



КОНТРОЛЕР МІКРОПРОЦЕСОРНИЙ

МІК-50

НАСТАНОВА ЩОДО ЕКСПЛУАТУВАННЯ

ПРМК.421457.065 РЕ1

УКРАЇНА, м. Івано-Франківськ
2021

Дана настанова щодо експлуатування є офіційною документацією підприємства МІКРОЛ.

Продукція підприємства МІКРОЛ призначена для експлуатування кваліфікованим персоналом, який застосовує відповідні прийоми і тільки в цілях, описаних у цій настанові.

Колектив підприємства МІКРОЛ висловлює велику вдячність тим фахівцям, які докладають великих зусиль для підтримки вітчизняного виробництва на належному рівні, за те, що вони ще зберегли свою силу духу, вміння, здібності і талант.

У разі виникнення питань, пов'язаних із застосуванням обладнання підприємства МІКРОЛ, а також із заявками на придбання звертатися за адресою:

Підприємство МІКРОЛ



76495, м. Івано-Франківськ, вул. Автолившашівська, 5 Б,



Sale: +38 (067) 359-70-90, **Support:** +38 (067) 704-00-29



Sale: +38 (0342) 502-701, **Support:** +38 (0342) 502-702



+38 (0342) 502-704, +38 (0342) 502-705



Sale: sale@microl.ua, **Support:** support@microl.ua



<http://www.microl.ua>



microl_support

Copyright © 2001-2021 by MICROL Enterprise. All Rights Reserved

	Стор.
1 Опис контролера	4
1.1 Призначення і загальні характеристики.....	4
1.2 Основні властивості.....	5
1.3 Позначення контролера при замовленні і комплект поставки.....	6
1.4 Технічні характеристики контролера	7
2 Функціональні можливості	12
2.1 Архітектура контролера	12
2.2 Функціональні блокові діаграми (FBD).....	13
2.3 Загальні властивості функціональних блоків	13
2.4 Можливості конфігурування.....	16
2.5 Сигнали і параметри.....	17
2.6 Порядок обслуговування функціональних блоків	19
3 Мережева архітектура.....	21
3.1 Загальний опис мережі.....	21
3.2 Фізична організація мережі	21
3.3 Логічна організація мережі.....	21
3.4 Комунікаційні функції	23
4 Оперативне керування	30
4.1 Елементи оперативного керування.....	30
4.2 Оперативне керування контурами регулювання	32
4.3 Оперативне керування програмними задавачами	36
4.4 Оперативне керування панелями відображення параметрів, заданих користувачем (панель користувача).....	37
4.5 Оперативне керування панелями контролю входів і виходів функціональних блоків.....	38
4.6 Оперативне керування панеллю контролю і керування параметрами функціональних блоків	39
4.7 Контроль помилок.....	40
5 Програмування, налаштування і контроль	41
5.1 Передня панель в режимі програмування.....	41
5.2 Технологічне програмування і тестування	42
6 Вказівка заходів безпеки.....	50
7 Порядок установки і монтажу	51
8 Організація вводу-виводу інформації. Зовнішні з'єднання.....	54
8.1 Схема зовнішніх з'єднань контролера MIK-50-16	54
8.2 Схема зовнішніх з'єднань контролера MIK-50-17	54
8.3 Схема зовнішніх з'єднань контролера MIK-50-26	55
8.4 Схема зовнішніх з'єднань контролера MIK-50-27	55
8.5 Зовнішні з'єднання контролера MIK-50	56
9 Підготовка до роботи. Порядок роботи.....	59
9.1 Загальні вказівки.....	59
9.2 Перше включення контролера	59
9.3 Програмування контролера	59
9.4 Калібрування, контроль і тестування входів-виходів контролера	60
9.5 Включення контролера в локальну керуючу мережу	62
9.6 Збереження програми користувача і налаштувань в енергонезалежній пам'яті	62
10 Технічне обслуговування.....	63
11 Транспортування та зберігання	63
11.1 Умови зберігання контролера.....	63
11.2 Умови транспортування контролера.....	63
12 Гарантії виробника	63

Ця настанова щодо експлуатування (РЕ) призначена для ознайомлення споживачів з призначенням, моделями, принципом дії, конструкцією, монтажем, експлуатацією та обслуговуванням **мікропроцесорних контролерів МІК-50** (надалі контролерів МІК-50).

РЕ складається з двох документів.

У першому з них - «Контролери мікропроцесорні МІК-50 (ПРМК.421457.065 РЕ1)» - наводиться опис складу, функціональних можливостей та настанова щодо експлуатування контролерів МІК-50.

У другому - «Контролери мікропроцесорні МІК-50 (ПРМК.421457.005 РЕ2)» - описується бібліотека функціональних блоків контролерів МІК-50.

УВАГА!!!

Перед використанням приладу, будь ласка, прочитайте цю настанову щодо експлуатування контролера МІК-50.

Нехтування запобіжними заходами і правилами експлуатування може стати причиною травмування персоналу або пошкодження обладнання!

У зв'язку з постійною роботою по вдосконаленню виробу, що підвищує його надійність і поліпшує характеристики, в конструкцію можуть бути внесені незначні зміни, які не знайшли відображення в цьому виданні.

Умовні позначення, використані в цій настанові



Для запобігання виникнення нештатної або аварійної ситуації слід строго виконувати дані операції!



Для запобігання виходу з ладу обладнання слід суворо виконувати дані операції!



Важлива інформація!

Скорочення, прийняті в цій Настанові

У найменуваннях параметрів, на рисунках, при цифрових значеннях і в тексті використані скорочення і аббревіатури (див. таблицю 1.1), які означають наступне:

Таблиця 1.1 - Скорочення і аббревіатури

Абревіатура (символ)	Повне найменування	Значення
PV або X	Process Variable	Вимірювана величина (контрольований і регульований параметр)
SP або W	Setpoint	Задана точка (завдання регулятора)
T, t	Time	Час, інтервал часу
AI	Analogue Input	Аналоговий вхід
DI	Discrete Input	Дискретний ввід
AO	Analogue Output	Аналоговий вихід
DO	Discrete Output	Дискретний вихід

1 Опис контролера

1.1 Призначення і загальні характеристики

МІК-50 - це компактний малоканалний багатофункціональний мікропроцесорний контролер, призначений для автоматичного регулювання та логічного керування технологічними процесами. Він призначений для застосування в електротехнічній, енергетичній, хімічній, металургійній, харчовій, цементній, скляній та інших галузях промисловості.

МІК-50 ефективно вирішує як порівняно прості, так і складні завдання керування. Завдяки малоканалності МІК-50 дозволяє, з одного боку, економічно управляти невеликим агрегатом і, з іншого, забезпечити високу живучість великих систем керування.

Контролер МІК-50 дозволяє вести локальне, каскадне, програмне, супервізорне, багатозв'язкове регулювання.

Архітектура контролера забезпечує можливість вручну або автоматично включати, відключати, перемикаючи і реконфігурувати контури регулювання, причому всі ці операції виконуються безконтактно,

незалежно від складності структури керування. У поєднанні з обробкою аналогових сигналів контролер MIK-50 дозволяє виконувати також логічні перетворення сигналів і виробляти не тільки аналогові або імпульсні, але і дискретні команди керування. Логічні функціональні блоки формують логічну програму крокового керування з заданням контрольного часу на кожному кроці. У поєднанні з обробкою дискретних сигналів контролер дозволяє виконувати також різноманітні функціональні перетворення аналогових сигналів і виробляти як дискретні, так і аналогові керуючі сигнали.

MIK-50 містить засоби оперативного керування, розташовані на передній панелі контролера. Ці засоби дозволяють вручну змінювати режими роботи, встановлювати завдання, керувати ходом виконання програми, вручну керувати виконавчими пристроями, контролювати сигнали і відображати помилки. Стандартні аналогові і дискретні давачі і виконавчі пристрої підключаються до контролера MIK-50 за допомогою індивідуальних кабельних зв'язків. У середині контролера сигнали обробляються в цифровій формі.

Контролери MIK-50 можуть об'єднуватися в локальну керуючу мережу шинної конфігурації. Для такого об'єднання ніяких додаткових пристроїв не потрібно. Через мережу контролери можуть обмінюватися інформацією в цифровій формі.

Програмування контролера виконується за допомогою клавiш передньої панелі або по інтерфейсу за допомогою спеціального програмного забезпечення - візуального редактора FBD-програм АЛЬФА. Програмний пакет редактор FBD-програм АЛЬФА поширюється безкоштовно. Він доступний на нашому сайті в інтернеті: www.microl.ua.

Система програмування реалізована відповідно до вимог стандарту Міжнародної Електротехнічної Комісії (МЕК) IEC 1131-3 і призначена для розробки прикладного програмного забезпечення, збору даних і керування технологічними процесами, виконуваними на програмованих контролерах.

В якості мови програмування в системі реалізовано мову функціональних блокових діаграм Function Block Diagram (FBD), що надає користувачеві механізм об'єктного візуального програмування.

Процес програмування зводиться до того, що шляхом послідовного натискання кількох клавiш з бібліотеки, занесеної в постійній пам'яті, викликаються потрібні функціональні блоки, ці функціональні блоки об'єднуються в систему заданої конфігурації і в них встановлюються необхідні параметри налаштування.

За допомогою вбудованої енергонезалежної пам'яті запрограмована інформація зберігається при відключенні живлення.

Контролер MIK-50 являє собою комплекс технічних засобів. У його склад входить центральний мікропроцесорний блок контролера і клемно-блоковий з'єднувач. Центральний блок перетворює аналогову і дискретну інформацію в цифрову форму, веде обробку цифрової інформації і утворює керуючі впливи.

Контролер MIK-50 це - проектно-компонований виріб, який дозволяє користувачеві вибрати потрібний комплект модулів розширення (УСО - пристрою зв'язку з об'єктом) і клемно-блокових з'єднувачів згідно числу і виду вхідних і вихідних сигналів. Його склад і ряд параметрів визначаються споживачем і зазначаються в замовленні. До одного контролера MIK-50 можна підключити тільки один модуль розширення!

У контролер MIK-50 вбудовані розвинені засоби самодіагностики, сигналізації і ідентифікації несправностей, в тому числі при відмові апаратури, виходу сигналів за допустимі межі, збій в ОЗУ, порушення обміну по мережі і т. п.

1.2 Основні властивості

У контролері MIK-50 передбачено:

- До 9 незалежних контурів регулювання, кожен з яких може бути локальним або каскадним, з аналоговим або імпульсним виходом, з ручним, програмним (в тому числі багатопрограмним) або супервізорним задавачем.

- Більше 80 типів занесених в ПЗУ функціональних блоків безперервної і дискретної обробки інформації, включаючи функціональні блоки ПІД регулювання, функціональні блоки математичних, динамічних, нелінійних, аналого-дискретних і логічних перетворень.

- До 99 використовуваних блоків з вільним їх заповненням будь-якими функціональними блоками з бібліотеки і вільним конфігуруванням між собою і з входами-виходами контролера. Ручна установка або автоналаштування будь-яких властивостей, параметрів і коефіцієнтів в будь-яких функціональних блоках.

- Зміна режимів керування, включення/відключення, перемикання і реконфігурація контурів регулювання будь-якого ступеня складності.

- Оперативне керування контурами регулювання за допомогою клавiш передньої панелі, 2-х чотири розрядних і одного три розрядного цифрових індикаторів і набору світлодіодів, що дозволяють змінювати режими, встановлювати завдання, керувати виконавчими механізмами, контролювати сигнали, відображати аварійні ситуації. При програмному регулюванні засоби оперативного керування дозволяють вибрати необхідну програму, пускати, зупиняти, і скидати програму, переходити до наступної ділянки програми, а також контролювати хід виконання програми.

- Об'єднання до 32 контролерів в локальну керуючу мережу, причому в цю мережу можуть включатися також і інші моделі контролерів.

1.3 Позначення контролера при замовленні і комплект поставки

1.3.1 Контролер позначається наступним чином:

МИК-50-AA-B-C-Gd-Ga-U-DD-EE-FF-НН-II-JJ-KK-LL-M-N

Де:

AA – код моделі контролера:

- 16 - 4 аналогових входи, 2 аналогових виходи, 3 дискретних входи, 5 дискретних виходи.
- 17 - 4 аналогових входи, 1 аналоговий вихід, 2 дискретних входи, 4 дискретних виходи,
- 26 - 8 аналогових входи, 1 аналоговий вихід, 3 дискретних входів, 5 дискретних виходів,
- 27 - 8 аналогових входи, 2 дискретних входи, 4 дискретних виходи,

B - тип дискретних вихідних сигналів:

- T - транзисторні вихідні сигнали,
- P - релейні вихідні сигнали,
- K - твердотільне реле (тільки для моделей МИК-50-17 і МИК-50-27).

C - тип дисплеїв:

- 1 - семисегментна індикація.

Gd - Наявність вбудованого джерела живлення (G3) дискретних датчиків (= 24 В, 30 мА) (тільки для моделей МИК-50-17 і МИК-50-27):

- 0 - джерела живлення немає,
- 1 - джерело живлення є.

Ga - Наявність 2-х вбудованих джерел живлення (G1, G2) пасивних аналогових давачів (= 24 В, 30 мА):

- 0 - джерел живлення немає,
- 1 - джерела живлення є.

U - напруга живлення:

- 220 - 220 В змінного струму,
- 24 - 24 В постійного струму.

DD, EE, FF, HH, II, JJ, KK, LL - коди вхідних аналогових сигналів (для моделей МИК-50-16 і МИК-50-17 вказувати "DD-EE-FF-HH-00-00-00 00 "; для моделей МИК-50-26, МИК-50-27 використовуються тільки уніфіковані сигнали 01 ÷ 04):

- 01 - постійний струм від 0 мА до 5 мА,
- 02 - постійний струм від 0 мА до 20 мА,
- 03 - постійний струм від 4 мА до 20 мА,
- 04 - напруга постійного струму від 0 В до 10 В.
- 05 – напруга від 0 мВ до 50 мВ,
- 06 – напруга від 0 мВ до 200 мВ,
- 07 - напруга від 0 В до 1 В,
- 08 - ТСМ 50М, W100 = 1,428, від мінус 50 °С до плюс 200 °С,
- 09 - ТСМ 100М, W100 = 1,428, від мінус 50 °С до плюс 200 °С,
- 10 - ТСМ гр.23, від мінус 50 °С до плюс 200 °С,
- 11 - ТСП 50П, W100 = 1,391, від мінус 50 °С до плюс 650 °С,
- 12 - ТСП 100П, W100 = 1,391, від мінус 50 °С до плюс 650 °С,
- 13 - ТСП гр.21, від мінус 50 °С до плюс 650 °С,
- 14 - термопара ТХА (K), від 0 °С до плюс 1300 °С,
- 15 - термопара ТХК (L), від 0 °С до плюс 800 °С,
- 16 - термопара ТЖК (J), від 0 °С до плюс 1100 °С,
- 17 - термопара ТХКн (E), від 0 °С до плюс 850 °С,
- 18 - термопара ТПП10 (S), від 0 °С до плюс 1600 °С,
- 19 - термопара ТПР (B), від 0 °С до плюс 1800 °С,
- 20 - термопара ТВР-1 (A-1), від 0 °С до плюс 2500 °С,
- 21* - Pt 500, W100 = 1,391, від мінус 50 °С до плюс 650 °С,
- 22* - Pt 1000, W100 = 1,391, від мінус 50 °С до плюс 650 °С,
- 23* - опір від 0 Ом до 1000 Ом.

M, N - відповідно код 1-го і 2-го вихідних уніфікованих аналогових сигналів (для моделей МИК-50-17 та МИК-50-26 вказувати "M-0", для моделей МИК-50-27 - "0-0"):

- 1 - 0-5 мА
- 2 - 0-20 мА
- 3 - 4-20 мА
- 4 - 0-10 В.

* За окремим замовленням. При замовленні даних типів сигналів буде неможлива перебудова на сигнали ТСМ і ТСП інших типів в умовах споживача.

1.3.2 Комплект поставки контролера МІК-50 наведено в таблиці 1.3.1.

Таблиця 1.3.1 - Комплект поставки контролера МІК-50

Позначення	Найменування	Кількість
ПРМК.421457.065	Контролер мікропроцесорний МІК-50	1
ПРМК.421457.065 РЕ	Настанова щодо експлуатування	1*
ПРМК.421457.005 РЕ2	Настанова щодо експлуатування	1*
ПРМК.421457.065 ПС	Паспорт	1
ПЗ-02	Комплект кріпильних затискних елементів	1
734-208	Роз'єм для підключення інтерфейсу і джерел живлення	1
734-216	Роз'єм для підключення зовнішніх вхідних і вихідних кіл	1
231-112/026-000	Роз'єм для підключення зовнішніх вхідних і вихідних кіл	1
231-103/026-000	Роз'єм мережевий (220 В)	1 **
734-203	Роз'єм мережевий (24 В)	1 ***
231-131	Важіль монтажний	1
734-230	Важіль монтажний	1

* - 1 примірник на будь-яку кількість контролерів при поставці в одну адресу
 ** - при поставці індикатора з живленням 220 В змінного струму.
 *** - При поставці індикатора з живленням 24 В постійного струму.

