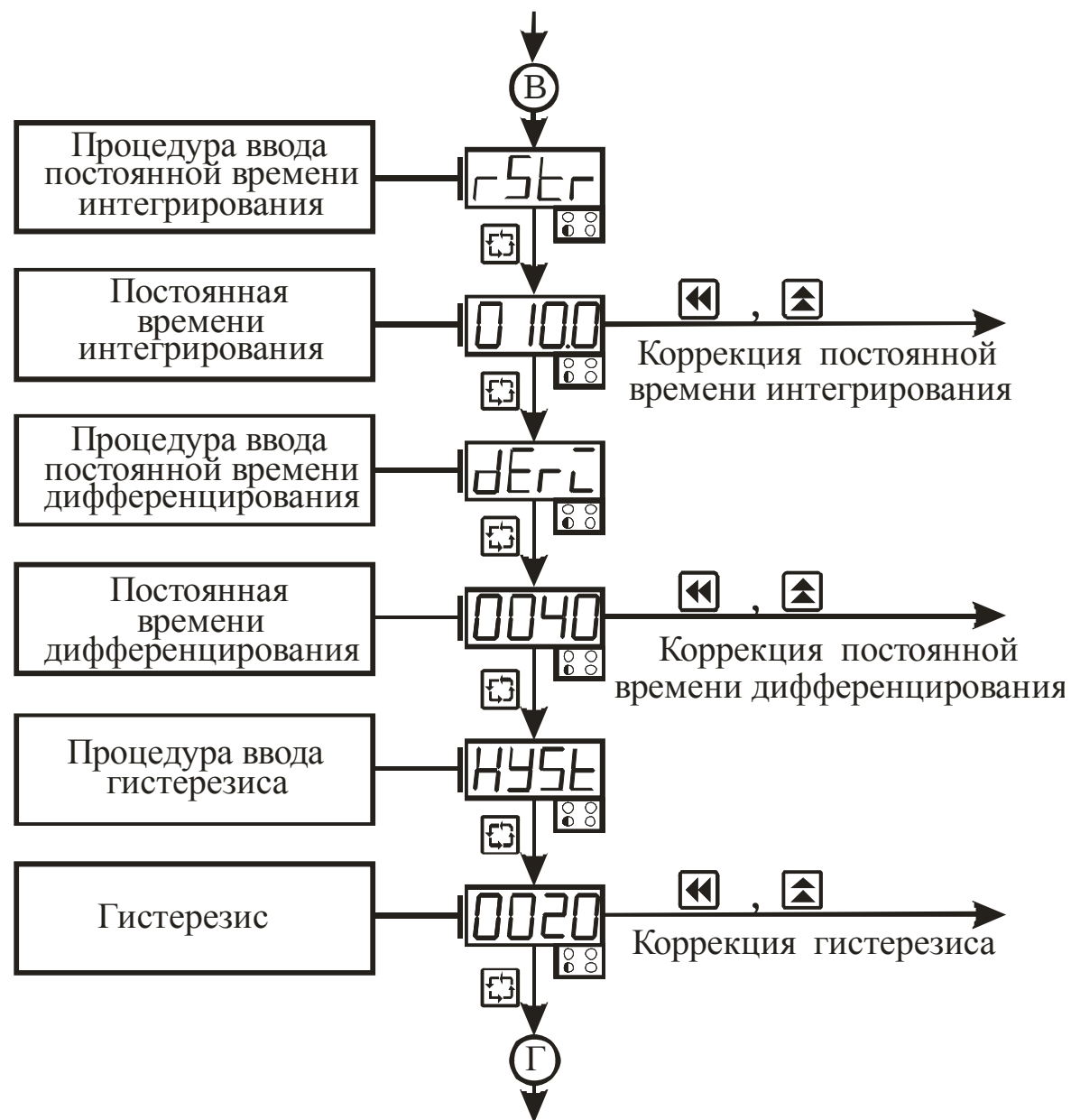


Рисунок 3.14 – Схема алгоритма работы в режиме “Константы ПИД” (продолжение)

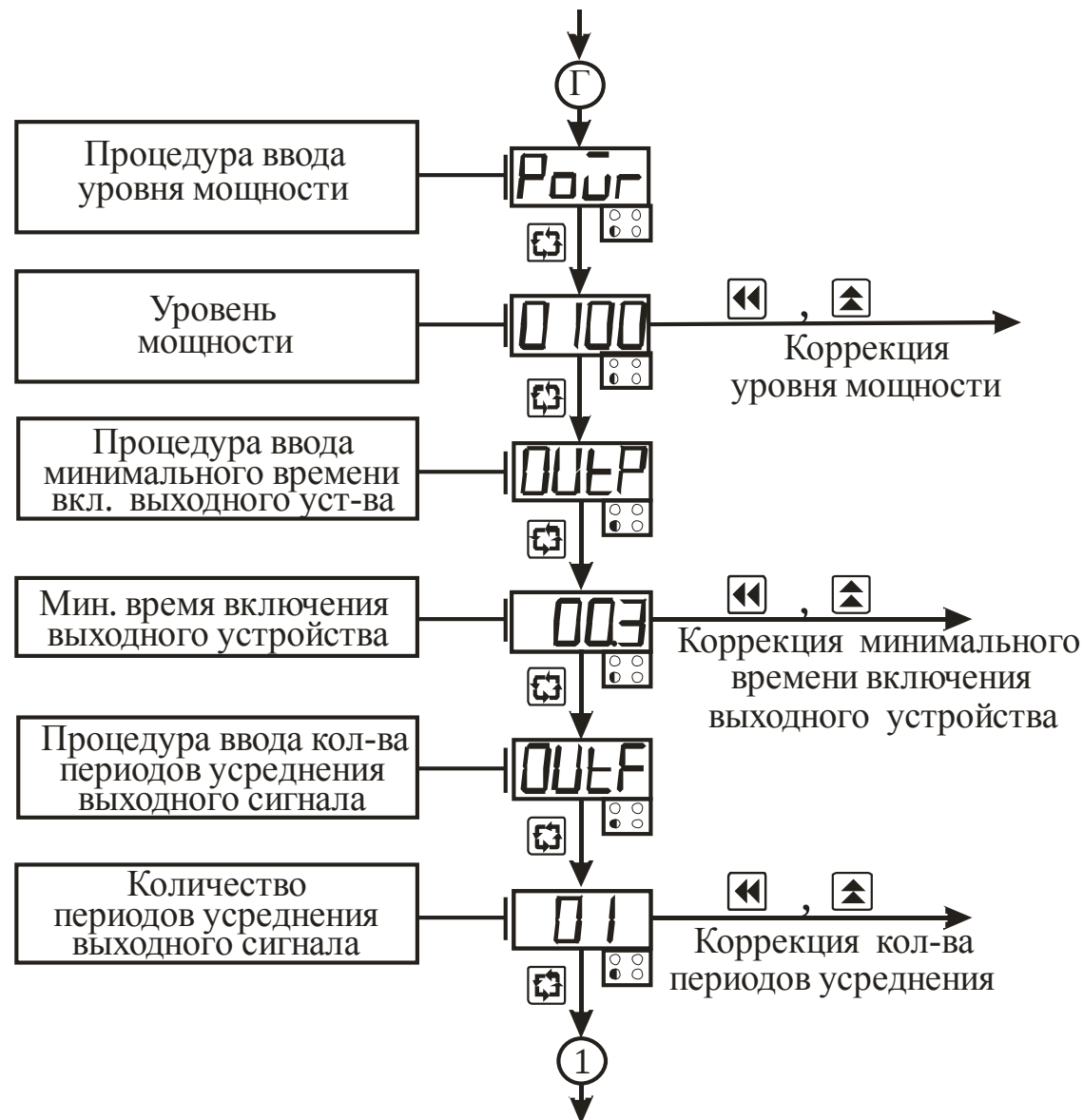


Рисунок 3.15 – Схема алгоритма работы в режиме “Константы ПИД” (окончание)

3.3.4.6 Параметры “Коэффициент пропорциональности”, “Постоянная времени интегрирования”, “Постоянная времени дифференцирования”, “Гистерезис”, “Уровень мощности” и “Количество периодов усреднения выходного сигнала” являются параметрами закона регулирования температуры объекта (см. пп. 3.1.3-3.1.5).

3.3.4.7 Параметр “Минимальное время включения выходного устройства” определяет минимальную длительность выходного сигнала. Если на выходе установлено электромагнитное реле, то длительность выходного сигнала не может быть менее 0,2 с. В ином случае длительность выходного сигнала не ограничивается.

3.3.5 Режим “Калибровка”

3.3.5.1 Режим “Калибровка” имеет подрежимы “Калибровка 1-го канала” и “Калибровка 2-го канала”, которые предназначены для задания и записи в энергонезависимую память прибора параметров характеристики преобразования ТС. Заданные значения параметров сохраняются в памяти прибора при выключении питания.

3.3.5.2 Метрологические характеристики прибора определяются параметрами характеристики преобразования ТС, поэтому доступ к их изменению возможен только по паролю, который указан в разделе 6 настоящего документа.

3.3.5.3 Вход в требуемый подрежим осуществляется из режима “Работа” нажатием и удерживанием кнопки “Цикл” более 5 с до появления на индикаторе сообщения P55d и последующим вводом пароля. Схема алгоритма работы в подрежиме “Калибровка 1-го канала” приведена на рисунке 3.16, где штриховой линией условно показаны мигающие сообщения. Схема алгоритма работы в подрежиме “Калибровка 2-го канала”, в основном, соответствует приведенной схеме. Отличие состоит только в том, что двухцветный

светодиод “К1” постоянно светится зеленым цветом, а двухцветный светодиод “К2” мигает зеленым цветом.