1.4 Технічні характеристики контролера

1.4.1 Кількість входів/виходів контролера

Таблиця 1.4.1 - Кількість входів/виходів базової моделі контролера МІК-50

Модель контролера	Аналоговий		Дискретний	
	Вхід	Вихід	Вхід	Вихід
МІК-50-16	4	2	3	5
МІК-50-17	4	1	2	4
МІК-50-26	8	1	3	5
МІК-50-27	8	-	2	4

1.4.2 Основні технічні характеристики входів-виходів

1.4.2.1 Аналогові вхідні сигнали

Таблиця 1.4.2 - Технічні характеристики аналогових вхідних сигналів

Найменування характеристики	Значення характеристики
Кількість аналогових входів • МІК-50-16, МІК-50-17 • МІК-50-26, МІК-50-27	4 8 (тільки уніфіковані)
Тип вхідних аналогових сигналів • для всіх моделей • тільки для МІК-50-16, МІК-50-17:	Уніфіковані: 0-5 мА, R _{вх} = 400 Ом 0-20 мА, R _{вх} = 100 Ом 4-20 мА, R _{вх} = 100 Ом 0-10, R _{вх} не менше 25 кОм Напруга: Від 0 В до 1 В, R _{вх} ≥ 25 кОм від 0 мВ до 200 мВ, R _{вх} ≥ 25 кОм від 0 мВ до 50 мВ, R _{вх} ≥ 25 кОм Опір: від 0 Ом до 1000 Ом Термоперетворювачі опору ДСТУ 2858-94 ТСМ 50М, W ₁₀₀ = 1,428, від мінус 50 °С до плюс 200 °С ТСМ 100М, W ₁₀₀ = 1,428, від мінус 50 °С до плюс 200 °С ТСМ гр.23, від мінус 50 °С до плюс 200 °С ТСМ 50П, W ₁₀₀ = 1,391, від мінус 50 °С до плюс 650 °С ТСМ 100П, W ₁₀₀ = 1,391, від мінус 50 °С до плюс 650 °С ТСП гр.21, від мінус 50 °С до плюс 650 °С Pt500, W ₁₀₀ = 1,391, від мінус 50 °С до плюс 650 °С Pt1000, W ₁₀₀ = 1,391, від мінус 50 °С до плюс 650 °С

Продовження таблиці 1.4.2 - Технічні характеристики аналогових вхідних сигналів

Тип вхідних аналогових сигналів • тільки для МІК-50-16, МІК-50-17:	Термопары по ДСТУ 2837-94 (ГОСТ3044-94, DIN IEC 584-1): ТХА (К), від 0 °С до плюс 1300 °С ТХК (L), від 0 °С до плюс 800 °С ТЖК (J), від 0 °С до плюс 1100 °С ТХКн (Е), від 0 °С до плюс 850 °С ТПП10 (S), від 0 °С до плюс 1600 °С ТПР (В), від 0 °С до плюс 1800 °С ТВР-1 (А-1), від 0 °С до плюс 2500 °С
Межа основної зведеної похибки вимірювання	≤ 0.2%
Точність індикації	≤ 0.01 %
Межа допустимої додаткової похибки, викликану зміною температури навколишнього середовища	≤ 0.2 %/°С
Період вимірювання, не більше	0.1 с
Гальванічне розділення кіл	Аналогові входи гальванічно ізолювані один від одного, від вихідних і інших вхідних кіл і кіл живлення. Напруга гальванічного розв'язку не менше 500 В.
Канал вимірювання температури вільних кінців термопар	
Діапазон зміни	від мінус 40 °С до плюс 150 °С
Межа основної зведеної похибки вимірювання	0,25%

1.4.2.2 Аналогові вихідні сигнали

Таблиця 1.4.3 - Технічні характеристики аналогових вхідних сигналів

Найменування характеристики	Значення характеристики
Кількість аналогових виходів • МІК-50-16 • МІК-50-17, МІК-50-26 • МІК-50-27	2 1 -
Тип вихідних аналогових сигналів	Уніфіковані відповідно до ГОСТ26.011-80: 0-5 мА, R _н ≤ 2000 Ом 0-20 мА, 4-20 мА, R _н ≤ 500 Ом 0-10, R _н ≥ 2000 Ом
Роздільна здатність ЦАП • МІК-50-16 • МІК-50-17, МІК-50-26	АО1 - ≤ 0.0015% (16 розрядів), АО2 - ≤ 0.024% (12 розрядів) ≤ 0.024 % (12 розрядів)
Межа основної зведеної похибки формування вихідного сигналу • МІК-50-16 • МІК-50-17, МІК-50-26	АО1 - ≤ 0.2 %, АО2 - ≤ 0.4 % ≤ 0.4 %
Межа допустимої додаткової похибки, викликану зміною температури навколишнього середовища	<0.2% / 10 °С
Гальванічне розділення кіл	Аналогові виходи гальванічно ізолювані один від одного, від вхідних і інших вихідних кіл і кіл живлення. Напруга гальванічного розв'язку не менше 500 В.

1.4.2.3 Дискретні вхідні сигнали

Таблиця 1.4.4 - Технічні характеристики дискретних вхідних сигналів

Найменування характеристики	Значення характеристики
Кількість дискретних входів: • МІК-50-16, МІК-50-26 • МІК-50-17, МІК-50-27	3 2
Сигнал логічного "0" - стан ВІДКЛЮЧЕНО Сигнал логічної "1" - стан ВКЛЮЧЕНО	0-7 В 18-30 В
Максимальна частота проходження імпульсів для імпульсного входу	≤ 5 Гц
Вхідний струм (споживання по входу)	≤ 10 мА
Гальванічне розділення кіл	Дискретні входи гальванічно ізолювані від інших кіл. Напруга гальванічного розв'язку не менше 500 В.

1.4.2.4 Дискретні вихідні сигнали

1.4.2.4.1 Транзисторний вихід

Таблиця 1.4.5 - Технічні характеристики вихідних дискретних транзисторних сигналів

Найменування характеристики	Значення характеристики
Кількість дискретних виходів: • MIK-50-16, MIK-50-26 • MIK-50-17, MIK-50-27	5 4
Тип виходу	Відкритий колектор (NPN транзистора)
Максимальна напруга комутації	40 В постійного струму
Максимальний струм навантаження кожного виходу	100 мА
Гальванічне розділення кіл • MIK-50-16, MIK-50-26 • MIK-50-17, MIK-50-27	Дискретні виходи з'єднані в групу з п'яти виходів і гальванічно ізольовані від входів, інших виходів і інших кіл. Дискретні виходи ізольовані між собою, від інших входів, інших виходів і інших кіл Напруга гальванічного розв'язку не менше 500 В.
Сигнал логічного "0"	Розімкнутий стан транзисторного ключа
Сигнал логічної "1"	Замкнутий стан транзисторного ключа.
Вид навантаження	Активне, індуктивне

1.4.2.4.2 Релейний вихід

Таблиця 1.4.6 - Технічні характеристики вихідних дискретних релейних сигналів

Найменування характеристики	Значення характеристики
Кількість дискретних виходів • MIK-50-16, MIK-50-26 • MIK-50-17, MIK-50-27	5 4
Тип виходу • MIK-50-16, MIK-50-26 • MIK-50-17, MIK-50-27	Перемикаючі контакти реле DO1, DO2 - перемикають контакти реле, DO3, DO4 - прикінцеві контакти реле
Максимальна напруга комутації змінного (діюче значення) або постійного струму	220 В
Максимальний струм навантаження кожного виходу • MIK-50-16, MIK-50-26 • MIK-50-17, MIK-50-27	5 А DO1, DO2 - 8 А, DO3, DO4 - 5 А
Гальванічне розділення кіл • MIK-50-16, MIK-50-26 • MIK-50-17, MIK-50-27	Дискретні виходи з'єднані в групу з п'яти виходів і гальванічно ізольовані від входів, інших виходів і інших кіл. Дискретні виходи ізольовані між собою, від інших входів, інших виходів і інших кіл Напруга гальванічного розв'язку не менше 500 В.
Сигнал логічного "0"	Розімкнутий стан контактів реле
Сигнал логічної "1"	Замкнутий стан контактів реле
Вид навантаження	Активне, індуктивне

1.4.2.4.3 Вихід – твердотільне реле (тільки для моделей MIK-50-17, MIK-50-27)

Таблиця 1.4.7 - Технічні характеристики вихідних дискретних твердотільних сигналів

Найменування характеристики	Значення характеристики
Кількість дискретних виходів	4
Тип виходу	Напівпровідниковий ключ
Максимальна напруга комутації змінного (діюче значення) або постійного струму	60 В
Максимальний струм навантаження кожного виходу	1 Аас змінного струму, 1 Аdc постійного струму
Гальванічне розділення кіл	Дискретні виходи гальванічно ізольовані один від одного, від входів, інших виходів і інших кіл. Напруга гальванічного розв'язку не менше 500 В.
Сигнал логічного "0"	Розімкнутий стан ключа.
Сигнал логічної "1"	Замкнутий стан ключа.
Вид навантаження	Активне, індуктивне

1.4.3 Загальні функціональні параметри

Таблиця 1.4.8 - Загальні функціональні параметри

Технічна характеристика	Значення
Максимальне число функціональних блоків в програмі	99
Число функціональних блоків в бібліотеці	82
Час циклу, не більше	0.1 с
Годинник реального часу	3 батареєю резервного живлення

1.4.4 Функціональні параметри регуляторів

Таблиця 1.4.9 - Функціональні параметри регуляторів

Технічна характеристика	Значення
Максимальне число незалежних контурів	9
Вид регулятора в кожному контурі	Локальний аналоговий, локальний імпульсний, каскадний аналоговий, каскадний імпульсний
Режим роботи кожного контура	Локальний, каскадний, дистанційний, ручний
Вид завдання в кожному контурі	Ручне, програмне, зовнішнє (супервізорне)
Закон регулювання в кожному контурі	ПІД, ПІ, ПД, П, трипозиційне, двопозиційне
Контрольовані параметри	Завдання, вхід, неузгодженість, вихід, значення довільного параметра
Параметри налаштування	Див. паспорт відповідного функціонального блоку
<i>Параметри ручного задавача:</i>	
Спосіб установки	Більше-менше
Дискретність установки	0,01%
Час зміни на 100%, не більше	16 сек
Вид балансування	Динамічне, статистичне

1.4.5 Функціональні параметри програмних задавачів

Таблиця 1.4.10 - Функціональні параметри програмних задавачів

Технічна характеристика	Значення
Максимальне число ділянок однієї програми	48
Виконання програми	Одноразове, багаторазове, циклічне
Максимальне число багаторазового повторення програми	99
Команди керування програмою	Вибір програми, пуск, стоп, скидання, перехід до наступної ділянки
Стан програми	Пуск, стоп, скидання, кінець програми
Контрольовані параметри	Номер програми; номер повторення; номер ділянки; час, що залишився до закінчення ділянки; стан програми
<i>Керування виходами:</i>	
Спосіб керування в ручному режимі	Більше-менше
Час зміни аналогового сигналу в ручному режимі	Не більше 16 сек
Роздільна здатність контролю положення виконавчого механізму по цифровому індикатору "Вихід"	0.1 %

1.4.6 Послідовний інтерфейс RS-485

Таблиця 1.4.11 - Технічні характеристики послідовного інтерфейсу RS-485

Технічна характеристика	Значення
Кількість приймально-передавальних пристроїв	До 32 приймачів на одному сегменті
Максимальна довжина лінії в межах одного сегмента мережі	До 1200 метрів
Діапазон мережевих адрес	255
Вид кабелю	Вита пара, екранована кручена пара
Протокол зв'язку	Modbus режим RTU (Remote Terminal Unit)
Гальванічний розв'язок	Інтерфейс гальванічно ізолюваний від інших входів-виходів і інших кіл, напруга гальванічного розв'язку не менше 500 В

1.4.7 Електричні дані

Таблиця 1.4.12 - Технічні характеристики електроживлення

Технічна характеристика	Значення
Напруга живлення	~ 220 (+22 В, -33 В) (50 ± 1) Гц = (24±4) В постійного струму
Споживана потужність	Не більше 13 В·А (~ 220 В), струм споживання не більше 350 мА (= 24 В).

Таблиця 1.4.13 - Технічні характеристики електроживлення пасивних аналогових або дискретних датчиків

Технічна характеристика	Значення
Кількість джерел живлення	До 3
Електроживлення:	24 В ± 1 В
Струм по живленню 24 В	≤ 30 мА

1.4.8 Корпус. Умови експлуатування

Таблиця 1.4.14 - Габаритні розміри і умови експлуатування контролера МІК-50

Технічна характеристика	Значення
Тип корпусу	Корпус для утопленого щитового монтажу
Розміри фронтальної рамки	96 x 96 мм
Монтажна глибина	190 мм max
Виріз на панелі (щиті)	92 ^{+0,8} x 92 ^{+0,8} мм DIN43700
Кріплення корпусу	у електрощитах
Робоча температура і температура зберігання	від мінус 40 о плюс 70 °С
Кліматичне виконання	Виконання групи 4 згідно ГОСТ 22261, але для роботи при температурі від мінус 40 °С до 70 °С
Атмосферний тиск	від 85 до 1067 кПа
Вібрація	виконання 5 згідно ГОСТ 22261
Приміщення	Закрите, вибухо-, пожежобезпечне. Повітря в приміщенні не повинно містити пилу і домішок агресивних парів і газів, що викликають корозію (зокрема: газів, що містять сірчисті з'єднання або аміак).
Положення при монтажі	будь-яке
Ступінь захисту	IP30
Маса, не більше	1.0 кг

2 Функціональні можливості

2.1 Архітектура контролера

2.1.1 Базові архітектурні елементи

Архітектура контролера МІК-50 описує інформаційну організацію контролера і характеризує його як ланку системи керування.

Частина архітектурних елементів структури реалізована апаратно, частина - програмно. Все програмне забезпечення, яке формує архітектуру, зашите в постійному пристрої, що запам'ятовує і користувачеві недоступно. Незалежно від того, як реалізовані елементи архітектури - апаратно або програмно - користувач може представляти контролер як виріб, в якому всі елементи реально існують у вигляді окремих вузлів.

До складу архітектури контролера входить (див. рис. 2.1):

- апаратура вводу-виводу інформації (базової моделі і модулів розширення);
- апаратура оперативного керування і налаштування;
- апаратура інтерфейсного каналу;
- функціональні блоки;
- бібліотека функціональних блоків.

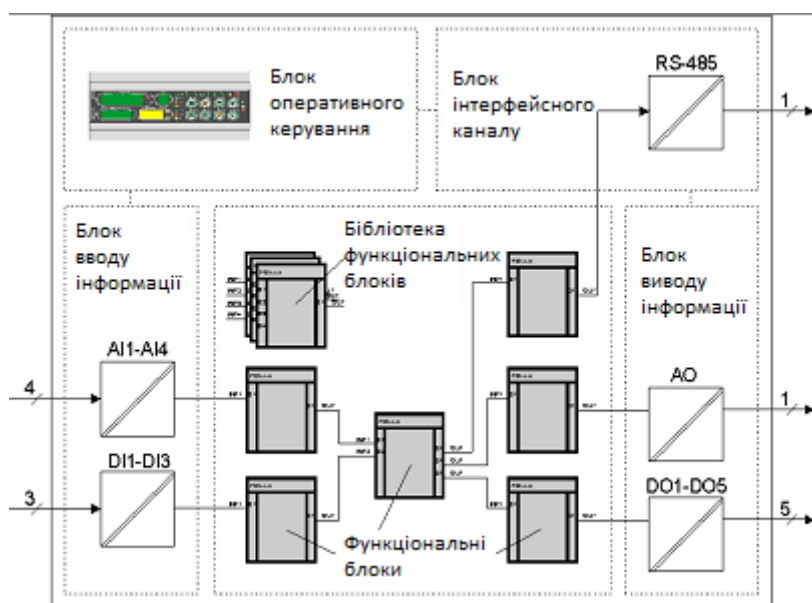


Рисунок 2.1 - Архітектура контролера МІК-50

2.1.2 Зовнішні сигнали і апаратура вводу-виводу

Контролер розрахований на прийом і видачу двох видів сигналів:

- аналогових;
- дискретних.

Формування імпульсних сигналів на виході імпульсного регулятора виконується програмно, і ці сигнали надходять на виконавчі механізми через дискретні виходи контролера. Апаратура вводу (вхідні УСО) перетворює аналогові й дискретні сигнали, що надходять на вхід контролера, в цифрову форму. Апаратура виводу (вихідні УСО) здійснює зворотне перетворення.

Зовнішні кола підключаються до контролера через зовнішній роз'єм і роз'єми для підключення кіл вводу-виводу.

Всі аналогові й дискретні входи і виходи контролера повністю універсальні в такому сенсі, що в початковому стані вони не «прив'язані» до будь-яких функцій контролера. Така прив'язка здійснюється користувачем і реалізується в процесі програмування.

2.1.3 Апаратура оперативного керування і налаштування

Апаратура оперативного керування (лицьова панель) розрахована на оператора-технолога і оператора-наладчика. Лицьова панель має набір клавіш, світлодіодних і цифрових індикаторів, за допомогою яких оператор-технолог «веде» технологічний процес: контролює його параметри, змінює режими керування, змінює уставки, пускає, зупиняє і скидає програму і т. д.

За допомогою лицьової панелі можна програмувати контролер та здійснювати налаштування його параметрів, а також контролювати значення перемінних у внутрішніх точках структури.

У загальному вигляді лицьову панель (пульт налаштування) можна розглядати як інтерфейс з людиною.

2.1.4 Апаратура інтерфейсного каналу

У контролері є інтерфейсний канал послідовного зв'язку. Цей канал має приймач-передавач, що перетворює вхідний потік послідовних біт інформації в цифрову інформацію, представлену у вигляді байтів (тобто перетворює послідовний код в паралельний), а також здійснює зворотнє перетворення.

Прийняті і передані повідомлення хоч і є цифровими, але вони можуть «представляти» будь-які сигнали, які обробляються контролером: аналогові, тимчасові, числові і т.д.