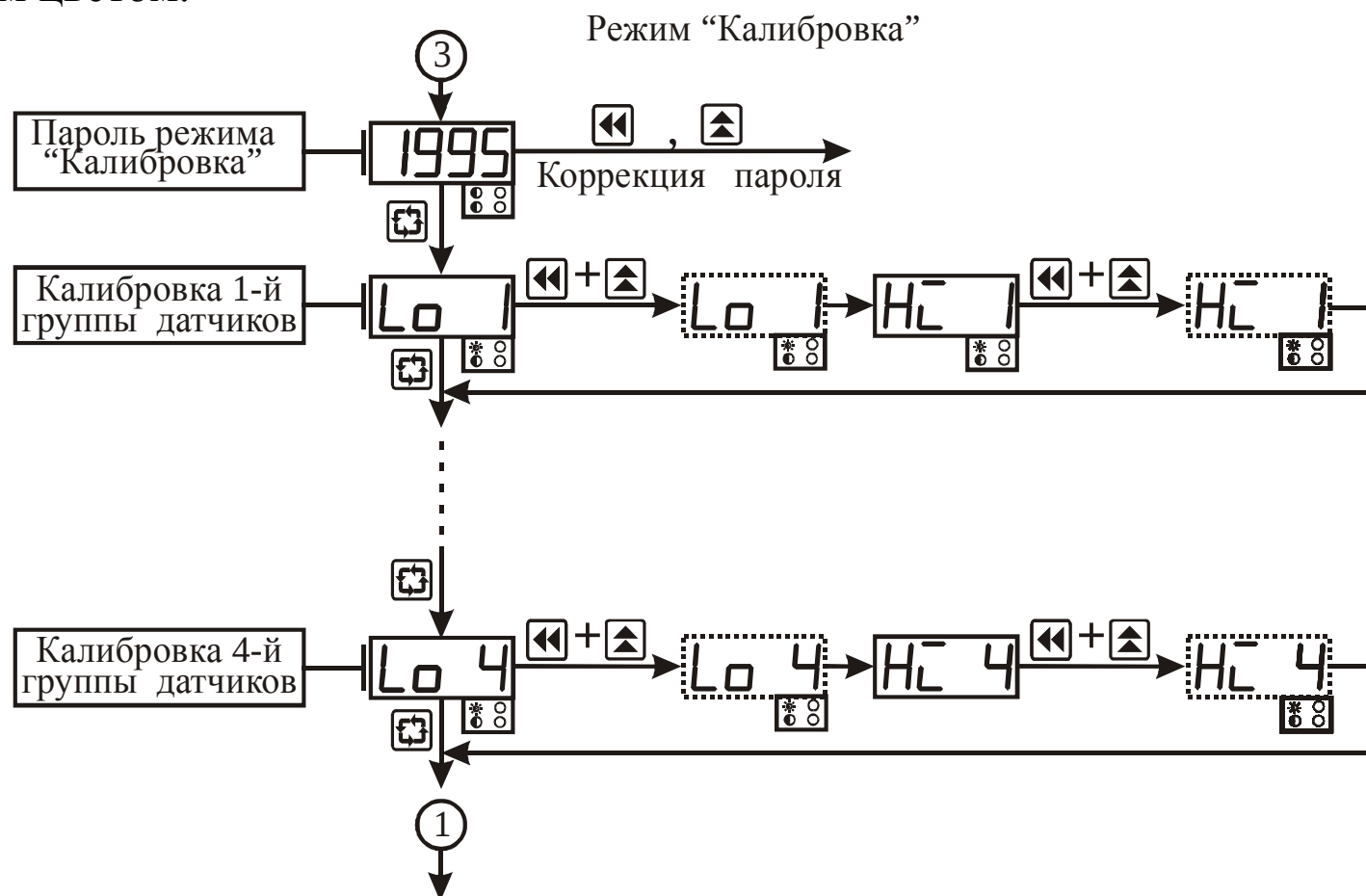


Рисунок 3.16 – Схема алгоритма работы в подрежиме “ Калибровка 1-го канала”

3.3.5.4 В этом режиме следует задать калибровочную информацию для групп входных датчиков (см. таблицу 3.2), которые планируется использовать совместно с прибором.

Таблица 3.2 – Группы датчиков прибора

Номер группы	Значение имитатора датчика	
	минимальное (Lo)	максимальное (Hi)
I	40,000 Ом	90,000 Ом
II	180,000 Ом	300,000 Ом
III	1500,000 Ом	3000,000 Ом

3.3.5.5 Кнопка “Цикл” позволяет последовательно осуществить калибровку всех ТС на нижнем и верхнем пределах диапазона измерения.

3.3.5.6 Калибровку прибора на нижнем и верхнем пределах измерения производят следующим образом:

- контролируют наличие на индикаторе сообщения $L\bar{0} N$, где N – номер группы датчиков;
- подключают к входу прибора имитатор датчика, на котором устанавливают требуемые значения параметра по таблице 3.2;
- нажимают одновременно кнопки “Влево” и “Вверх”;
- контролируют наличие на индикаторе мигающего сообщения $L\bar{0} N$, что свидетельствует о проведении процесса калибровки. В это время недопустимы любые операции с прибором;
- контролируют наличие на индикаторе сообщения $H\bar{1} N$;
- подключают к входу прибора имитатор датчика, на котором устанавливают требуемые значения параметра по таблице 3.2;
- нажимают одновременно кнопки “Влево” и “Вверх”;

- контролируют наличие на индикаторе мигающего сообщения $H\bar{C} N$, что свидетельствует о проведении процесса калибровки.

3.3.5.7 Сообщение об ошибке Er6 появляется на индикаторе, если сопротивления имитатора датчика на нижнем и верхнем пределах диапазона измерений совпадают.

3.3.6 Режим “Настройка RS-485”

3.3.6.1 Режим “Настройка RS-485” предназначен для задания и записи в энергонезависимую память прибора параметров, определяющих алгоритм обмена данными с персональным компьютером по интерфейсу RS-485. Заданные значения параметров сохраняются в памяти прибора при выключении питания.

3.3.6.2 Качество обмена данными с персональным компьютером определяется введенными параметрами, поэтому доступ к их изменению возможен только по паролю, который указан в разделе 6 настоящего документа.

3.3.6.3 Вход в режим “Настройка RS-485” осуществляется из режима “Работа” нажатием и удерживанием кнопки “Цикл” более 5 с до появления на индикаторе сообщения $P55d$ и последующим вводом пароля. Алгоритм работы в режиме “Настройка RS-485” приведен на рисунках 3.17 и 3.18.

3.3.6.4 Параметр “Номер прибора в сети” предназначен для идентификации прибора в компьютерной сети.

3.3.6.5 Скорость передачи данных по интерфейсу RS-485 (см таблицу 2.7) и формат передаваемых данных (см. таблицы 2.8 – 2.10) определяют параметры “Скорость обмена данными”, “Количество бит данных”, “Вид паритета” и “Количество стоповых битов”.