Всі сигнали передаються через інтерфейс послідовно, але швидкість їх передачі досить велика для того, щоб для процесів великої і середньої швидкодії можна було вважати, що всі сигнали передаються одночасно.

2.2 Функціональні блокові діаграми (FBD)

2.2.1 Функціональні блоки

У початковому стані функціональні блоки відсутні, і ніякі функції по обробці сигналів контролером не виконуються.

Реалізовані програмно функціональні блоки утворюють область керування контролера.

Функціональний блок є елементарною ланкою FBD-програм.

Система програмування реалізована відповідно до вимог стандарту Міжнародної Електротехнічної Комісії (МЕК) IEC 1131-3 і призначена для розробки програмного забезпечення, призначеного для збору даних і керування технологічними процесами, виконуваними на програмованих контролерах.

В якості мови програмування в системі реалізовано мову функціональних блокових діаграм Function Block Diagram (FBD), що надає користувачеві механізм об'єктного візуального програмування.

2.2.2 Бібліотека функціональних блоків

Контролер містить велику бібліотеку функціональних блоків, достатню для того, щоб вирішувати порівняно складні завдання автоматичного регулювання та логіко-програмного керування. Крім функціональних блоків автоматичного регулювання та логіко-програмного керування в бібліотеці є великий набір функціональних блоків, що виконують динамічні, статичні, математичні, логічні та аналого-дискретні перетворення сигналів.

Частина бібліотечних функціональних блоків виконує особливе завдання: вона пов'язує апаратуру контролера з основною масою функціональних блоків. До цих «зв'язкових» функціональних блоків відносять:

- функціональні блоки вводу і виводу аналогових і дискретних сигналів,
- функціональні блоки обслуговування лицьової панелі,
- функціональні блоки прийому і передачі сигналів через інтерфейсний канал.

Апаратні елементи структури контролера (вхідні та вихідні УСО, лицьова панель, інтерфейсний канал) починають виконувати свої функції лише після того, як будуть використані будь-які відповідні функціональні блоки.

Більш докладно бібліотека і опис функціональних блоків представлені в настанові **ПРМК.421457.005 Р32**.

2.3 Загальні властивості функціональних блоків

2.3.1 Входи-виходи і параметри функціональних блоків

У загальному випадку функціональний блок має свої входи, виходи, параметри налаштування і функціональне ядро.

Функціональний блок - це графічне зображення виклику однієї з функцій. Графічно кожен функціональний блок можна подати у вигляді прямокутника (див. рис. 2.2), всередині якого є позначення функції, яку виконує блок. Входи функціонального блоку з'єднуються зв'язками з іншими блоками. Один або кілька функціональних блоків з'єднані зв'язками між собою, утворюють програму на мові FBD.

Функціональним блокам в програмі користувача присвоюються **порядкові номери**, які ідентифікують блок в системі, а також визначають черговість виконання блоків в програмі.

Далі по тексту настанови щодо експлуатування використовується єдина система умовних позначень функціональних блоків (порядкових номерів, типів, модифікатора) в програмі користувача:

08-SUMM (13) -04, де:

08 - порядковий номер функціонального блоку в програмі користувача,

SUMM (13) - умовне позначення типу (функції блоку) та бібліотечний номер блоку,

04 - модифікатор кількості входів (число входів)

(вказується для функціональних блоків, в яких є модифікатор,
і не вказується для блоків, в яких модифікатор відсутній).

Кожен блок в залежності від виконуваної ним функції має певну кількість входів і виходів. Входи завжди розташовані зліва, а виходи - справа.

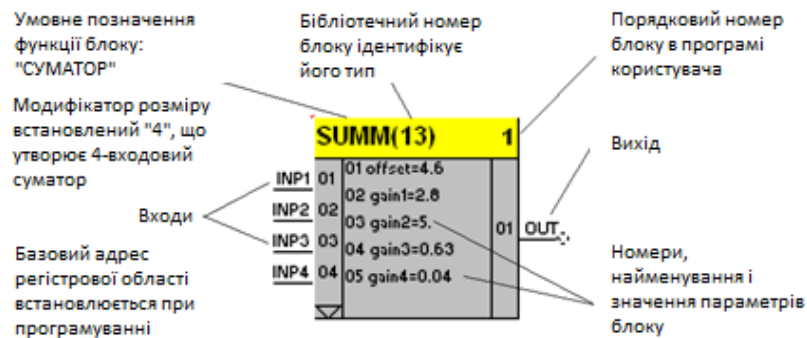


Рисунок 2.2 - Функціональний блок суматора

Параметри налаштування функціонального блоку задають різні властивості, наприклад, номер вхідного сигналу, коефіцієнт посилення, масштабний коефіцієнт, зміщення сигналу, постійна часу фільтра, максимальні і мінімальні межі зміни будь-якого параметра і т.п.

В результаті виконання функціональним блоком відповідної функції на його виходах формуються сигнали, які визначаються станом вхідних сигналів і налаштованих параметрів.

Під базовою адресою регістрової пам'яті треба розуміти пам'ять, виділену під кожну властивість функціональних блоків. Наприклад, функціональний блок SUMM (13), зображений на рисунку 2.2, займає комірки пам'яті 01,02 ... 05. Якщо в програмі є ще один ідентичний блок, як зображений на рисунку 2.2 і його порядковий номер 2, то вже його властивості будуть займати комірки з 06 по 10 і т.д. Блоки без властивостей не вносяться в регістрову область.

Так, наприклад, на рис.2.2, на вхід суматора надходить 4 сигнали. Ці сигнали підсумовуються з урахуванням відповідних масштабних коефіцієнтів, які вказані в параметрах, додається зміщення і результуючий сигнал надходить на вихід функціонального блоку.

Таким чином, на виході функціонального блоку суматора формується сигнал, який залежить від вхідних сигналів і встановлених параметрів і для прикладу на рис. 2.2 може бути представлений математичною залежністю:

$$OUT = 2,8 * INP1 + 5 * INP2 + 0,63 * INP3 + 0,04 * INP4 + 4,6$$

Число входів і виходів функціонального блоку не фіксоване і визначається видом функціонального блоку. Ні в одному функціональному блоці число ВХОДІВ не перевищує 12, число ВИХОДІВ також не перевищує 12.

В окремому випадку функціональний блок може не мати входів або виходів. Вище йшлося про доступні або явні входи і виходи функціонального блоку, тобто ті входи-виходи, які можна вільно конфігурувати - підключати до інших функціональних блоків.

Деякі функціональні блоки мають неявні входи і (або) виходи, мають спеціальне призначення і не доступні для конфігурування. До таких функціональних блоків відноситься вся група зв'язкових функціональних блоків: функціональні блоки вводу-виводу, функціональні блоки прийому-передачі, функціональні блоки оперативного керування, функціональні блоки користувацької панелі індикації і керування.

Як тільки один з таких функціональних блоків використовується, його неявні входи і (або) виходи автоматично з'єднуються з апаратурою, обслуговувати яку повинен даний функціональний блок.

Наприклад, як тільки буде використаний функціональний блок аналогового вводу, неявні входи цього функціонального блоку автоматично з'єднуються з АЦП відповідного каналу, що обробляють сигнали. А на виходах цього функціонального блоку будуть сформовані загальнодоступні сигнали, еквівалентні сигналам, що надходять на аналогові входи контролера.

Тому, якщо на вхід будь-якого функціонального блоку потрібно подати аналоговий сигнал, цей вхід при програмуванні слід з'єднати з відповідним виходом (масштабованим або немасштабованим) функціонального блоку аналогового вводу AIN (рис. 2.3).

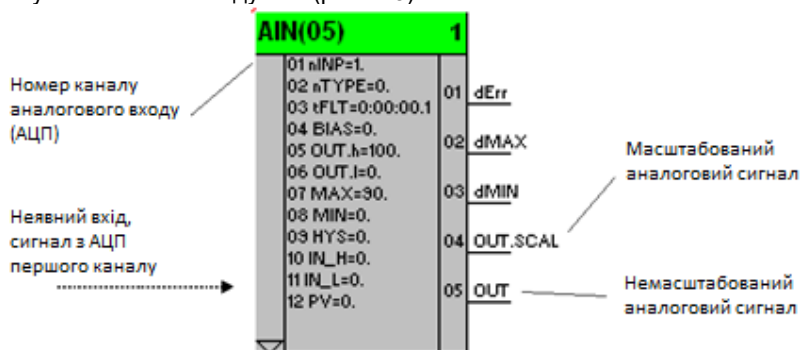


Рисунок 2.3 - Функціональний блок аналогового вводу з неявними входами

Неявні входи і виходи на графічних схемах функціональних блоків не відображаються.

Всі входи і параметри функціонального блоку мають наскрізну нумерацію від 1 до 98. Виходи функціонального блоку також нумеруються двозначною десятковою цифрою від 1 до 98.

Якщо параметри функціонального блоку є пов'язаними параметрами, тобто підключеними до будь-яких виходів інших блоків, то їх нумерація здійснюється зі зміщенням, рівним максимальному номеру входу.

У кожному конкретному функціональному блоці число входів і (або) виходів може бути менше зазначеного максимального значення.

2.3.2 Реквізити функціональних блоків

У загальному випадку бібліотечний функціональний блок має такі реквізити:

- бібліотечний номер, що відповідає номеру виконуваної функції;
- базова адреса реєстрової області параметрів;
- модифікатор розміру, який визначає, наприклад, кількість входів блоку і т.п.

Бібліотечний номер являє собою двозначну десяткову цифру і є основним параметром, що характеризує властивості функціонального блоку.

У бібліотеці контролера немає жодного функціонального блоку, який не мав би номера, але в діапазоні чисел від 00 до 98 є номери, яким не відповідає жоден з наявних типів функціональних блоків. Такі номери називаються «порожніми» і цим номерам умовно можна поставити у відповідність поняття «порожнього» функціонального блоку. «Порожній» функціональний блок не має входів-виходів, ніякої роботи не виконує і не впливає на роботу інших функціональних блоків, але в пам'яті займає певне місце і вимагає деякого (невеликого) часу на обслуговування.

Зазвичай **модифікатор** задає число однотипних входів або операцій, які може виконувати один функціональний блок. Модифікатор розміру також задає додаткові властивості функціонального блоку. Наприклад, в суматорі модифікатор розміру задає число ВХОДІВ, які сумуються, а в програмному задавачі - число ділянок програми і т. п.

Модифікатор розміру (кількості входів) встановлюється на РІВНІ 2 програмування функціональних блоків.

Ряд функціональних блоків (наприклад, інтегрування, множення і т. п.) модифікатора не має.

Функціональні блоки одного типу з одним і тим же номером функції, які використовуються в різних блоках, можуть мати індивідуальний модифікатор в кожному функціональному блоці.

Наявність модифікатора істотно розширює можливості функціональних блоків. Наприклад, при використанні функціонального блоку багатоговдового «І», один блок може мати чотири входи, а в іншому випадку три - див. приклад на рис. 2.4.

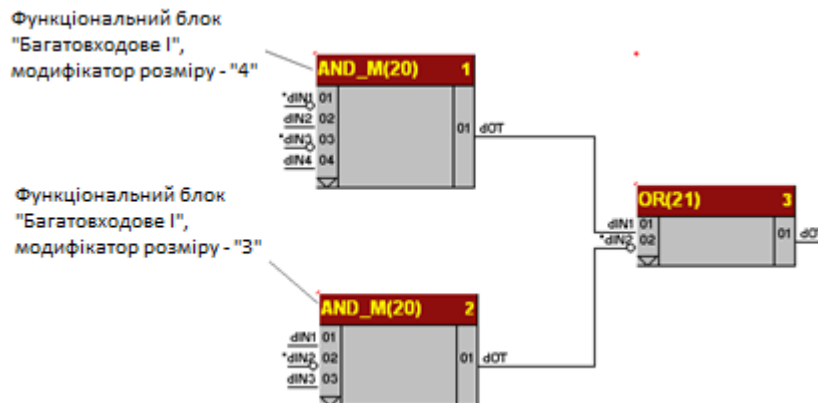


Рисунок 2.4 - Вплив модифікатора розміру

Базова адреса реєстрової області параметрів. Параметри кожного функціонального блоку повинні розміщуватися в реєстровій області один за одним, по порядку, починаючи з адреси 0000, зазначеній у відповідному реквізиті функціонального блоку. Тобто базова адреса функціонального блоку - це номер комірки реєстрової області пам'яті контролера, в якій повинен розміщуватися перший параметр цього функціонального блоку. Базова адреса реєстрової області параметрів функціонального блоку налаштовується користувачем в режимі ПРОГРАМУВАННЯ на рівні конфігурування функціонального блоку (рівні №2).

2.3.3 Програмування функціональними блоками

При програмуванні функціональними блоками в більшості випадків діють правила:

- функціональним блокам присвоюються порядкові номери, які ідентифікують блок в системі, а також визначають черговість виконання блоків в програмі;
- функціональному блоку може бути присвоєно будь-порядковий номер;
- в одній програмі функціональні блоки одного і того ж типу можна використовувати багаторазово;
- не може бути вільних (непідключених) входів функціонального блоку;
- допускаються зв'язки входів і виходів будь-якого типу, тому що перетворення типів здійснюється автоматично.

З цих правил є такі винятки:

- для деяких функціональних блоків є обмеження на кратність їх застосування в межах одного контролера. Так, функціональний блок аналогового вводу можна використовувати лише стільки разів, скільки є аналогових входів, його повторне застосування позбавлене сенсу. Аналогічні обмеження (з аналогічних причин) мають інші функціональні блоки вводу-виводу інформації.

2.3.4 Програмна модель функціонального блоку

Програмна модель функціонального блоку представлена на рис. 2.5.

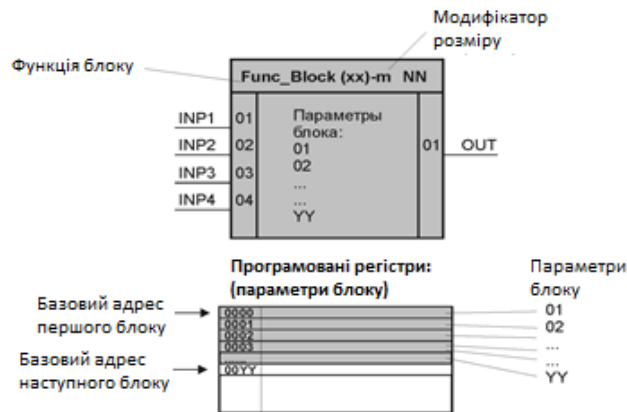


Рисунок 2.5 - Програмна модель функціонального блоку

2.4 Можливості конфігурування

2.4.1 Завдання конфігурування

У процесі конфігурування для кожного входу кожного функціонального блоку задається джерело сигналу (тут і далі маються на увазі тільки явні входи і виходи функціональних блоків, неявні входи і виходи мають фіксовану «приписку» і конфігурування не підлягають). Всі можливості конфігурування однакові як для входів, так і для параметрів, тому в подальшому між ними не робиться відмінності.

Не може бути вільних (непідключених) входів функціонального блоку.

Сигнали, що подаються на входи, надходять з виходів функціональних блоків. При конфігурування для входів задається номер функціонального блоку і номер виходу, до якого підключається даний вхід.

Зазначені конфігураційні можливості дозволяють будувати керуючі структури самих різних конфігурацій. Так, зв'язки входів з виходами функціональних блоків дозволяють виконувати складну алгоритмічну обробку сигналів. Наприклад, потрібно зв'язати 12-у властивість (завдання ПІД-регулятора) з другим аналоговим входом. Для цього на 3 рівні (програмування зв'язків) потрібно вибрати номер і вихід блоку, який потрібно зв'язати - в нашому випадку 4-й вихід 2-го блоку, - після цього вибрати номер блоку, властивість якого потрібно зв'язати (в даному випадку 3-й блок) і номер, який формується як номер властивості, яка повинна бути чіткою + всі входи даного функціонального блоку.

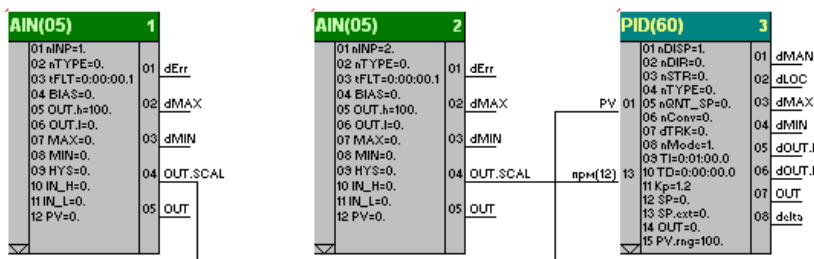


Рисунок 2.6 - Зв'язні параметри

Аналогічний зв'язок параметрів функціональних блоків дозволяє виконати автоматичну зміну будь-якого параметра налаштування (автоналаштування).

2.4.1.1 Інверсія сигналів

Розширенню функціональних можливостей служить ще одна можливість - сигнал на будь-якому вході при необхідності можна інвертувати.

Використовується тільки для дискретних сигналів і позначає зміну стану (заміну 1 на 0 і 0 на 1) див. рис. 2.4, 2.7.

Можливість інвертування дозволяє управляти інвертованим сигналом, запускати або скидати таймер не переднім, а заднім фронтом сигналу і т. Д.