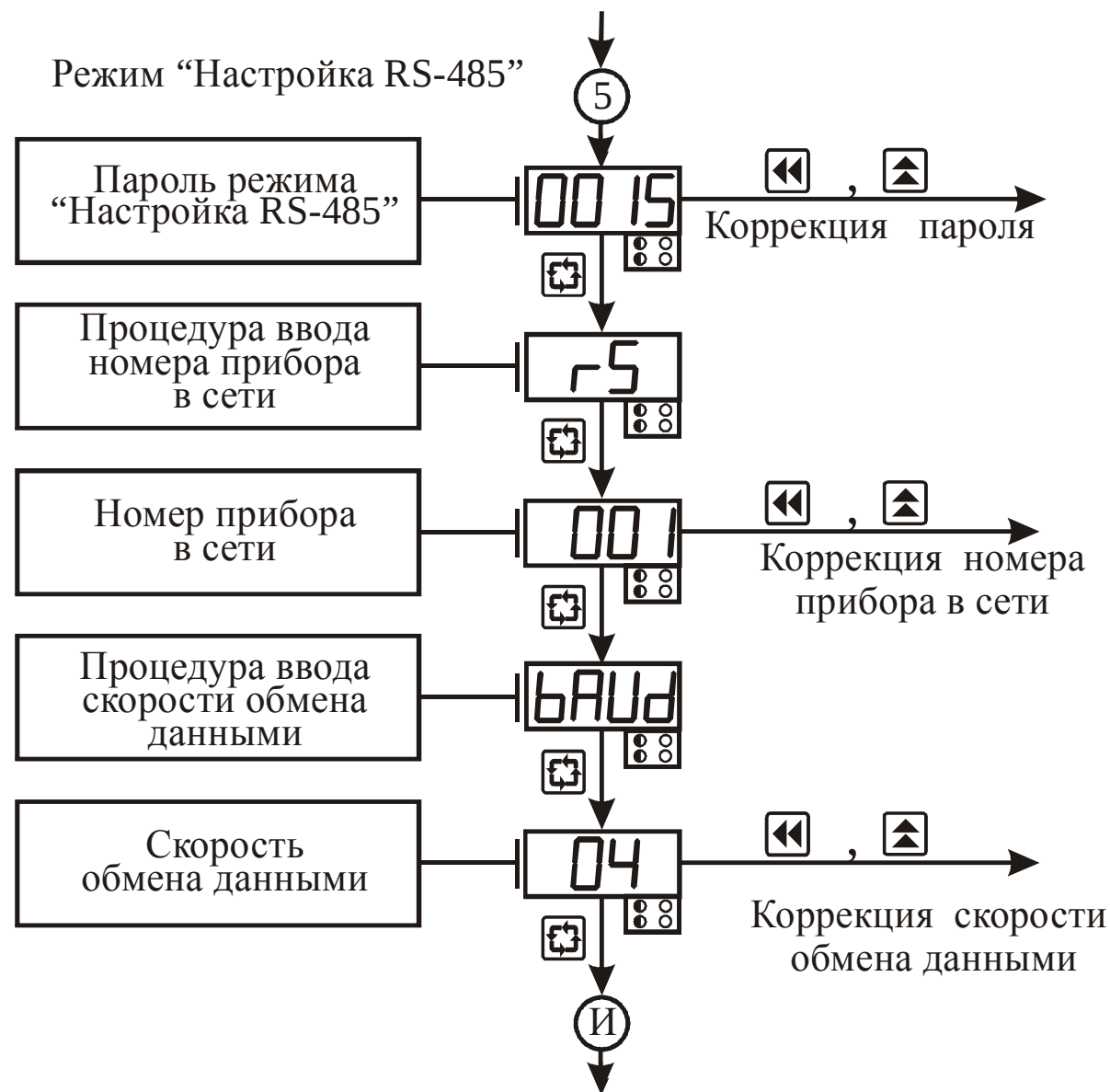


Рисунок 3.17– Схема алгоритма работы в режиме “Настройка RS-485”

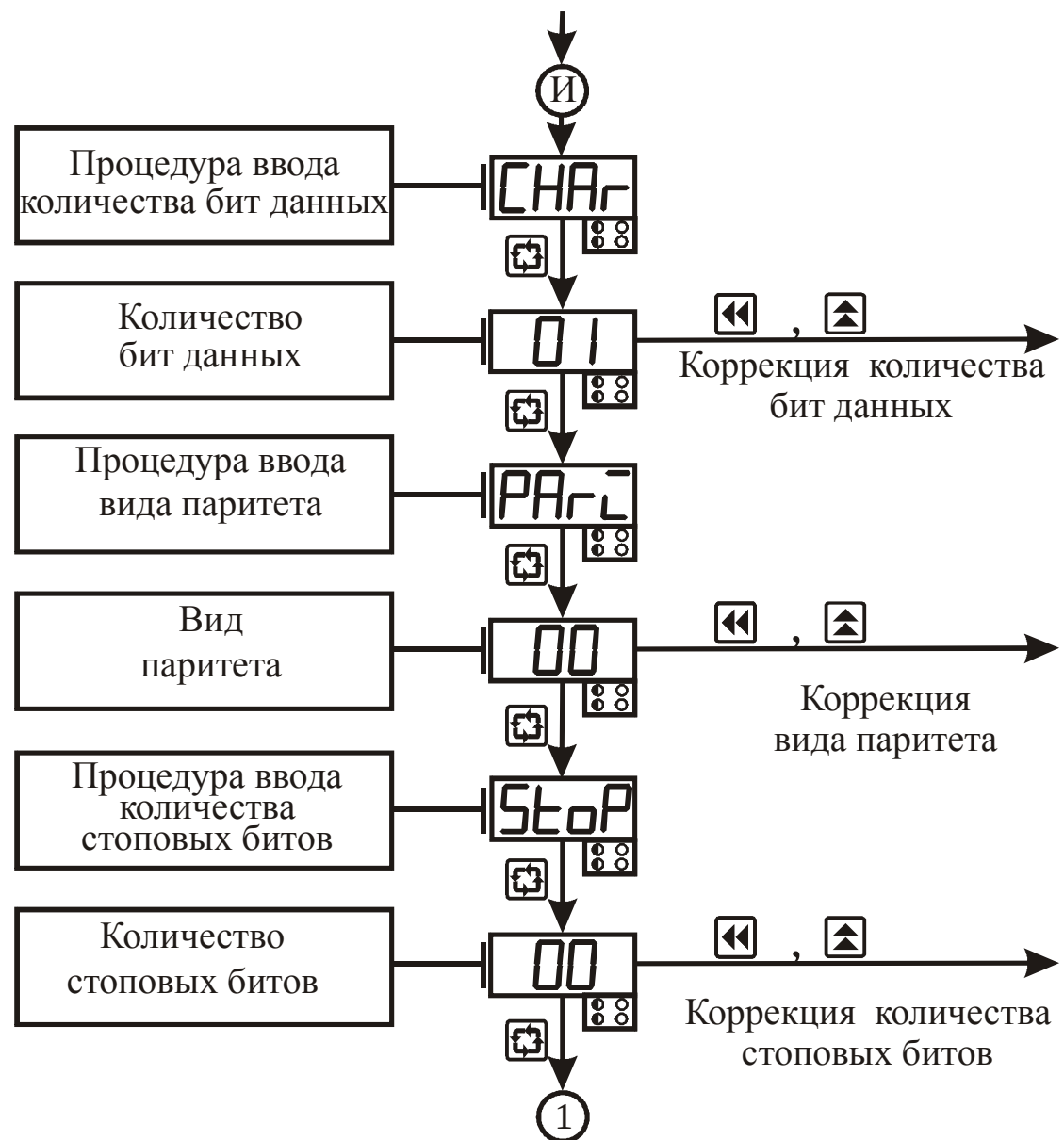


Рисунок 3.18 – Схема алгоритма работы в режиме “Настройка RS-485” (окончание)

3.3.7 Режим “Восстановление”

3.3.7.1 Режим “Восстановление” предназначен для автоматического восстановления всех параметров, которые были введены на предприятии-изготовителе.