2.4.2 Правила конфігурування

Можливості конфігурування не залежать від функціонального блоку і визначаються наступними правилами (рис. 2.7):

- Не може бути вільних (непідключених) входів функціонального блоку.
- Будь-який дискретний вхід функціонального блоку можна інвертувати (в початковому стані інверсія відсутня).
- До будь-якого входу будь-якого функціонального блоку можна підключити спеціальний функціональний блок, який задає сигнал у вигляді значення (константи або коефіцієнта).
- Виходи функціонального блоку можуть залишатися вільними (непідключеними).

На рис. 2.7 представлений приклад конфігурування.

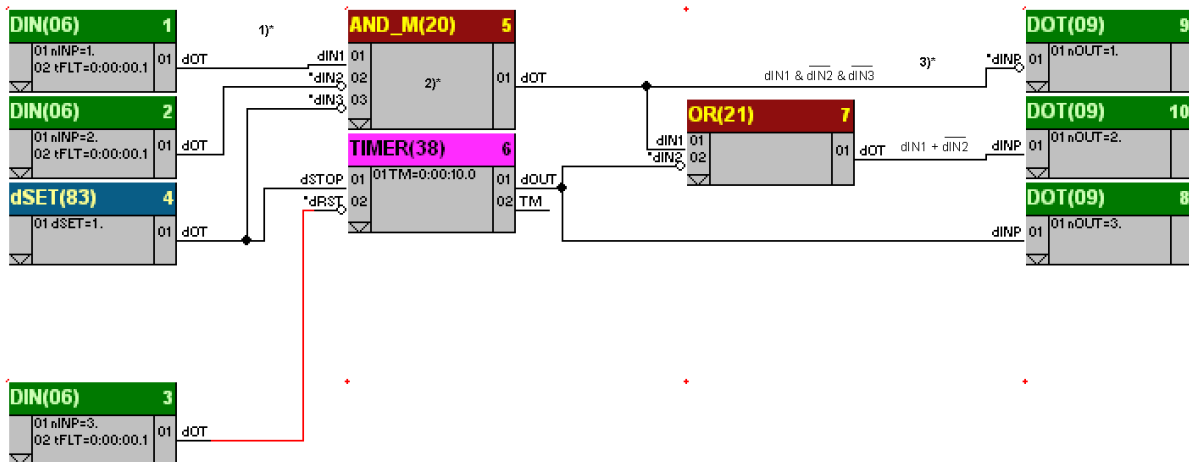


Рисунок 2.7 - Приклад конфігурування

Єдина система умовних позначень функціональних блоків: їх порядкових номерів у програмі користувача, позначення типу (функції блоку) та бібліотечний номер блоку, а також значення модифікатора розміру (кількості входів) наводиться в розділі 2.3.1.

На рис. 2.7 представлені різні приклади і варіанти конфігурування:

1) показано зв'язок функціонального блоку багато входового «І» 5-MULTI_AND (20) -03 і функціонального блоку дискретного входу 01-DIN (06). Для утворення зв'язку з цим, на рівні конфігурування, вхід 01 функціонального блоку 5-MULTI_AND (20) -03 підключається до виходу 01 функціонального блоку 01-DIN (06).

2) показаний варіант конфігурації, при якому два зовнішніх вхідних дискретних сигнали і один коефіцієнт (в даному випадку роль коефіцієнта виконує логічна змінна, встановлена функціональним блоком 4-dSET (83) обробляються функціональним блоком багато входового логічного «І» 5-MULTI_AND (20) - 03 відповідно до залежності:

$$dOT = dIN1 \& \overline{dIN2} \& \overline{dIN3}.$$

де: dOT - результат обробки, dIN1, dIN2 - дискретні сигнали, що надходять на вхід контролера, dIN3 - коефіцієнт, який приймає значення 0 або 1 і встановлюється оператором вручну. Для підключення до дискретних входів контролера використовуються функціональні блоки вводу дискретних сигналів 01-DIN (06) і 02-DIN (06). Входи 01 і 02 функціонального блоку багато входового І 5-MULTI_AND (20) -03 підключаються до виходу 01 блоку 01-DIN (06) і виходу 01 функціонального блоку 02-DIN (06), а вхід 03 функціонального блоку багато входового І 5-MULTI_AND (20) -03 підключається до блоку 4-dSET (83) для завдання логічної змінної.

3) Вихідний сигнал функціонального блоку багато входового І 5-MULTI_AND (20) -03 подається на 1-й дискретний вихід контролера, для чого на вхід 01 блоку дискретного виходу 9-DOT (09) підключений 01 вихід блоку багато входового І 5-MULTI_AND (20) -03. Сигнал на вході 01 функціонального блоку дискретного виходу 9-DOT (09) інвертується.

4) На рис.2.7 показана інверсія входів наступних функціональних блоків: Вхід 02 і 03 блоку 5-MULTI_AND (20) -03, вхід 02 блоку 6-TIMER (38), вхід 02 блоку 7-OR (21), вхід 01 блоку 9-DOT (09).

2.5 Сигнали і параметри

2.5.1 Типи сигналів, параметрів і типи даних

Незважаючи на те, що вхідні і вихідні сигнали контролера можуть бути тільки двох видів - аналогові і дискретні, функціональні блоки розраховані на обробку сигналів, які мають великі різноманітності.

Наявність більш різноманітних сигналів пов'язана з двома обставинами. По-перше, в складі бібліотеки є функціональні блоки, пов'язані з відліком реального часу (таймери, програмні задавачі і т. П.) і з рахунком числа подій (лічильники). По-друге, як зазначалося в п. 2.3.1, параметри налаштування функціональних блоків задаються за допомогою сигналів на його налаштованих входах, а параметрів налаштування, з точки зору їх формату, існує велика різноманітність.

У табл. 2.1 представлений повний перелік сигналів, що обробляються функціональними блоками. У зв'язку з тим, що параметри налаштування можуть задаватися аналогічними сигналами, які надходять на налаштовані входи функціональних блоків, в таблиці не робиться відмінності між сигналами і параметрами налаштування. У табл. 2.1 наведено максимальний діапазон зміни сигналів. У конкретному функціональному блоці цей діапазон може бути обмежений.

Наприклад, вихідний сигнал функціонального блоку регулювання обмежений встановленими рівнями вбудованого обмежувача або, наприклад, числовий сигнал, що характеризує номер поточного ділянки програми, обмежений параметром функціонального блоку програмного задавача, що задає кількість ділянок, і т.п.

Перелік сигналів, що обробляються функціональними блоками, включає наступні типи:

- аналоговий (вимірювані параметри, значення аналогових входів-виходів, технічні одиниці, коефіцієнт, швидкість зміни параметра і т.п.);
- дискретний, імпульсний;
- числовий;
- тимчасовий (установка часу, тривалість імпульсу).

У контролері МК-50 все описане вище різноманіття типів сигналів і параметрів налаштування обслуговується загальноприйнятим набором типів даних.

При цьому забезпечується простий інтерфейс з базами даних інших мов програмування, що сприяє уніфікації і розвитку програмного забезпечення контролера. У таблиці 2.1 представлений набір типів даних мов, які використовуються при реалізації функціональних блоків.

Таблиця 2.1 - Типи даних

Найменування типу	Діапазон зміни*	Обсяг займаної пам'яті	Кількість використовуваних регістрів
Дискретна	0 або 1	2 байта	1 регістр
Ціла стандартна	-32768... 32767	2 байта	1 регістр
Ціла довга	-2147483648... 2147483647	4 байта	2 регістра
3 плаваючою комою	-3,4x10 ⁻³⁸ ... 3,4x10 ⁺³⁸	4 байта	2 регістра

* Примітка. Діапазон зміни типів даних на лицьовій панелі контролера обмежений відповідно числами від -9999 до 9999.

Відповідність типів даних, типів сигналів і параметрів налаштування функціональних блоків наведено в таблиці 2.2.

Таблиця 2.2 - Відповідність типів даних, типів сигналів і параметрів налаштування

Сигнали і параметри налаштування функціональних блоків	Розмірність	Типи даних
1 Аналоговий (вимірювані параметри, значення аналогових входів-виходів, технічні одиниці, коефіцієнт, швидкість зміни параметра і т.п.)	% або технічні одиниці	3 плаваючою комою
2 Дискретний, імпульсний	0 / 1	Ціла стандартна
3 Числовий	-	Ціла стандартна
4 Тимчасової (час, тривалість імпульсу)	години, хвилини, секунди, десяти частки секунд, для індикації: 0 - 99ч 59м (0 - 3599999 - для зміни параметрів по мережі) * 1	Ціла довга

* 1. Наприклад якщо є значення часу ЧЧ: ММ: СС: Д (години: хвилини: секунди: частки секунд), то значення цілого довгого Х буде дорівнювати: $X = Д + 10 * СС + 600 * ММ + 36000 * ЧЧ$.

Розмірність аналогових сигналів і параметрів, а також швидкості їх зміни визначається в процесі калібрування контролера і може бути задана або у відсотках, або в технічних одиницях.

Розмірність часових параметрів задається діапазоном часу конкретного функціонального блоку (години, хвилини або хвилини, секунди відповідно).

В процесі обчислень значення сигналів і параметрів контролера автоматично обмежуються діапазоном зміни відповідних типів даних.

При контролі аналогових сигналів в технічних одиницях на цифрових індикаторах роздільна здатність індикації не перевищує 0,001 одиниць (або 0,01%).

Аналогові сигнали формуються на виході таких функціональних блоків, як регулятори, суматори, задавачі, інтегратори і т. п. До аналогових сигналів відносять такі параметри налаштування, як межі спрацьовування компаратора, рівень обмеження і т. п. Не дивлячись на те, що на аналогових входах і

виходах контролера сигнал змінюється в діапазоні 0-100%, на виході функціональних блоків аналоговий сигнал може змінюватися в ширшому діапазоні - в діапазоні відповідних типів даних. Це дозволяє, наприклад, складати два числа, кожне з яких дорівнює 90%, і на виході суматора отримувати правильний результат. Якщо результат будь-яких обчислень виявляється більше встановленого типу даних, то сигнал на виході функціонального блоку обмежується значеннями відповідного типу даних.

Тимчасові сигнали формуються на виході таймерів, програмних задавачів, одновібраторів і т. п. функціональних блоків. До тимчасових сигналів відносяться такі параметри налаштування, як постійні часу, довжина ділянки, час витримки і т. п. У контролері передбачені чотири розмірності для тимчасових сигналів: десяти долі секунд, секунди, хвилини і годинник. Конкретна розмірність визначається відповідним типом функціонального блоку (див. табл. 2.2).

Для тимчасових сигналів мінімальний крок зміни і установки в дійсності реалізується, тільки якщо цей крок більше часу циклу, з яким працює контролер.

Числові сигнали - це сигнали на виході лічильника або інших функціональних блоках, робота яких пов'язана з відліком подій. Числовими можуть бути і параметри налаштування, наприклад, число може задати граничне значення сигналу на виводі лічильника, номер етапу, до якого повинна перейти логічна програма і т. П.

Дискретні сигнали зазвичай обробляються логічними функціональними блоками і функціональними блоками, пов'язаними з перемиканням сигналів. Однак дискретними можуть бути і параметри налаштування. Наприклад, дискретні сигнали в функціональному блоці завдання визначають, чи повинна виконуватися статичне і динамічне балансування.

Масштабний коефіцієнт - це параметр налаштування низки функціональних блоків, де потрібне масштабування сигналів. Так, цей коефіцієнт використовується в функціональних блоках аналогового вводу і виводу, підсумовування з масштабуванням і т. п. Коефіцієнт пропорційності використовується в основному в функціональних блоках регулювання.

Швидкість зміни аналогових сигналів - це параметр налаштування, який задає, наприклад, швидкість зміни при динамічному балансуванні або задає обмеження швидкості в функціональному блоці обмеження швидкості.

Тривалість імпульсу - це параметр налаштування функціонального блоку імпульсного виводу. Цей параметр задає мінімальну тривалість імпульсу, який формується імпульсним регулятором. Тривалість імпульсу відраховується в десятих частках секунди.

Технічні одиниці - це параметри налаштування функціональних блоків оперативного контролю. За допомогою цих параметрів задається формат числа, в якому контролювані параметри (наприклад, параметр, завдання, неузгодженість і т. д.) виводяться на індикатори лицьовій панелі.

2.5.2 Взаємна відповідність сигналів і параметрів

При конфігуруванні функціональних блоків різнотипність сигналів на входах, які з'єднуються, не є перешкодою для їх з'єднання. Єдине, що необхідно при цьому враховувати - це взаємна відповідність діапазону зміни різних сигналів.

Наприклад, якщо тимчасовий вихід таймера зв'язати з аналоговим входом суматора, то значення на вході суматора буде визначатися відповідно до співвідношення: $X = 10 \cdot T$.

Взаємне співвідношення є не тільки між безперервними сигналами, а й між безперервними сигналами, з одного боку, і дискретними з іншого. Якщо, наприклад, вхід суматора пов'язати з виходом логічного функціонального блоку, то при зміні сигналу на виході останнього з нуля на одиницю сигнал на вході суматора буде дискретно змінюватися з 0 на 1 (одиниць або%).

Взаємна відповідність різних сигналів на виходах і входах функціональних блоків наведено в табл. 2.3.

Таблиця 2.3 - Взаємна відповідність сигналів

Сигнал на вході блоку (приймач)	Сигнал на виході блоку (джерело)			
	Аналоговий, X, %	Тимчасової, T	Числовий, N	Дискретний, D
Аналоговий, X, %	$X = X$	$X = 10 \cdot T$	$X = N$	$X = 0$, при $D = 0$ $X = 1$, при $D = 1$
Тимчасової, T	$T = \text{ціла частина } X$	$T = T$	$T = 0,1 \cdot N$	$T = 0$, при $D = 0$ $T = 0,1$, при $D = 1$
Числовий, N	$N = \text{ціла частина } X$	$N = 10 \cdot T$	$N = N$	$N = 0$, при $D = 0$ $N = 1$, при $D = 1$
Дискретний, D	$D = 1$, при $X > 0$ $D = 0$, при $X \leq 0$	$D = 1$ при будь-якому T	$D = 1$, при $N > 0$ $D = 0$, при $N \leq 0$	$D = D$

2.6 Порядок обслуговування функціональних блоків

2.6.1 Циклічність роботи

Циклограма роботи контролера представлена на рисунку 2.8. Час циклу виконання програми користувача фіксований і становить 0.1 секунди. Спочатку обслуговується перший функціональний блок, потім другий і т.д. поки не буде обслужений останній функціональний блок. Коли час в межах встановленого часу циклу закінчиться, програма знову перейде до обслуговування першого функціонального блоку.

Сеанс мережевого обміну з верхнім рівнем умовно показаний в циклі контролера. Насправді мережевий обмін носить випадковий характер по відношенню до циклу контролера.



Рисунок 2.8 - Циклограма роботи контролера

Загальний час, що витрачається на обслуговування функціональних блоків $T_{\text{ФБ}}$ і інтерфейсного каналу $T_{\text{ІН}}$, має бути менше часу циклу, рівного 0.1 сек:

$$T_{\text{ФБ}} + T_{\text{ІН}} < 0,1 \text{ сек}$$

2.6.2 Затримка обслуговування функціональних блоків

У кожному циклі функціональний блок отримує на свої входи сигнали, обчислені в попередньому циклі функціональними блоками, до яких даний функціональний блок підключений по конфігурації.

Циклічність обслуговування функціональних блоків призводить до того, що затримка в обробці сигналів залежить від порядку програмування з'єднаних між собою функціональних блоків.

Тому, наприклад, в схемі рис. 4.2а загальна затримка обробки становить один цикл, а в схемі рис. 2.9б - два цикли.

Ці обставини слід враховувати при програмуванні функціональних блоків.

Загальна рекомендація: для мінімізації затримки бажано, щоб функціональний блок-джерело мав менший номер, ніж функціональний блок-приймач (величина цієї різниці значення не має).

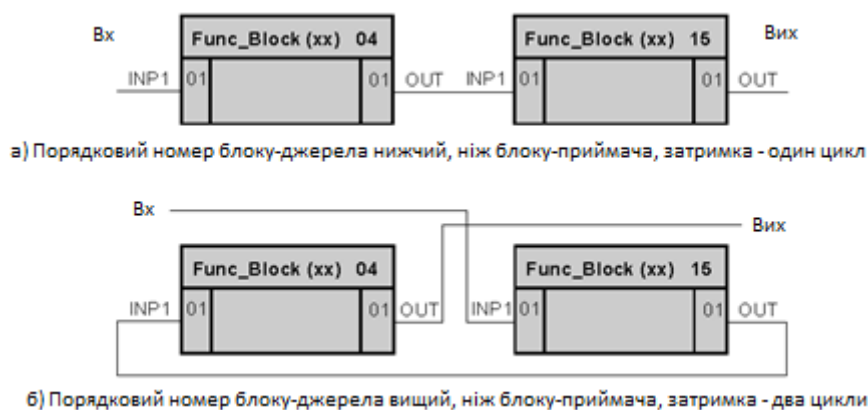


Рисунок 2.9 - Затримка обслуговування

3 Мережева архітектура

3.1 Загальний опис мережі

Контролер МІК-50 має інтерфейсний канал послідовного зв'язку, за допомогою якого контролери можуть об'єднуватися в локальну або розподілену керуючу мережу. У мережі контролери можуть обмінюватися інформацією, як з комп'ютером, так і між собою.

Фізична організація мережі представлена в розділі 3.2.

Логічна організація мережі представлена в розділі 3.3 і має наступні можливості мережевого обміну інформацією:

- 1) обмін інформацією між контролерами (комп'ютер є диспетчером мережевого обміну),
- 2) обмін інформацією між контролерами і комп'ютером,
- 3) комбінована організація обміну, яка об'єднує всі переваги двох перших способів мережевого обміну.

3.2 Фізична організація мережі

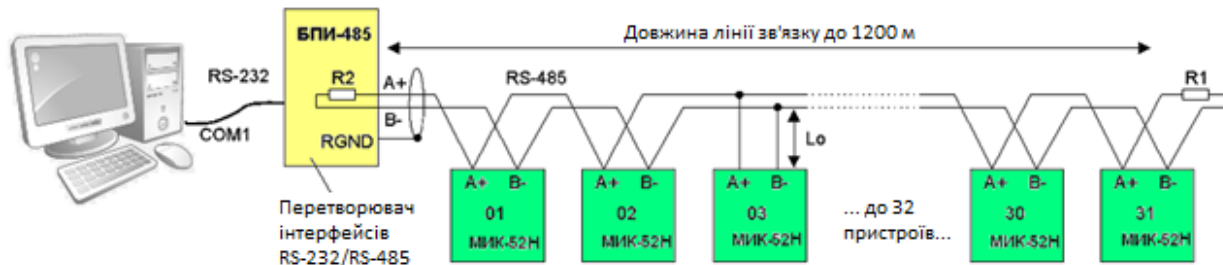
Контролери в мережі зв'язуються один з одним за допомогою крученої пари проводів. Довжина лінії зв'язку може досягати 1200 м (на одному сегменті мережі) в залежності від встановленої швидкості передачі даних. Для збільшення довжини лінії зв'язку, а також кількості сегментів використовують магістральні підсилювачі.

Мережа має багатоточкову конфігурацію і шинну топологію. Для побудови мережі контролерів (до 31), призначених для обміну інформацією з комп'ютером, необхідний додатковий пристрій, який використовується для перетворення інтерфейсів USB в RS-485 - БПІ-52 (RS-232 в RS-485 - БПІ-485, Ethernet в RS485 - SDS-485).

Якщо контролери розміщуються недалеко один від одного (наприклад, в межах одного приміщення), екранувати дроти не потрібно. При значних відстанях між контролерами і наявності перешкод на лінії переважно використовувати екрановану виту пару.

До інтерфейсних входів контролерів, розташованих в крайніх точках з'єднувальної лінії, необхідно підключити два термінальних резистора опором 120 Ом (R1 і R2). Підключення резисторів до контролерів № 01-30 не потрібно. Підключення термінальних резисторів в блоці перетворення інтерфейсів БПІ-52 (БПІ-485, SDS-485) - див. Настанову щодо експлуатування на БПІ-52 (БПІ-485, SDS-485). Підключення термінальних резисторів в контролерах МІК-50 - див. рисунок 3.1.

Структурна схема підключення інтерфейсних кіл показана на рис. 3.1.



* Довжина відгалужень від лінії зв'язку L_0 (при зазначеному способі підключення) повинна бути найменшою

Рисунок 3.1 - Структурна схема підключення інтерфейсних кіл

3.3 Логічна організація мережі

3.3.1 Мережева адресація контролерів

Кожному контролеру МІК-50, підключеному до мережі, присвоюється унікальний логічний номер - мережева адреса або номер приладу в мережі. Цей номер встановлюється в процесі програмування на рівні конфігурування в процедурі «системні параметри» (див. розділ 5).

Порядок мережевих адрес в мережі ніяк не пов'язаний з фізичним порядком включення контролерів. Мережеві адреси можуть встановлюватися в будь-якій послідовності або мати пропуски.

При установці мережевих адрес повинні виконуватися наступні правила:

- значення мережевої адреси встановлюється в межах 0-255;
- контролер, який бере участь в обміні, не повинен мати мережеву адресу, рівну 0. При $N = 0$ контролер програмно відключений від мережі, і не реагує ні на які запити зовнішніх абонентів, але при цьому цілісність мережі зберігається;
- максимальне число контролерів, що об'єднуються одним сегментом мережі, не повинно перевищувати 31. При використанні магістральних підсилювачів кількість контролерів не повинна перевищувати 250;
- в одній мережі не повинно бути двох або більше контролерів, що мають однакову мережеву адресу.

3.3.2 Можливості обміну інформацією між контролерами

Обмін інформацією між контролерами здійснюється на рівні виходів і / або параметрів функціональних блоків.

Ініціалізацію обміну інформацією між контролерами здійснює майстер-пристрій мережі - комп'ютер або інший контролер, посылаючи в мережу спеціальну трансляцію команду про початок мережевого обміну. Комп'ютер (або інший контролер), будучи диспетчером мережевого обміну, проводить синхронізацію і контроль над обміном по мережі. Контролер (диспетчер мережевого обміну) повинен використовувати функціональний блок LAN_SV (1).

Фізична організація мережі представлена в розділі 3.2.

При зв'язку функціональних блоків через мережу є ряд особливостей:

- Безпосередньо пов'язувати функціональні блоки через мережу не можна - для такого зв'язку використовуються два спеціальних функціональних блока: блок інтерфейсного виводу LAN_OUT (04) і блок інтерфейсного вводу LAN_IN (03).

- Якщо вихідні сигнали будь-яких функціональних блоків повинні передаватися в інші контролери, відповідні виходи функціональних блоків за стандартною процедурою конфігурування підключаються до виходів функціонального блоку інтерфейсного виводу LAN_OUT (04).

- Якщо будь-які функціональні блоки одного контролера повинні приймати сигнали від іншого контролера, їх входи по стандартній конфігурації з'єднуються з виходами блоку інтерфейсного вводу LAN_IN (03).

- Один функціональний блок інтерфейсного вводу LAN_IN (03) організовує зв'язок тільки з одним функціональним блоком інтерфейсного виводу LAN_OUT (04) іншого контролера. Якщо цьому контролеру необхідно зв'язатися з кількома контролерами, в ньому необхідно запрограмувати кілька функціональних блоків інтерфейсного вводу LAN_IN (03).

- У функціональному блоці інтерфейсного вводу LAN_IN (03) встановлюється мережева адреса контролера-джерела, тобто того контролера, від якого будуть отримані дані.

- У кожному контролері може встановлюватися будь-яке число функціональних блоків інтерфейсного вводу-виводу. Кожен контролер може передавати в мережу довільну кількість сигналів.

Як приклад на рис. 3.2 показано зв'язок двох контролерів, що мають мережеві адреси 05 і 11.

При даній конфігурації:

1) Вхід 01 блоку аналогового виходу 5-AOT (08) контролера №1 через мережу підключений до виходу 01 блоку підсумовування 01-SUMM (13) -02 контролера №2.

2) Вхід 01 блоку логічного АБО 6-OR (21) контролера №1 через мережу підключений до виходу 01 блоку логічного І 2-AND (19) контролера №2.

Більш докладно бібліотека і опис функціональних блоків, в тому числі блоків інтерфейсного виводу LAN_OUT (04) і інтерфейсного вводу LAN_IN (03) представлені в Настанові щодо експлуатування ПРМК.421457.005 РЗЭ.



Рисунок 3.2 - Зв'язок двох контролерів через функціональні блоки інтерфейсного вводу-виводу

3.3.3 Можливості обміну інформацією між контролерами і комп'ютером

Ініціалізацію обміну інформацією між контролерами здійснює майстер-пристрій мережі - комп'ютер. У мережі можливий зв'язок між будь-яким контролером і комп'ютером.

Фізична організація мережі представлена в розділі 3.2.

Комп'ютер може взаємодіяти з контролером на наступних рівнях:

- на рівні входів-виходів функціонального блоку,
- на рівні програмованих регістрів - параметрів функціонального блоку (див. модель блоку рис. 2.5).

При обміні інформацією з функціональним блоком вказується номер блоку, а при обміні з програмованими регістрами - номер регістра.

Комп'ютер посилає контролеру запит або команду і отримує від контролера відповідно відповідь або підтвердження (див. рис. 3.3). Запит надсилається комп'ютером при необхідності отримати від контролера (функціонального блоку) будь-яку інформацію.



Рисунок 3.3 - Види повідомлень при зв'язку з комп'ютером

Отримавши запит, контролер готує необхідну інформацію і передає її комп'ютеру у вигляді відповіді. Команда надсилається комп'ютером при необхідності змінити параметри налаштування блоку.

Отримавши команду, контролер її виконує і передає комп'ютеру підтвердження.

Комп'ютер при обміні інформацією з контролерами має ряд можливостей:

- Запросити значення сигналу на будь-який вихід будь-якого блоку в будь-якому контролері.
- Запросити значення будь-якого параметра налаштування будь-якого блоку в будь-якому контролері.
- Змінити значення будь-якого параметра будь-якого блоку в будь-якому контролері.
- Здійснювати пуск / стоп програмного задавача.
- Запросити наявність помилок в будь-якому контролері. При роботі з оперативними параметрами комп'ютер може запитувати і змінювати ті ж параметри, які спостерігає і змінює оператор, працюючи з лицьовою панеллю контролера (див. гл. 4).

3.3.4 Можливості комбінованої організації обміну інформацією між контролерами і комп'ютером

Комбінована організація обміну об'єднує всі переваги двох перших способів мережевого обміну:

- 1) обмін інформацією між контролерами (через комп'ютер),
- 2) обмін інформацією між контролерами і комп'ютером.

Логічна організація комбінованого обміну по мережі має такі можливості:

- 1) при обміні інформацією між контролерами (комп'ютер є диспетчером мережевого обміну), - контролери передають інформацію по мережі від одного - іншому за допомогою функціональних блоків мережевого обміну,

- 2) дана передана інформація (між контролерами) по мережі являється доступною і комп'ютеру.

Таким чином, комбінована організація обміну надає можливість зробити доступною інформацію при сеансі обміну між контролерами відразу декільком абонентам мережі: комп'ютеру і одному або декільком контролерам. Що тим самим скорочує час доступу до даних і період обміну по мережі.

3.4 Комунікаційні функції

Зв'язок комп'ютера з мережею контролерів організовується на трьох рівнях: фізичному, інформаційному і транспортному.

Фізичний рівень призначений для електричного зв'язку між комп'ютером і контролерами. На фізичному рівні використовується інтерфейс RS-485. Фізичний рівень організації мережі представлений в розділі 3.2.

Інформаційний рівень надає переданим повідомленням певний формат переданого кадру: на передавальній стороні додає до повідомлень адресу пристрою, функціональний код операції і байти контрольної суми, а на приймальній стороні виділяє дані і контролює контрольну суму повідомлення. Сенс повідомлення на інформаційному рівні не розшифровується.

Транспортний рівень формує смисловий зміст повідомлення при передачі і розшифровує сенс цих слів при прийомі.

Інтерфейс контролера призначений для програмування і конфігурування приладу, для використання в якості віддаленого контролера при роботі в сучасних мережах керування та збору інформації (прийому-передачі команд і даних), SCADA системах і т.п.

Протоколом зв'язку по інтерфейсу RS-485 є протокол Modbus режим RTU (Remote Terminal Unit).

Для роботи необхідно налаштувати комунікаційні характеристики контролера таким чином, щоб вони співпадали з налаштуваннями обміну даними комп'ютера та інших контролерів. Технічні характеристики мережного обміну налаштовуються на відповідному рівні конфігурування, див. розділ 5.

При обміні по інтерфейсному каналу зв'язку, якщо відбувається передача даних від контролера в мережу, на лицьовій панелі контролера блимає індикатор ІНТ.

Формування області програмованих регістрів контролера надано в розділі 3.4.1.

Кількість запитуваних регістрів не повинна перевищувати 16. Якщо в кадрі запиту замовлено більше 16 регістрів, регулятор МК-50 у відповіді обмежує їх кількість до перших 16-ти регістрів.

При програмуванні з комп'ютера необхідно контролювати діапазони зміни значень параметрів, зазначені в таблицях 2.1-2.2.

Для забезпечення мінімального часу реакції на запит від ПК в контролері існує параметр - «Тайм-аут кадру запиту в системних тактах контролера 1 такт = 250 мкс». Мінімально можливі тайм-аути для різних швидкостей наведені в таблиці 3.1:

Таблиця 3.1 - Тайм-аут кадру запиту

Швидкість, біт / с	Час передачі кадру запиту, мсек	Тайм-аут, в системних тактах 1 такт = 250 мкс
2400	36,25	135
4800	18,13	70
9600	9,06	35
14400	6,04	25
19200	4,53	20
28800	3,02	15
38400	2,27	12
57600	1,52	8
76800	1,13	5
115200	0,76	4
230400	0,38	3
460800	0,2	2
921600	0,1	1

Час передачі кадру запиту - пакета з 8-ми байт визначається співвідношенням (Де: один байт, що передається = 1 старт біт + 8 біт + 1 стоп біт = 10 біт):

$$T_{\text{передачі}} = 1000 * \frac{10 \text{ біт} * 8 \text{ байт}}{V \text{ біт / сек}}, \text{ мсек}$$

Якщо спостерігаються часті збої при передачі даних від контролера, то необхідно збільшити значення його тайм-ауту, але при цьому врахувати, що необхідно збільшити час повторного запиту від ЕОМ, тому що завжди час повторного запиту має бути більше тайм-ауту контролера.

3.4.1 Формування області програмованих регістрів

На рисунку 3.4 наведено приклад розподілу базових адрес параметрів функціональних блоків, що визначає сформовану область програмованих регістрів контролера.

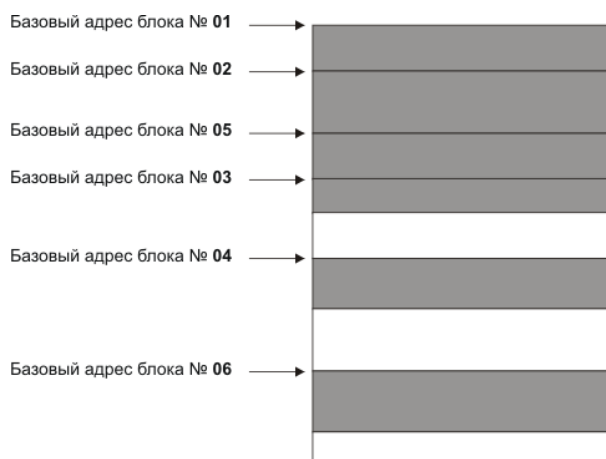


Рисунок 3.4 - Приклад розподілу базових адрес параметрів

Формування регістрів здійснюється в процесі програмування шляхом присвоєння кожному функціональному блоку відповідної базової адреси параметрів (властивостей) в реєстровій області.

Присвоєння базової адреси параметрів кожного функціонального блоку проводиться на 2-му рівні програмування (див. розділ 5). Для кожного блоку, починаючи з першого, вказується тільки базову адресу першої властивості (для блоків без властивостей базові адреси не виділяються), наступні властивості виділяються автоматично, для кожного наступного блоку базова адреса записується з урахуванням вже існуючих адрес. Наприклад: для 1 блоку з 4 властивостями перша адреса буде 0, а для наступного адреса буде $0 + 4$, тобто його властивості будуть займати регістри з 4 по N.

Це дозволяє зафіксувати властивості блоків в реєстровій області, і їх адресація (пряма) надалі не буде залежати від змін самої програми.

Непряма адресація (Номер блоку - Номер параметра або номер виходу) залежить від номера, який присвоюється блоку в процесі програмування, зміна цього номера, наприклад, з метою змінити порядок виконання функціональних блоків, вимагатиме зміни налаштування в SCADA-системі.

3.4.2 MODBUS протокол

3.4.2.1 Формат байта, який приймається і передається контролерами наступний:

1 start bit, 8 data bits, 1 Stop Bit (No Parity Bit)
LSB (Least Significant bit) молодший біт передається першим.

Кадр повідомлення протоколу Modbus:

DEVICE ADDRESS	FUNCTION CODE	DATA	CRC CHECK
8 BITS	8 BITS	kx 8 BITS	16 BITS

Де $k \leq 16$ - кількість запитуваних регістрів. Якщо в кадрі запиту замовлено більше 16 регістрів, регулятор МІК-50 у відповіді обмежує їх кількість до перших 16-ти регістрів.

3.4.2.2 Device Address. Адреса пристрою

Адреса контролера (slave-пристрою) в мережі (1-255), за якою звертається SCADA система (master-пристрій) зі своїм запитом. Коли віддалений контролер посилає свою відповідь, він розміщує цю же (власну) адресу в цьому полі, щоб master-пристрій знав, який slave-пристрій відповідає на запит.

3.4.2.3 Function Code. Функціональний код операції

Контролер МІК-50 підтримує наступні функції протоколу **Modbus RTU «Мікрол»**:

Function	Функція	Метод адресації
03	Читання регістра (ів) (№ + 1)	Непряма адресація
04	Читання параметрів (№ + 1)	Непряма адресація
16	Запис параметрів	Непряма адресація
65	Запис параметрів	Пряма адресація
74	Читання параметрів	Пряма адресація
80	Ініціалізація обміну по мережі	
81	Обмін по мережі	

Контролер МІК-50 підтримує наступні функції протоколу **Modbus RTU «Modicon»**:

Function	Функція	Метод адресації
03	Читання і запис параметрів (№ + 1) * Читання регістрів (№ + 200) **	Непряма адресація
16	Запис параметрів	Непряма адресація
65	Запис параметрів	Пряма адресація
74	Читання параметрів	Пряма адресація
80	Ініціалізація обміну по мережі	
81	Обмін по мережі	

Докладний формат функціональних кодів операції представлений в розділі 3.4.4.