3.3.7.2 Восстановление параметров осуществляется из режима “Работа” нажатием и удерживанием кнопки ”Цикл” более 5 с до появления на индикаторе сообщения P55d и последующим вводом пароля, указанного в разделе 6 настоящего документа.

4 Маркировка и пломбирование

4.1 На лицевой панели прибора нанесены:

- товарный знак предприятия изготовителя;

4.2 На задней панели прибора нанесены:

- условное обозначение типа прибора;
- напряжения и частота напряжения питания;
- мощность потребления;
- заводской номер;
- дата изготовления (месяц и год);

4.3 Задняя панель прибора опломбирована пломбами предприятия-изготовителя.

5 Упаковка

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

6 Эксплуатационные ограничения

6.1 Технические характеристики РП2-3, несоблюдение которых недопустимо по условиям безопасности и которые могут привести к выходу его из строя, а также приборы для их контроля приведены в таблице 6.1.

Таблица 6.1 - Технические характеристики и приборы для их контроля

Наименование характеристики	Значение	Приборы контроля
Напряжение питания	220(+22;-33)В	Вольтметр класса точности не ниже 2,5
Примечание - Методы контроля указанных характеристик определяет эксплуатирующая организация в зависимости от конкретных условий применения прибора.		

6.2 Технические характеристики прибора определяются параметрами и константами, которые вводятся в различных режимах. С целью исключения несанкционированного изменения параметров и констант переход в режимы работы прибора возможен только по паролям, значения которых указаны в таблице 6.2.

Таблица 6.2 – Пароли для перехода в режимы

Режим	Пароль
“Общие параметры”	0111
“Коэффициенты 1-го канала”	0100
“Коэффициенты 2-го канала”	0200

Режим	Пароль
“Константы ПИД”	0001
“Калибровка 1-го канала”	1901
“Калибровка 2-го канала”	1902
“Настройка RS-485”	0015
“Восстановление”	4307

7 Меры безопасности

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

7.2 При эксплуатации и техническом обслуживании необходимо соблюдать требования настоящего руководства по эксплуатации, ГОСТ 12.3.019-80, «Правил технической эксплуатации электроустановок потребителей» и «Правил безопасной эксплуатации электроустановок потребителей».

7.3 В приборе используется опасное для жизни напряжение. При установке прибора на объекте, а также при устранении неисправностей и техническом обслуживании необходимо отключить прибор и подключаемые устройства от сети.

7.4 НЕ ДОПУСКАЙТЕ попадания влаги на выходные контакты клеммника и внутренние электроэлементы измерителя. Запрещается использование прибора в агрессивных средах с содержанием в атмосфере кислот, щелочей, масел и т. п.

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

8 Подготовка прибора к использованию

8.1 Установите прибор на штатное место и закрепите его.

8.2 Проложите линии связи, предназначенные для соединения прибора с сетью питания, входным ТС и исполнительными устройствами.

8.3 Произведите подключение прибора в соответствии с требованиями, приведенными на рисунках 8.1 и 8.2, а также с учетом расположения клеммников на задней панели прибора. При монтаже внешних связей необходимо обеспечить надежный контакт клеммника прибора с проводниками, для чего рекомендуется тщательно зачистить и облудить их выводы. Сечение жил не должно превышать 1 мм^2 . Подсоединение проводов осуществляется под винт. Длина линии связи между прибором и ТС не должна превышать 100м, при этом ее сопротивление должно быть менее 15 Ом.

ВНИМАНИЕ!

- Во избежание выхода из строя измерительной схемы прибора подсоединение линий связей необходимо производить, начиная с подключения датчика к линии, а затем линии к клеммнику прибора.

- С целью исключения проникновения промышленных помех в измерительную часть прибора линии его связи с датчиком рекомендуется **экранировать**. В качестве экрана может быть использована заземленная стальная труба. Не допускается прокладка линии связи "датчик-прибор" в одной трубе с силовыми проводами, а также с проводами, создающими высокочастотные или импульсные помехи.

- При коммутации выходными реле прибора цепей с напряжением более $\sim 24\text{В}$ необходимо установить демпфирующие **РС-цепочки** параллельно каждой индуктивной нагрузке.