* Для читання/запису значень параметрів блоків, необхідно використовувати наступну формулу:

Порядковий номер блоку * 256 + (1 + ((Номер параметра блоку - 1) * 2)) = Регістр читання/запису властивостей блоку

Наприклад, якщо необхідно зчитати / записати значення параметра SP (номер властивості 12) блоку USER (63) з порядковим номером 2, то за формулою:

$$2 * 256 + (1 + ((12 - 1) * 2)) = 535$$

** Для читання значень виходів блоків, необхідно використовувати наступну формулу:

Порядковий номер блоку * 256 + (Номер виходу блоку +200) = Регістр читання виходу блоку

Якщо вихід блоку - речовинний, то цей вихід резервує 2-а регістра, розглянемо приклад, необхідно розрахувати всі регістри для виходів функціонального блоку AIN (05) с порядковим номером 1, то за формулою:

Вихід dErr:	256+1+200=457;
Вихід dMAX:	256+2+200=458;
Вихід dMIN:	256+3+200=459;
Вихід OUT.SCAL:	256+4+200=460;
Вихід OUT:	256+ (5 + 1) + 200 = 462

, Де (5 + 1) - 5 - номер виходу OUT;

1 - вихід OUT.SCAL - речовинний і резервує 2 регістри.

3.4.2.4 CRC Check. Поле значення контрольної суми

Значення цього поля - результат контролю за допомогою циклічного надмірного коду (Cyclical Redundancy Check -CRC).

Після формування повідомлення (address, function code, data) передавальний пристрій розраховує CRC код і поміщає його в кінець повідомлення. Приймальний пристрій розраховує CRC код прийнятого повідомлення і порівнює його з переданим CRC кодом. Якщо CRC код не співпадає, це означає що має місце комунікаційна помилка. Пристрій не виконує дій і не дає відповідь в разі виявлення CRC помилки.

Послідовність CRC розрахунків:

1. Завантаження CRC регістра (16 біт) одиницями (FFFFh).
2. Виключне АБО з першими 8 біт байта повідомлення і вмістом CRC регістра.
3. Зсув результату на один біт вправо.
4. Якщо зрушується біт = 1, виключаюче АБО вмісту регістра з A001h значенням.
5. Якщо зрушується біт нуль, повторити крок 3.
6. Повторювати кроки 3, 4 і 5 поки 8 зсувів не матимуть місце.
7. Виключне АБО з наступними 8 біт байта повідомлення і вмістом CRC регістра.
8. Повторювати кроки від 3 до 7 поки всі байти повідомлення не будуть оброблені.
9. Кінцеве вміст регістра і буде значенням контрольної суми.

Коли CRC розміщується в кінці повідомлення, молодший байт CRC передається першим.

3.4.2.5 Приклад розрахунку контрольної суми (CRC)

Приклад розрахунку контрольної суми на мові C:

Example of CRC calculation in "C" language

```
unsigned int crc_calculation (unsigned char * buff, unsigned char number_byte)
{
    unsigned int crc;
    unsigned char bit_counter;

    crc = 0xFFFF; // initialize crc

    while (number_byte> 0)
    {
        crc ^= * buff ++; // crc XOR with data
        bit_counter = 0; // reset counter
        while (bit_counter <8)
        {
            if (crc & 0x0001)
            {
                crc >>= 1; // shift to the right 1 position
                crc ^= 0xA001; // crc XOR with 0xA001
            }
            else
            {
                crc >>= 1; // shift to the right 1 position
            }
            bit_counter ++; // increase counter
        }
        number_byte--; // adjust byte counter
    }

    return (crc); // final result of crc
}
```

3.4.3 Формат функціональних кодів операції

3.4.3.1 Читання значення виходу функціонального блоку (адресація непряма) Функціональний код операції 03

03 Read Output Reg Indirect Address

QUERY		RESPONSE	
Запит		Відповідь	
Field Name		Field Name	Field Name
		type INT	type FLOAT, TIME
1	Device	1	Device
2	Function	2	Function
3	NumBlock	3	QuantityByte
4	NumOutput	4	DataHI
5	QuantityHI	5	DataLO (WordHI)
6	QuantityLO	6	DataLO (WordHI)
7	CRC_LO	7	DataHI (WordLO)
8	CRC_HI	7	DataLO (WordLO)
			CRC_LO
			CRC_HI

Де, 1,2,3 ... - номер байта;

quantity - кількість регістрів (двох байтних);

QuantityByte - кількість запитуваних байт даних (залежить від типу даних).

3.4.3.2 Читання параметрів (непряма адресація) Функціональний код операції 04

04 Read Property Reg Indirect Address

QUERY		RESPONSE	
Запит		Відповідь	
Field Name		Field Name	
1	Device	1	Device
2	Function	2	Function
3	NumBlock	3	QuantityByte
4	NumProperty	4	DataHI
5	QuantityHI	5	DataLO
6	QuantityLO	6	DataHI
7	CRC_LO	7	DataLO
8	CRC_HI	8	CRC_LO
		9	CRC_HI

Примітка. При використанні протоколу обміну Modbus RTU (стандарт "Modicon") для читання властивостей і виходів блоків використовується тільки функція "03":

- для читання властивостей - в параметрі NumOutput прописується адреса,
- для читання виходів - до адреси необхідно додати число 200.

Field Name	
1	Device
2	Function
3	NumBlock
4	NumOutput
5	QuantityHI
6	QuantityLO
7	CRC_LO
8	CRC_HI

3.4.3.3 Запис параметрів (непряма адресація) Функціональний код операції 16

16 Write Property Reg Indirect Address

QUERY

Запит

Field Name

1	Device	xx
2	Function	16
3	DataAddressHI	block_num
4	DataAddressLO	prop_num
5	DataQuantityHI	0
6	DataQuantityLO	2
7	ByteQuantity	4
8	DataHI	xx
9	DataLO	xx
10	DataHI	xx
11	DataLO	xx
12	CRC_LO	xx
13	CRC_HI	xx

RESPONSE

Відповідь

Field Name

1	Device
2	Function
3	DataAddressHI
4	DataAddressLO
5	DataQuantityHI
6	DataQuantityLO
7	CRC_LO
8	CRC_HI

3.4.3.4 Запис параметрів (пряма адресація)
Функціональний код операції 65

65 Write Property Reg Direct Address

QUERY

Запит

Field Name

1	Device
2	Function
3	DataAddressHI
4	DataAddressLO
5	DataQuantityHI
6	DataQuantityLO
7	ByteQuantity
8	DataHI
9	DataLO
10	DataHI
11	DataLO
12	CRC_LO
13	CRC_HI

RESPONSE

Відповідь

Field Name

1	Device
2	Function
3	DataAddressHI
4	DataAddressLO
5	DataQuantityHI
6	DataQuantityLO
7	CRC_LO
8	CRC_HI

3.4.3.5 Читання параметрів (пряма адресація)
Функціональний код операції 74

74 Read Property Direct Address

QUERY

Запит

Field Name

1	Device
2	Function
3	DataAddressHI
4	DataAddressLO
5	QuantityHI
6	QuantityLO
7	CRC_LO
8	CRC_HI

RESPONSE

Відповідь

Field Name

1	Device
2	Function
3	QuantityByte
4	DataHI
5	DataLO
6	DataHI
7	DataLO
8	CRC_LO
9	CRC_HI

3.4.3.6 Ініціалізація обміну по мережі, обмін по мережі
Функціональні коди операції 80, 81

80 InitEXCHANGE
81 EXCHANGE

80 InitEXCHANGE**QUERY**

Запит

Field Name

1	Device	XX
2	Function	80
3	NumBlockLanHI	block_num
4	NumBlockLanLO	0
5	QuantityHI	NOT USE
6	QuantityLO	NOT USE
7	CRC_LO	XX
8	CRC_HI	XX

81 EXCHANGE**RESPONSE**

Відповідь

Field Name

1	Device	XX
2	Function	81
3	NumBlockLanHI	block_num
4	NumBlockLanLO	0
5	DataQuantityHI	0
6	DataQuantityLO	quantity
7	ByteQuantity	XX
8	1DataHI	XX
9	1DataLO	XX
10	1DataHI	XX
11	1DataLO	XX
		
53	12DataHI	XX
54	12DataLO	XX
55	12DataHI	XX
56	12DataLO	XX
57	CRC_LO	XX
58	CRC_HI	XX

Де: «NOT USE» - довільне значення.

3.4.3.7 Запис системних регістрів

Функціональний код операції 13

13 Write SYS registers**QUERY**

Запит

Field Name

	RUN	PROGRAM
1	xx	xx
2	13	13
3	0	0
4	xx	xx
5	0	0
6	0xFF	0
7	xx	xx
8	xx	xx

RESPONSE

Відповідь

Field Name

1	Device
2	Function
3	DataAddressHI
4	DataAddressLO
5	QuantityHI
6	QuantityLO
7	CRC_LO
8	CRC_HI

Адреса	команда	Знач	Стан
DataAddressLO	Command	QuantityLO	State
1	PRG_STATUS Режим роботи	0xFF 0	RUN PROGRAM
2	CHANGE_EN Дозвіл зміни	0 0xFF	Disable Enable
3	LOAD (RAM) Завантаження програми		
4	SAVE (EEPROM) Збереження в EEPROM		

3.4.3.8 Читання системних регістрів

Функціональний код операції 77

77 Read SYS registers**QUERY**

Запит

Field Name

1	Device	xx
2	Function	77
3	DataAddressHI	0
4	DataAddressLO	xx
5	QuantityHI	0
6	QuantityLO	2
7	CRC_LO	xx
8	CRC_HI	xx

RESPONSE

Відповідь

Field Name

1	Device	xx
2	Function	77
3	QuantityByte	04
4	DataHI	
5	DataLO	
6	DataHI	
7	DataLO	
8	CRC_LO	
9	CRC_HI	

4 Оперативне керування

4.1 Елементи оперативного керування

Для кращого спостереження і керування технологічним процесом контролер МІК-50 обладнаний активною чотирирозрядною цифровою індикацією. Для відображення вимірюваної величини використовується дисплей ПАРАМЕТР, заданої точки - дисплей ЗАВДАННЯ, значення керуючого впливу - дисплей ВИХІД. Передня панель контролера містить необхідну кількість кнопок обслуговування і сигналізаційних світлодіодних індикаторів для різних статусних режимів і сигналів. Зовнішній вигляд передньої панелі і елементів оперативного керування контролера МІК-50 наведено на рис. 4.1.

Призначення елементів оперативного керування контролера МІК-50 - дисплеїв, світлодіодних індикаторів і кнопок наведено в розділах 4.1.1-4.1.3.



Рисунок 4.1 - Елементи оперативного керування

4.1.1 Призначення дисплеїв передньої панелі

ПАРАМЕТР	У режимі РОБОТА відображає значення обраної вимірюваної величини, регульованої величини і т. п. У режимі ПРОГРАМУВАННЯ відображає номер обраного параметра.
ЗАВДАННЯ	У режимі РОБОТА відображає значення заданої точки обраного контуру регулювання або значення заданої точки обраного програмного задавача або інше значення технологічного параметра. У режимі ПРОГРАМУВАННЯ відображає значення параметра програмування або конфігурування.
ВИХІД	У режимі РОБОТА відображає значення керуючого впливу, що подається на аналоговий або імпульсний вихід пристрою або сигнал положення виконавчого механізму (в%) обраного регулятора. Відображає значення керуючого впливу задавача обраної користувальницької панелі індикації і керування. У режимі програмування на даний дисплей виводяться значення допоміжних параметрів.
КАНАЛ	У режимі РОБОТА відображає номер обраного каналу регулятора, програмного задавача, номер користувальницької панелі. У режимі ПРОГРАМУВАННЯ відображає номер рівня програмування.

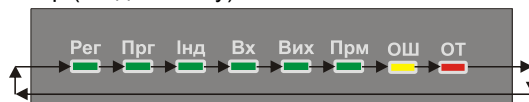
4.1.2 Призначення світлодіодних індикаторів

Рег	Світиться, якщо обрана панель індикації і керування регулятором (PID (60), PID_CAS (61), PID_IMP (62), D_PID (95) або D_PID_I (96)). Перемикання номера регулятора здійснюється за допомогою кнопок "Накн ↑" і "Накн ↓". Максимальна кількість регуляторів задається при програмуванні.
Прг	Світиться, якщо обрана панель індикації і керування програмним задавачем (тобто функціональним блоком TM_PRG (57)). Перемикання номера програмного задавача здійснюється за допомогою кнопок "Накн ↑" і "Накн ↓".
Інд	Світиться, якщо обрана панель користувача індикації і керування. Інформація та керування визначаються користувачем при програмуванні в функціональному блоці USER (63).

Вх	Світиться, якщо обрана <i>панель індикації входів</i> функціональних блоків.
Вих	Світиться, якщо обрана <i>панель індикації виходів</i> функціональних блоків.
Прм	Світиться, якщо обрана <i>панель індикації і редагування параметрів</i> функціональних блоків. (див. також п.7.2.1.4).
ОТ	Світиться тільки в режимі ПРОГРАМУВАННЯ, якщо існує системна або програмована ВІДМОВА (див. розділ 7.2.1.7 - Контроль відмов).
ОШ	Світиться в режимі ПРОГРАМУВАННЯ і блимає в режимі РОБОТА при наявності помилок програмування.
►	Світиться, якщо програмний задавач знаходиться в режимі "робота".
	Світиться, якщо програмний задавач знаходиться в режимі "очікування" або "зупин".
■	Світиться, якщо програмний задавач знаходиться в режимі "стоп" або "кінець програми".
КУ	Світиться (в залежності від обраної структури регулятора), якщо регулятор знаходиться в каскадному режимі керування.
ЛУ	Світиться, якщо регулятор знаходиться в локальному режимі керування.
РУ	Світиться, якщо регулятор знаходиться в ручному режимі керування, і не світиться, якщо регулятор знаходиться в автоматичному режимі керування.
СУ	Світиться, якщо регулятор знаходиться в стежить режимі керування (tracking).
РБ	Світиться, якщо контролер МІК-50 знаходиться в режимі РОБОТА.
ПР	Світиться, якщо контролер МІК-50 знаходиться в режимі програмування.
ІН	Блимає, якщо відбувається передача даних по інтерфейсному каналу зв'язку.
▲ (дисплей ПАРАМЕТР)	Світиться, якщо значення обраної вимірюваної величини перевищує значення уставки сигналізації відхилення MAX .
▼ (дисплей ПАРАМЕТР)	Світиться, якщо значення обраної вимірюваної величини менше значення уставки сигналізації відхилення MIN .
▲ (дисплей ВИХІД)	Світлодіодний індикатор стану ключа БІЛЬШЕ імпульсного або трипозиційного регулятора. Світиться при включеному ключі БІЛЬШЕ.
▼ (дисплей ВИХІД)	Світлодіодний індикатор стану ключа МЕНШЕ імпульсного або трипозиційного регулятора. Світиться при включеному ключі МЕНШЕ.

4.1.3 Призначення клавіш

- [↺] **Меню** У режимі РОБОТА за допомогою цієї клавіші здійснюється перемикання панелей режимів індикації позначених світлодіодними індикаторами, розташованими під дисплеєм **ЗАВДАННЯ**. Кожне натискання клавіші МЕНЮ призводить до перемикання на наступний справа індикатор (і т. д. по колу)



У режимі програмування дана клавіша виконує функцію відміни виконаних дій, операцій.

- [↵] **Ввід** Клавіша призначена для підтвердження виконуваних дій, операцій і для фіксації значень, які вводяться. Наприклад, підтвердження переходу з автоматичного режиму роботи в режим ручного керування і назад, фіксація вводу зміненої заданої точки, просування по рівням програмування і т. п.
- [↗] **Від** Клавіша призначена для зміни на дисплеї каналу (входу, регулятора, кроку програмного задавача) в сторону збільшення. В режимі конфігурування використовується для налаштування умов переходів програмного задавача.
- [↘] **Від** Клавіша призначена для зміни на дисплеї каналу (входу, регулятора, програмного задавача) в сторону зменшення.
- [P/A] Кожне натискання клавіші викликає перехід регулятора з автоматичного режиму роботи в

режим ручного керування і назад (спільно з натисканням клавіші [↵], для підтвердження виконання операції переходу).

Також, якщо обрана панель індикації стану програмного задавача, цією клавішею можна перевести програмний задавач в режим "робота", "очікування" або "стоп".

- **[Завд.]** Клавіша призначена для виклику значення, яке відображається, на дисплеї внутрішньої заданої точки для редагування або для перемикання режимів заданих величин.
- **[▲] Знач.** Клавіша "більше". Кожного разу при натисканні цієї клавіші здійснюється збільшення значень заданої точки, вихідного сигналу керування (керуючого впливу) або значення змінюваного параметра. При утриманні цієї клавіші в натиснутому положенні збільшення значень відбувається безперервно.
- **[▼] Знач.** Клавіша "менше". Кожного разу при натисканні цієї клавіші здійснюється зменшення значень заданої точки, вихідного сигналу керування (керуючого впливу) або значення змінюваного параметра. При утриманні цієї клавіші в натиснутому положенні зменшення значень відбувається безперервно.

Зміна значень, які виводяться на різні дисплеї (цифрові індикатори) надано на рисунку 4.2:

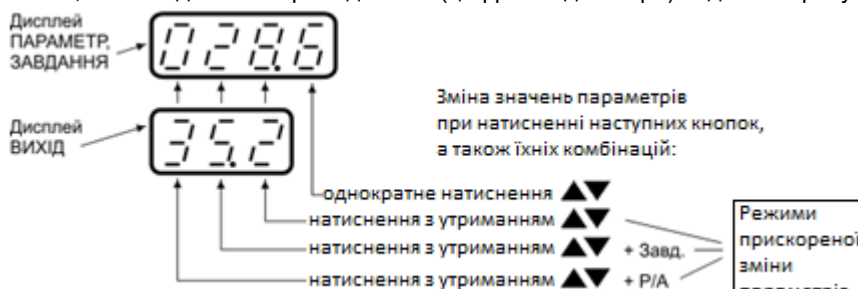


Рисунок 4.2 - Зміна значень на різних дисплеях

4.2 Оперативне керування контурами регулювання

4.2.1 Загальні правила

Для того щоб вести оперативне керування контуром регулювання, контролер МІК-50 повинен бути переведений в режим РОБОТА. Так само повинна бути обрана панель індикації регуляторів - світиться індикатор РЕГ.

У контролері можна організувати до 9 контурів регулювання, проте в окремому випадку число контурів може бути менше (аж до одного).

Оперативне керування ведеться за виборчим принципом: вибирається номер контуру і для нього контролюються і змінюються режими, параметри і сигнали. Виняток становить лише контроль помилок, який ведеться для всього контролера в цілому.

4.2.2 Функції передньої панелі в режимі "Рег"

Передня панель призначена для оперативного керування контурами регулювання і містить необхідні світлодіодні, цифрові індикатори і клавіатуру.

Передня панель контролера МІК-50 в режимі оперативного керування контурами регулювання представлена на рис. 4.3.



Рисунок 4.3 - Передня панель в режимі оперативного керування контурами регулювання

Однорозрядний дисплей "№" - контур - показує номер контуру регулятора, з яким працює оператор.

На чотирирозрядний дисплей ПАРАМЕТР виводиться поточне значення регульованого параметра. Два світлодіодних індикатора ▼ і ▲ в цій групі сигналізують про спрацювання сигналізації виходу на дисплеї параметра за уставки "менше" або "більше".

На чотирирозрядний дисплей завдання виводиться поточне значення заданої точки.

На трирозрядний дисплей ВИХІД виводиться значення сигналу на виході регулятора. Два світлодіодних індикатора ▼ і ▲ в цій групі сигналізують про спрацювання виходів імпульсного регулятора в напрямку "менше" або "більше".

Чотири світлодіодні індикатори «режим керування» вказують, в якому режимі працює контур:

- КУ - каскадне керування,
- ЛУ - локальне керування,
- РУ - ручне керування,
- СУ - слідкуюче керування.

Передня панель має 8 клавiш, за допомогою яких ведеться оперативне керування контурами регулювання.

4.2.3 Зміна режимів робочого рівня, рівні захисту робочого рівня

На робочому рівні можлива зміна режиму роботи регулятора - здійснення переходу з автоматичного режиму керування (каскадний - КУ і локальний - ЛУ) в ручний режим керування (РУ) і назад, можливо здійснювати зміну значення заданої точки, змінювати значення керуючого впливу (в ручному режимі керування регулятором).

Є рівень захисту для зміни режимів роботи робочого рівня.

4.2.3.1 Зміна режиму роботи регулятора

В регуляторах, які використовуються в контролері МІК-50, є **три** режими роботи керування об'єктом регулювання:

- автоматичний режим роботи, який складається з режимів:
 - каскадний режим керування - КУ
 - локальний режим керування - ЛУ
- ручний режим роботи - РУ.

Режим роботи регулятора - автоматичний (каскадний, локальний) або ручний є *станом, що запам'ятовується*. Після включення живлення регулятор знаходиться в тому режимі, в якому він перебував на момент відключення.

Каскадний режим роботи регулятора вибирається при відповідній конфігурації структури функціонального блоку обраного регулятора.

Більш докладно бібліотека і опис функціональних блоків, представлені в Настанові щодо експлуатування ПРМК.421457.005 РЕ2.

Вибір режиму керування: ручний РУ, локальний ЛУ, каскадний КУ здійснюється натисканням клавiші [P/A] на передній панелі регулятора з наступним натисканням клавiші [↻]. Перехід з ручного режиму керування РУ в каскадний КУ блокований, і можливий тільки після вибору локального режиму керування ЛУ.

Вибір режиму керування супроводжується світінням відповідного світлодіодного індикатора на передній панелі приладу:

- в каскадному режимі світиться індикатор **КУ**
- в локальному режимі світиться індикатор **ЛУ**
- в ручному режимі світиться індикатор **РУ**

4.2.3.2 Автоматичний каскадний або локальний режим роботи регуляторів

Перехід на ручний режим роботи

Автоматичний каскадний або локальний режим роботи

○ РУ

☞ [P/A]

☼ РУ

• В автоматичному каскадному або локальному режимі роботи регулятор керує об'єктом регулювання згідно обраного закону регулювання і з відповідними налаштуваннями користувача.

• В автоматичному режимі роботи індикатор **РУ** на передній панелі погашений. Світиться один з індикаторів **ЛУ** або **КУ**, відповідно до обраного на даний момент режиму.

• Для переходу в *ручний* режим керування необхідно натиснути клавiшу [P/A] на передній панелі регулятора.

• Індикатор **РУ** на передній панелі починає блимати.



- Якщо оператор натиснув клавішу [↵] в процесі миготіння індикатора **РУ** (приблизно 10-15 секунди) - відбудеться *фіксація обраного режиму* і регулятор перейде в режим ручного керування, індикатор **РУ** буде світитися - що буде в подальшому вказувати на ручний режим роботи.

Рівень захисту

- Якщо оператор *не підтверджує* своїх дій натисканням клавіші [↵], то дані дії оператора сприймаються як невірна дія або випадкове перемикання режиму керування.
- Це і представляє *рівень захисту* від випадкового перемикання режиму роботи, індикатор **РУ** перестане блимати і згасне, а регулятор залишиться в автоматичному режимі керування - каскадному або локальному.

4.2.3.3 Ручний режим роботи регуляторів**Перехід на автоматичний локальний режим роботи****Ручний режим роботи****Рівень захисту**

- В ручному режимі роботи оператор з передньої панелі за допомогою клавіш [▲] "більше" і [▼] "менше", керує виходом регулятора, тим самим формує значення керуючого впливу, що подається на виконавчий механізм.

- Індикатор **РУ** на передній панелі світиться. Індикатори **КУ** і **ЛУ** не світяться.

- Для переходу в автоматичний *локальний* режим керування необхідно *двічі* натиснути клавішу [P/A] на передній панелі регулятора.

- Індикатор **ЛУ** на передній панелі починає блимати, якщо оператор натиснув клавішу [↵] в процесі миготіння індикатора **ЛУ** (приблизно 10-15 секунди) - відбудеться *фіксація обраного режиму* і регулятор перейде в режим автоматичного *локального* керування.

- Індикатор **РУ** згасне і засвітиться індикатор **ЛУ** - що буде в подальшому вказувати на автоматичний *локальний* режим роботи.

- Якщо оператор *не підтверджує* своїх дій натисканням клавіші [↵], то дані дії оператора сприймаються як невірна дія або випадкова, відповідно регулятор не змінить режим керування.

- Це і представляє *рівень захисту* від випадкового перемикання режиму роботи, індикатор **ЛУ** перестане блимати і згасне, а регулятор залишиться в ручному режимі керування.

4.2.3.4 Автоматичний локальний режим роботи регуляторів**Перехід на автоматичний каскадний режим роботи.****Автоматичний локальний режим роботи****Рівень захисту**

- В автоматичному локальному режимі роботи регулятор керує об'єктом регулювання згідно обраного закону регулювання і з відповідними налаштуваннями користувача.

- Індикатор **ЛУ** на передній панелі світиться. Індикатори **РУ** і **КУ** не світяться.

- Для переходу в автоматичний *каскадний* режим керування необхідно *тричі* натиснути клавішу [P/A] на передній панелі регулятора.

- Індикатор **КУ** на передній панелі починає блимати, якщо оператор натиснув клавішу [↵] в процесі миготіння індикатора **КУ** - відбудеться *фіксація обраного режиму* і регулятор перейде в режим автоматичного *каскадного* керування.

- Індикатор **ЛУ** згасне і засвітиться індикатор **КУ** - що буде в подальшому вказувати на автоматичний *каскадний* режим роботи.

- Якщо оператор *не підтверджує* своїх дій натисканням клавіші [↵], то дані дії оператора сприймаються як невірна дія або випадкова, відповідно регулятор не змінить режим керування.

- Це і представляє *рівень захисту* від випадкового перемикання режиму роботи, індикатор **КУ** перестане блимати і згасне, а регулятор залишиться в автоматичному локальному режимі керування.

4.2.4 Зміна значення заданої точки регуляторів

Для того щоб змінити задану точку контуру регулювання контролер МІК-50 повинен бути переведений в режим РОБОТА. Так само повинна бути обрана панель індикації регуляторів - світитися індикатор РЕГ. На дисплей **ПАРАМЕТР** виводиться значення вимірюваної величини, а на дисплей **ЗАВДАННЯ** - значення заданої точки.

У регуляторі є задана точка, яка використовується тільки в автоматичному режимі керування. По відношенню до функціонального блоку регулювання задана точка регулятора може бути внутрішньою або зовнішньою.

Внутрішня задана точка змінюється з передньої панелі приладу. Значення внутрішньої заданої точки є значенням, яке запам'ятовується. Після включення живлення регулятор починає роботу з тим значенням і з тим видом заданої точки, яке було на момент відключення.

Зовнішня задана точка регулятора може задаватися, наприклад, з зовнішнього аналогового входу або формуватися іншим функціональним блоком. При обраному виді заданої точки "ЗОВНІШНЯ" можливий тільки її контроль на дисплеї **ЗАВДАННЯ**, змінити її значення з передньої панелі регулятора неможливо.

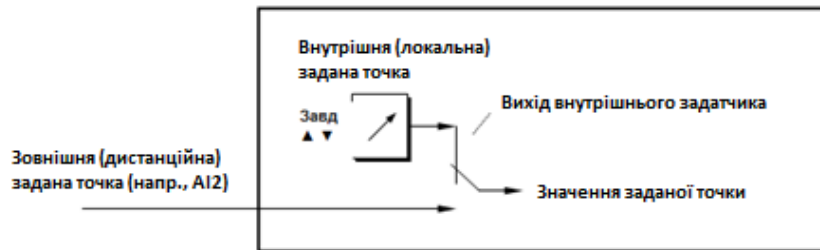


Рисунок 4.4 - Блок-схема формування внутрішньої чи зовнішньої заданої точки

Процедура зміни значення внутрішньої заданої точки

- При обраному регуляторі вибрати відповідний режим індикації зміни заданої точки.
- Для зміни значення внутрішньої (локальної) заданої точки необхідно натиснути клавішу [Завд].
- На передній панелі починає блимати дисплей **ЗАВДАННЯ**. На даному етапі при миготливому дисплеї **ЗАВДАННЯ** можлива зміна значення внутрішньої заданої точки.
- З передньої панелі за допомогою клавіш [▲] "більше" і [▼] "менше", встановіть необхідне значення внутрішньої заданої точки, яка вказана на дисплеї **ЗАВДАННЯ**.
- Якщо оператор натиснув клавішу [↻] в процесі миготіння дисплея **ЗАВДАННЯ** (приблизно 10-15 секунди) - регулятор перейде на режим керування з новим значенням внутрішньої заданої точки.
- Якщо оператор не підтверджує своїх дій натисканням клавіші [↻] в процесі миготіння індикатора ЛУ (приблизно 10-15 секунди), то дані дії оператора сприймаються як невірна дія або випадкова зміна значення.
- Це і представляє рівень захисту від випадкової зміни значення внутрішнього завдання, індикатор ЛУ перестане блимати і почне світитися, а регулятор повернеться в роботу з колишнім значенням внутрішньої (локальної) заданої точки.

☞ [Завд]

ЗАВДАННЯ
015.0

☞ [▲]

☞ [▼]

☞ [↻]

Рівень захисту

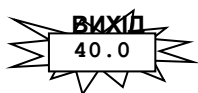
Примітка. При зміні заданої точки регулятора діють режими прискореної зміни значень - див. рис. 4.2.

4.2.5 Зміна значення керуючого впливу

- Для зміни значення керуючого впливу, регулятор повинен знаходитися в ручному режимі керування. Якщо регулятор знаходиться в автоматичному режимі, його необхідно перевести в ручний режим керування - див. розділ 6.4.1. Індикатор РУ на передній панелі світитися. Обрано ручний режим керування.
- В ручному режимі роботи оператор з передньої панелі за допомогою клавіш [▲] "більше" і [▼] "менше", керує виходом регулятора, тим самим формує значення керуючого впливу, що подається на виконавчий механізм через ключі БІЛЬШЕ-МЕНШЕ або аналоговий вихід, в залежності від обраного типу регулятора (див. параметри відповідного функціонального блоку регулювання).
- Значення вихідного сигналу в % (в залежності від обраної структури регулятора) відображає значення на дисплеї **ВИХІД**:
 - вихідного аналогового сигналу,
 - значення видаваної потужності на вихідні ключі БІЛЬШЕ-МЕНШЕ,
 - зовнішній сигнал положення механізму.

ВИХІД

20.0



ВИХІД
40.0

• При зміні значення керуючого впливу після першого натискання будь-якою клавішею [▲] "більше" або [▼] "менше" починає блимати дисплей **ВИХІД**, або світлодіодні індикатори ▲ або ▼, вказуючи оператору який параметр (сигнал) в даний момент змінюється.

• Після закінчення зміни значення керуючого впливу, по відпуску клавіш [▲] "більше" або [▼] "менше" після закінчення 3-4 секунд дисплей **ВИХІД** перестає блимати, а значення виходу фіксується в енергонезалежній пам'яті.

Примітка. При зміні керуючого впливу регулятора діють режими прискореної зміни значень - див. рис. 4.2.

4.3 Оперативне керування програмними задавачами

4.3.1 Загальні правила

Для того, щоб вести оперативне керування програмними задавачами, контролер МІК-50 повинен бути переведений в режим РОБОТА. Так само повинна бути обрана панель індикації програмного задавача - світитися індикатор ПРГ.

У контролері можна організувати від 0 до 9 програмних задавачів.

Оперативне керування ведеться за виборчим принципом: вибирається номер і для нього контролюються і змінюються номери кроків задавача.

4.3.2 Функції передньої панелі в режимі "Прг"

Передня панель призначена для оперативного керування контурами регулювання і містить необхідні світлодіодні, цифрові індикатори і клавіатуру.

Передня панель контролера МІК-50 в режимі оперативного керування контурами регулювання представлена на рисунку 4.5.



Рисунок 4.5 - Передня панель в режимі оперативного керування програмним задавачем

Однорозрядний дисплей "№" - показує номер програмного задавача, з яким працює оператор.

На чотирирозрядний дисплей ПАРАМЕТР виводиться поточне значення, що подається на вихід програмного задавача.

На чотирирозрядний дисплей завдання виводиться час до закінчення поточного кроку програми.

На трирозрядний дисплей ВИХІД поточний крок програмного задавача.

Три світлодіодні індикатори вказують, в якому стані працює контур:

- ▲ - програмний задавач в режимі «робота»,
- - програмний задавач в режимі «пауза»,
- - програмний задавач в режимі «стоп».

Лицьова панель має 8 клавіш, за допомогою яких ведеться оперативне керування контурами регулювання.

4.3.3 Зміна режимів робочого рівня, рівні захисту робочого рівня

На робочому рівні можлива зміна режиму роботи («робота», «пауза», «стоп») - здійснення переходу з режиму робота в режим пауза, з режиму паузи в режим стоп, з режиму стоп в режим робота і навпаки.

Є рівень захисту для зміни режимів. Якщо оператор не підтверджує своїх дій натисканням клавіші [↵], то дані дії оператора сприймаються як невірна дія або випадкова, відповідно регулятор не змінить режим керування.

4.3.3.1 Зміна режиму програмних задавачів

Режим роботи програмного задавача - є *станом, який запам'ятовується*. Після включення живлення регулятор знаходиться в тому режимі і на тому ж кроці, в якому він перебував на момент відключення.

Більш докладно бібліотека і опис функціональних блоків, представлені в Настанові щодо експлуатування *ПРМК.421457.005 РЕ2*.

Вибір режиму керування: робота, пауза, стоп здійснюється натисканням клавіші **[P/A]** на передній панелі регулятора з наступним натисканням клавіші **[↺]**.

Вибір режиму керування супроводжується світінням відповідного світлодіодного індикатора на передній панелі приладу.

4.3.3.2 Перехід між режимами

- ☛ **[P/A]**
 - Для переходу в інший режим необхідно натиснути клавішу **[P/A]** на передній панелі регулятора.



При цьому почне блимати один з індикаторів ,  або .

- ☛ **[↺]**
 - Для переходу в той чи інший режим потрібно при мерехтінні відповідного індикатора підтвердити його клавішею «Ввід».

- Рівень захисту**
 - Якщо оператор не натиснув клавішу **[↺]** в процесі миготіння одного з індикаторів - фіксація обраного режиму не відбудеться.

4.3.4 Зміна кроку програмного задавача

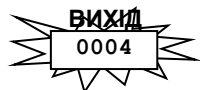
Для того, щоб змінити крок програмного задавача, контролер МІК-50 повинен бути переведений в режим РОБОТА. Так само повинна бути обрана панель індикації програмного задавача - світиться індикатор Прг. На дисплей **ВИХІД** виводиться номер поточного кроку програмного задавача/

Крок програмного задавача є *запам'ятовується значенням*. Після включення живлення програмний задавач починає роботу з того кроку, на якому був на момент відключення.

Процедура зміни кроку програмного задавача

- При обраному відповідному режимі індикації вибрати цікавий номер програмного задавача (1-9).

- ☛ **[Завд]**
 - Для зміни номера кроку програмного задавача необхідно натиснути клавішу **[Завд]**.