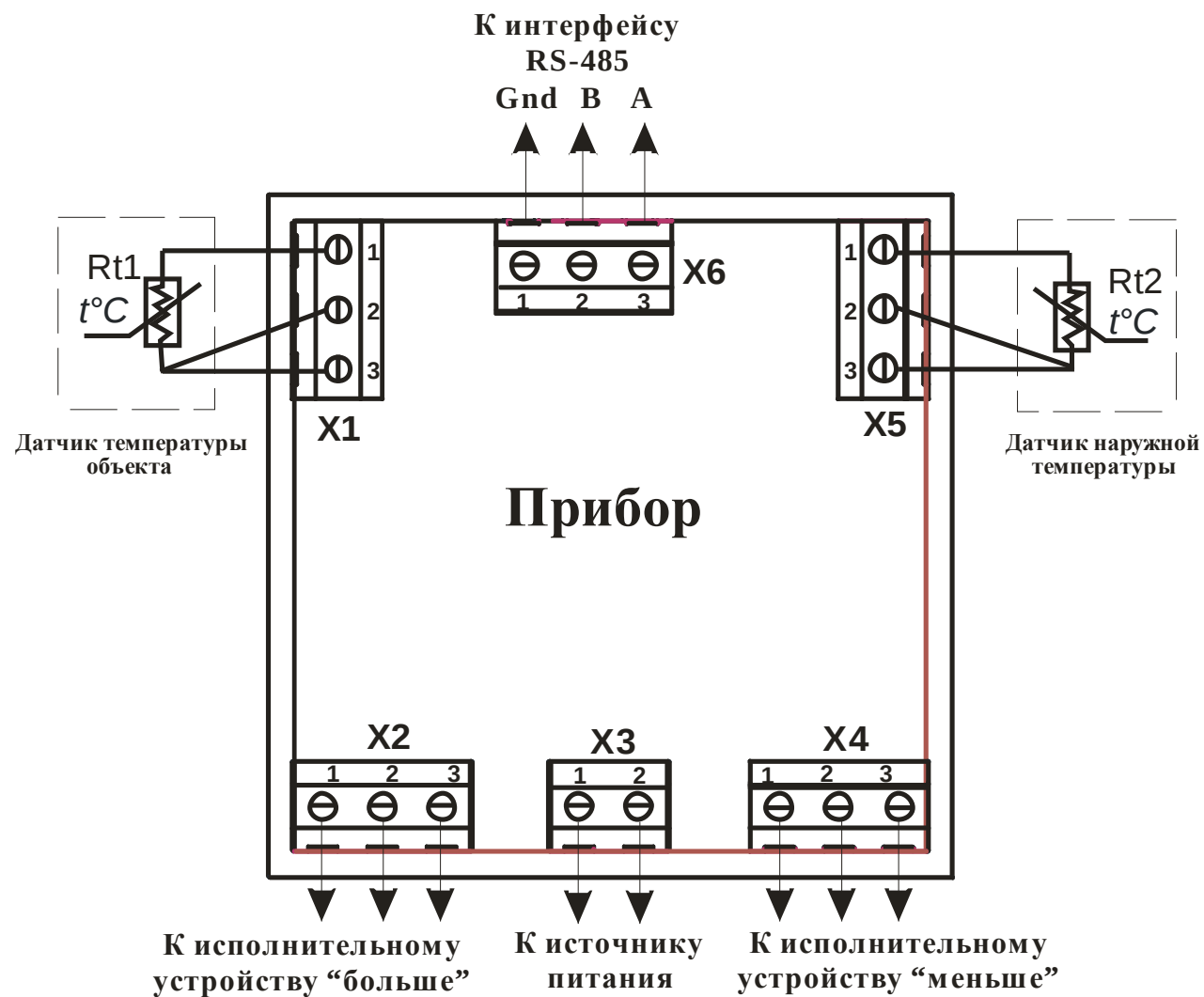


Рисунок 8.1 – Схема подключения датчиков, интерфейса RS-485, источника питания и исполнительных устройств



Рисунок 8.2 – Схемы подключения различных выходных устройств

8.4 После подключения всех необходимых связей подайте на прибор питание. При исправности ТС и линий связи на цифровом индикаторе отобразятся результаты измерения. Если после подачи питания на индикаторе появилось сообщение об ошибке или показания прибора не соответствуют реальным значениям измеряемых величин, проверьте исправность ТС и линий связи, а также правильность их подключения.

ВНИМАНИЕ! При проверке исправности входных датчиков и линий связи необходимо отключать прибор от сети питания. Во избежание выхода прибора из строя при "прозвонке" связей используйте устройства с напряжением питания не превышающим 1,5 В. При более высоких напряжениях отключение линий связи от прибора обязательно.

8.5 Введите в прибор необходимые для выполнения технологического процесса параметры. После этого он готов к работе.

9 Использование прибора

9.1 Подайте напряжения питания на прибор, после чего проконтролируйте его функционирование в режиме “Работа” по наличию на цифровом индикаторе сообщений о значении измеренной температуры.

9.2 В данном режиме прибор производит опрос входных ТС, вычисляет по полученным данным текущее значение температуры объекта, отображает его на цифровом индикаторе и выдает соответствующий сигнал на выходные устройства.

В процессе работы прибор автоматически контролирует состояние ТС, нахождение измеренной температуры вне установленного диапазона измерений, правильность ввода параметров и проведения калибровки прибора. По результатам контроля формируется сигнал “Ошибка”, который индицируется миганием светодиодов “К” красного цвета.

9.3 В режиме “Работа” прибор управляет внешним исполнительным устройством по ПИД-закону. Визуальный контроль за работой выходного устройства осуществляется оператором по светодиодам “В1” и “В2”, которые расположены на передней панели прибора. Свечение светодиода сигнализирует о переводе соответствующего выходного устройства в состояние "Включено", а погасание - в состояние "Отключено".

9.4 В режимах “Коэффициенты” и “Константы ПИД” изменяют параметры, которые определяют погрешность измерения и регулирования температуры.

10 Техническое обслуживание. Поверка

10.1 Техническое обслуживание прибора проводится не реже одного раза в шесть месяцев и состоит в контроле его крепления, контроле электрических соединений, а также в удалении пыли и грязи с клеммников задней панели.

10.2 Поверку прибора проводят территориальные органы или ведомственная метрологическая служба потребителя, имеющая право поверки.

10.3 Преобразователи измерительные „РегМик И...”, „РегМик РД...”, „РегМик РП...” внесены в Государственный реестр средств измерительной техники под номером У2463-07.

10.4 Рекомендуемый межповерочный (межкалибровочный) интервал - 24 месяца.

11 Хранение

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

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

11.2 В воздухе помещения не должно быть пыли, паров кислот и щелочей, а также газов, вызывающих коррозию.

12 Транспортирование

12.1 Прибор в упаковке можно транспортировать при температуре от минус 25 до 55°C и относительной влажности не более 98% при 35°C.

12.2 Транспортирование допускается всеми видами закрытого транспорта.

12.3 Транспортирование авиатранспортом должно производиться в отапливаемых герметизированных отсеках.

13 Комплектность

Прибор РП2-3	- 1 шт.
Крепежный элемент	- 2 шт.
Руководство по эксплуатации и паспорт	- 1 экз.

Примечание:

Допускается поставка одного экземпляра “Руководство по эксплуатации и паспорт” на партию приборов, поставляемых в один адрес.

14 Гарантии изготовителя

14.1 Изготовитель гарантирует соответствие прибора техническим условиям ТУУЗ3.2-32195027-003:2007 “ПРЕОБРАЗОВАТЕЛИ ИЗМЕРИТЕЛЬНЫЕ „РегМик И...”, „РегМик РД...”, „РегМик РП...” при соблюдении условий эксплуатации, транспортирования, хранения и монтажа.

14.2 Гарантийный срок эксплуатации - 36 месяцев со дня продажи.

14.3 В случае выхода изделия из строя в течение гарантийного срока при условии соблюдения потребителем правил эксплуатации, транспортирования и хранения предприятие-изготовитель обязуется осуществить его бесплатный ремонт или замену.

15 Свидетельство о приемке и продаже

Прибор(ы) РП2-3 заводской(ие) номер(а) _____
изготовлен(ы) и принят(ы) в соответствии с обязательными требованиями государственных стандартов, действующей технической документацией и признан(ы) годным(и) для эксплуатации.

Дата выпуска _____ 20____ г.

_____ Штамп ОТК

Дата продажи _____ 20____ г.

_____ Штамп организации, продавшей прибор(ы)

Приложение А – Калибровка прибора с ТС

А.1 Подключите по трехпроводной схеме к прибору вместо ТС магазин сопротивлений типа МСР-63 или подобный ему с классом точности не хуже 0,05 (см. рисунок 8.1). Сопротивления проводов в линии должны быть равны друг другу и не превышать значения 15 Ом. Установите на магазине сопротивлений значение 100,00 Ом.

А.2 Подайте напряжение питания на прибор. Не менее чем через 15...20 мин произведите калибровку прибора, для чего выполните действия в порядке и последовательности, указанных на рисунке 3.16, с учетом следующих уточнений.

При наличии на полупроводниковом индикаторе сообщения **LO** установите на магазине сопротивлений МСР-63 значение сопротивления, равное значению сопротивления на нижнем пределе диапазоне измерений для 1-й группы датчиков.

Нажмите одновременно кнопки "Вверх" и "Влево". По окончании измерения установленного сопротивления мигание символов прекратится, что указывает на окончание калибровки прибора на нижнем пределе измерения температуры.

Выполните аналогичные операции для верхнего предела измерения температуры.

Выполните указанные операции для всех групп датчиков, которые планируется использовать с прибором.

А.3 Проверьте результаты калибровки. Для этого проконтролируйте по цифровому индикатору значение температуры, соответствующее сопротивлению ТС при различных температурах.

Сопротивления ТС при различных температурах определите по его номинальной статической характеристике преобразования и установите их на магазине сопротивлений МСР-63.

Примечания

1 Интерфейс связи RS-485 устанавливается в прибор при указании об этом в договоре на поставку.

2 Модификация прибора: **РегМик РП2-3 2ТС/2Р-[RS485]-ИПИ(ИПК)-Щ**

НПФ «РегМик»

**15582, Украина,
Черниговская обл., Черниговский р-н,
п.Равнополье, ул.Гагарина, 2Б**

Телефон: (0462) 614-863, 610-585

Телефон/факс: (0462) 697-038, 688-737

Телефон моб.: (050) 465-40-35

WWW: www.regmik.com

E-mail: office@regmik.com