- На передній панелі починає блимати дисплей **ВИХІД**. На даному етапі при миготливому дисплеї **ВИХІД** можлива зміна значення внутрішньої заданої точки.

- ☛ **[▲]**
 - З передньої панелі за допомогою клавіш **[▲]** "більше" і **[▼]** "менше", встановити необхідний крок, який відображається на дисплеї **ВИХІД**.



- ☛ **[↺]**
 - Якщо оператор натиснув клавішу **[↺]** в процесі миготіння дисплея **ВИХІД** - задавач перейде на обраний крок.

- Рівень захисту**
 - Якщо оператор не підтверджує своїх дій натисканням клавіші **[↺]** в процесі миготіння індикатора **ВИХІД** то перехід на обраний крок не відбудеться.

4.4 Оперативне керування панелями відображення параметрів, заданих користувачем (панель користувача)

4.4.1 Загальні правила

Для того, щоб вести оперативне керування панелями індикації, контролер МІК-50 повинен бути переведений в режим РОБОТА. Так само повинна бути обрана панель індикації - світиться індикатор Інд

У контролері можна організувати від 0 до 9 панелей індикації.

Оперативне керування ведеться за виборчим принципом: вибирається номер і для нього контролюються і задаються параметри.

4.4.2 Функції передньої панелі в режимі "Інд"

Передня панель призначена для оперативного керування і містить необхідні світлодіодні, цифрові індикатори і клавіатуру.

Передня панель контролера МІК-50 в режимі оперативного керування представлена на рис. 4.6.



Рисунок 4.6 - Передня панель в режимі оперативного керування програмним задавачем

Однорозрядний дисплей "№" - показує номер панелі індикації, з яким працює оператор.

На чотирирозрядний дисплей ПАРАМЕТР, ЗАВДАННЯ і трирозрядний ВИХІД виводиться поточні значення зв'язкових параметрів.

Передня панель має 8 клавіш, за допомогою яких ведеться оперативне керування контурами індикації.

4.4.3 Зміна заданої точки панелі індикації

Для того, щоб змінити вихід функціонального блоку індикації, контролер МІК-50 повинен бути переведений в режим РОБОТА. Так само повинна бути обрана панель індикації - світиться індикатор Інд.

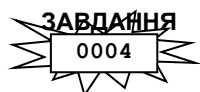
Вихід даного функціонального блоку є значенням, яке запам'ятовується. Після включення живлення блок індикації починає роботу з тим же виходом, що і був на момент відключення.

Процедура зміни виходу блоку індикації

- При обраному відповідному режимі індикації вибрати номер панелі індикації, який цікавить (1-9).

☛ [Завд]

- Для зміни номера кроку програмного задавача необхідно натиснути клавішу [Завд].



- На передній панелі починає блимати дисплей **ЗАВДАННЯ**. На даному етапі при миготливому дисплеї **ЗАВДАННЯ** можлива зміна виходу функціонального блоку індикації.

☛ [▲]

☛ [▼]

- З передньої панелі за допомогою клавіш [▲] "більше" і [▼] "менше", встановити необхідний вихід.

☛ [↵]

- Якщо оператор натиснув клавішу [↵] в процесі миготіння дисплея **ЗАВДАННЯ** - вихід зміниться на той який був заданий.

4.5 Оперативне керування панелями контролю входів і виходів функціональних блоків

4.5.1 Загальні правила

Для того щоб переглянути вхід або вихід функціонального блоку, контролер МІК-50 повинен бути переведений в режим РОБОТА. Так само повинна бути обрана відповідна панель індикації - входів або виходів функціональних блоків - світиться індикатор Вх або Вих.

4.5.2 Функції передньої панелі в режимі "Вх" або "Вих"

Передня панель призначена для оперативного керування і містить необхідні світлодіодні, цифрові індикатори і клавіатуру.

Передня панель контролера МІК-50 в режимі оперативного керування представлена на рис. 4.7.



Рисунок 4.7 - Передня панель в режимі індикації вхідних параметрів функціональних блоків

Перших 2 розряди дисплея ПАРАМЕТР вказують на номер функціонального блоку, а 3,4 розряди - на номер входу або виходу цього функціонального блоку, який потрібно відобразити. На дисплей завдання виводиться поточне значення параметра.

4.6 Оперативне керування панеллю контролю і керування параметрами функціональних блоків

4.6.1 Загальні правила

Для того щоб переглянути або редагувати параметр функціонального блоку, контролер МІК-50 повинен бути переведений в режим РОБОТА. Так само повинна бути обрана панель індикації параметрів функціональних блоків - світиться індикатор ПРМ. Параметру, який потрібно відредагувати, також потрібно присвоїти прапор дозволу програмування в режимі **РОБОТА** (див. п. 5.2.1.4) - прапорець «Pch» при програмуванні з програмного пакету «Альфа».

4.6.2 Передня панель

Передня панель призначена для оперативного керування і містить необхідні світлодіодні, цифрові індикатори і клавіатуру.

Передня панель контролера МІК-50 в режимі оперативного керування представлена на рис. 4.8.



Рисунок 4.8 - Передня панель в режимі індикації параметрів функціональних блоків

Перших 2 розряди чотирирозрядного дисплея ПАРАМЕТР вказують на номер функціонального блоку, а 3,4 розряди - на номер параметра функціонального блоку, який потрібно відобразити або редагувати. На дисплей завдання виводиться поточне значення обраного параметра.

4.6.3 Зміна обраного параметра функціонального блоку

Параметр функціонального блоку є значенням, яке запам'ятовується. Після включення живлення блок починає роботу з тим же параметром, що був відредагований на момент відключення.

Процедура зміни параметра функціонального блоку

- При обраному відповідному режимі індикації і редагування параметрів функціональних блоків. Вибрати необхідний номер функціонального блоку і номер параметра, який потрібно відредагувати.

- ☛ [▲] • З передній панелі за допомогою клавiш [▲] "більше" і [▼] "менше", встановити необхідне значення параметра функціонального блоку.
- ☛ [▼] • Якщо оператор натиснув клавiшу [↵] - вихід зміниться на той, який був заданий.

4.7 Контроль помилок

4.7.1 Загальне призначення

Контролер МІК-50 оснащений функцією визначення помилок, при виникненні яких блимає індикатор меню «Ош», на даному рівні меню є можливість перегляду типу і коду помилки несправностей (див. таблицю 5.6.2).

4.7.2 Передня панель

Передня панель призначена для оперативного виявлення помилок і містить необхідні світлодіодні, цифрові індикатори і клавiатуру.

Передня панель контролера МІК-50 в режимі оперативного керування представлена на рис. 4.9.



Рисунок 4.9 - Передня панель в режимі індикації помилок

Перших 2 розряди чотирирозрядного дисплея ПАРАМЕТР вказують на кількість помилок, а 3,4 розряди - на номер обраної помилки. На дисплей завдання виводиться тип обраної помилки, а на дисплей ВИХІД код помилки (або в режимі програмування параметр 6.04).

Дане меню призначено тільки для індикації типу і коду помилки.

5 Програмування, налаштування і контроль

5.1 Передня панель в режимі програмування

Для технологічного програмування, налаштування і контролю контролера МІК-50 використовуються індикатори і клавіші передньої панелі.

Передня панель контролера МІК-50 в режимі програмування і налаштування представлена на рисунку 5.1.



Рисунок 5.1 - Передня панель контролера МІК-50 в режимі програмування

5.1.1 Індикатори і дисплеї

Світлодіодні індикатори сигналізують про режим роботи, з обраною процедурою і помилках. На цифрові семисегментні індикатори виводяться номери і значення параметрів.

Дисплей

Призначення дисплея в режимі програмування

- **КАНАЛ (№)** Відоображає номер рівня програмування.
- **ПАРАМЕТР** Відоображає номер обраного параметра.
- **Завдання** Відоображає значення параметра програмування або конфігурування.
- **ВИХІД** На даний дисплей виводяться значення допоміжних параметрів.

Індикатор

Призначення індикатора в режимі програмування

- **ПР** Світлиться, якщо контролер знаходиться в режимі ПРОГРАМУВАННЯ. Не світлиться, якщо контролер знаходиться в режимі РОБОТА.
- **ОТ** Відоображає наявність відмов.
- **ОШ** Відоображає наявність помилок.

5.1.2 Клавіатура

Клавіші використовуються для вибору рівня програмування, режимів, для зміни параметрів, запуску тестів і т. д.

Клавіша або комбінація

Призначення клавіш в режимі програмування

Комбінація клавіш
[↺] Меню +
[№кн ↓]

Використовується для переходу в режим програмування. Про перехід в режим ПРОГРАМУВАННЯ свідчить світіння індикатора ПР. При цьому в режимі програмування функціональні блоки не виконуються і в контролері можна змінювати всі запрограмовані параметри, блоки, конфігурацію, константи

Комбінація клавіш
[↺] Меню +
[№кн ↑]

Використовується для переходу в режим РОБОТА. При переході в режим РОБОТА індикатор ПР гасне і засвітиться індикатор РБ. У режимі роботи можна контролювати сигнали і параметри, але ніякі параметри крім коефіцієнтів змінювати не можна.

- [↺] Меню У режимі ПРОГРАМУВАННЯ дана клавіша виконує функцію відміни виконаних дій,

операцій.

«[↺] Меню» - клавіша відміни. Натискання цієї клавіші скидає викликані параметри, залишаючи на дисплеї лише перший параметр. Якщо клавіша «[↺] Меню» натискається до останнього натискання клавіші «[↺] Ввід», встановлені параметри в пам'ять не вводяться.

- [↺] Ввід
Клавіша призначена для підтвердження виконуваних дій, операцій і для фіксації значень, які вводяться. Наприклад, фіксація вводу зміненого значення параметра, а також проходження по рівням програмування і т. п.
«[↺] Ввід» - клавіша має подвійне призначення: вона використовується для вибору потрібного параметра і для вводу встановлених параметрів в пам'ять. У кожній операції з програмування, налаштування і контролю використовується кілька параметрів. Виклик цих параметрів на дисплей здійснюється послідовно: при кожному натисканні клавіші «[↺] Ввід» на відповідний дисплей викликається черговий параметр, який бере участь в даній операції. Цей параметр при необхідності може змінюватися за допомогою клавіш «[▲]», «[▼]».
Після того, як всі параметри, які беруть участь в даній процедурі, будуть викликані і встановлені, чергове (останнє натискання клавіші «[↺] Ввід» скидає викликані параметри.
Крім того, в режимі програмування це останнє натискання клавіші «[↺] Ввід» вводить встановлені параметри в пам'ять.
- [↱] ↑
Використовується для зміни номера рівня меню в сторону збільшення.
- [↱] ↓
Використовується для зміни номера рівня меню в сторону зменшення.
- [Завд.]
Використовується для інверсії вхідного сигналу при конфігуруванні зв'язків на рівні 3.
- [▲] Знач.
Клавіша "більше". Кожного разу при натисканні клавіші здійснюється збільшення значення змінюваного параметра. При утриманні цієї клавіші в натиснутому положенні збільшення значень відбувається безперервно.
- [▼] Знач.
Клавіша "менше". Кожного разу при натисканні клавіші здійснюється зменшення значення змінюваного параметра. При утриманні цієї клавіші в натиснутому положенні зменшення значень відбувається безперервно.

Примітка. При зміні значень параметрів діють режими прискореної зміни значень - див. рис. 4.2.

5.1.3 Режим програмування і роботи

Контролер може перебувати в одному з двох режимів: програмування (ПР) або роботи (РБ). У режимі програмування програма контролера не працює. В цьому режимі стан всіх його виходів, таймерів, лічильників та комірок накопичення припинено, а на передній панелі світиться індикатор ПР.

У режимі програмування можна змінювати всі параметри, як контролера в цілому, так і функціональних блоків.

У режимі роботи світиться світлодіодний індикатор РБ (ПР не світиться).

У режимі роботи контролер включений в режим керування. При переході в цей режим робота контролера починається з того стану, в якому він знаходився в момент переходу в режим програмування (це вірно лише для тієї частини структури функціональних блоків, яка не змінювалася в режимі програмування).

У режимі роботи можна контролювати параметри і сигнали, а також змінювати коефіцієнти. При переході з режиму «програмування» в режим «робота» контури регулювання включаються в роботу безконтактно.

При наявності відмов в контролері неможливо перейти в режим роботи контролера до повного усунення відмов.

5.2 Технологічне програмування і тестування

5.2.1 Процедура програмування

Виклик режиму ПРОГРАМУВАННЯ захищений паролем і здійснюється з режиму РОБОТА тривалим, більше 3-х секунд, натисканням комбінації клавіш **Меню** + [↱] ↓.

Після цього на дисплей ПАРАМЕТР виводяться символи "PASS" - вводу пароля. На дисплей ЗАВДАННЯ виводиться миготливе значення пароля: «0000».

За допомогою клавіші ▲ ввести пароль: «0002» і короткочасно натиснути клавішу [↺].

Якщо пароль введений *не вірно* - прилад перейде в *режим РОБОТА*.

Якщо пароль введений *вірно* - то прилад перейде в *режим ПРОГРАМУВАННЯ*.

На перехід в режим ПРОГРАМУВАННЯ вказує індикатор ПР, який світиться

У режимі програмування задаються все програмовані параметри контролера, що визначають його функціональну структуру.

Елементи передньої панелі (дисплеї, індикатори, клавіші) в режимі програмування представлені в розділі 5.1. Формат індикації інформації на дисплеях при програмуванні і тестуванні наведено на рисунку 5.1.

У контролері є вісім процедур (і відповідно вісім рівнів) програмування, які представлені нижче. Кожна процедура програмування має свій рівень, відображається на дисплеї «№» (КАНАЛ). У наступних розділах наводиться докладний опис кожної процедури технологічного програмування і тестування.

Стан дисплея «№» (КАНАЛ) Номер рівня	Найменування рівня і процедури програмування
1	Налаштування кількості функціональних блоків, кількості контурів регулювання, програмних задавачів і кількості призначених для користувача панелей індикації, керування і компіляції програми
2	Програмуються функціональні блоки в програмі користувача, номер, тип блоку, базова адреса параметрів і модифікатор кількості входів
3	Програмуються зв'язки функціонального блоку в програмі користувача
4	Налаштування параметрів функціональних блоків
5	Тестування дискретних і аналогових входів-виходів, калібрування аналогових входів і калібрування аналогових виходів
6	Системні параметри (версія ПО, вільна пам'ять програм, вільна пам'ять даних, мережева адреса, швидкість мережевого обміну, тайм-аут)
7	На даному рівні проводиться контроль відмов при програмуванні
8	На даному рівні проводиться збереження програми користувача, налаштувань і параметрів в енергонезалежній пам'яті контролера

5.2.1.1 Встановлення кількості блоків і компіляція програми

На даному рівні програмування встановлюється необхідна кількість функціональних блоків, кількість контурів регулювання (регуляторів), кількість програмних задавачів, а також кількість призначених для користувача панелей індикації і керування.

Таблиця 5.1 - Програмування контролера

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
1	00 ... 99 Кількість функціональних блоків	00 ... 09 Кількість контурів регулювання	0000 ... 0009 Кількість програмних задавачів	000 ... 009 Кількість призначених для користувача панелей

Після вводу названої вище інформації в контролері формується виконавчий програмний модуль програми користувача, завантаженої з комп'ютера або введеної з передньої панелі.

Увага! Дану операцію необхідно виконати перед збереженням програми в незалежну пам'ять (рівень 8).

При введенні значення «00» в 1-му та 2-му розряді дисплея ПАРАМЕТР проводиться очищення програми користувача.

При вводі параметрів даного рівня можливе світіння індикатора відмова ОТ, в даному випадку необхідно перевірити правильність програмування функціональних блоків, програмування зв'язків блоків, встановлення та налаштування параметрів, або підтвердити ще раз все значення даного рівня.

5.2.1.2 Програмування функціональних блоків

На даному рівні програмується номер функціонального блоку в програмі користувача, тип блоку (згідно бібліотеці функціональних блоків), базова адреса параметрів і модифікатор кількості входів і/або параметрів.

Таблиця 5.2 - Програмування контролера

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
2	00 ... 99 Номер блоку	00 ... 99 ... Тип блоку	0000 ... 0300 Базова адреса параметрів	001 ... 012 ** Модифікатор кількості входів і параметрів.

* Див. бібліотеку функціональних блоків.

** Для блоків, які не мають модифікатора, цей параметр завжди дорівнює 001.

5.2.1.3 Програмування зв'язків

На даному рівні програмуються зв'язки функціонального блоку в програмі користувача.

Таблиця 5.3 - Програмування контролера

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
3	00 ... 99	01 ... 99 ...	0000 ... 0099	01 ... 12 ** або -01 ... -12 **
	Номер блоку	Номер входу	Номер блоку	Номер виходу **

* 00 ... N - усі входи блоків (N - входи)

(N + 1) ... (N + M) - усі властивості блоку (M - властивостей).

У кожного блоку повинні бути пов'язані всі входи, інакше буде видаватися сигнал відмови (відмова №6 - не підключений вхід). Також можна пов'язувати і властивості блоку, для того щоб в кожному циклі програми записувати в властивість даного блоку значення потрібного виходу іншого блоку.

** При програмуванні зв'язків, після вводу значення номера виходу на дисплеї ВИХІД, натискання клавіші [Завд] встановлює інверсію даного зв'язку, що відображається символом «-».

5.2.1.4 Налаштування параметрів

На даному рівні відбувається налаштування параметрів функціональних блоків.

Таблиця 5.4 - Програмування контролера

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
4	00 ... 99	01 ... 99	-9999 ... 9999	000, 001
	Номер блоку	Номер параметру	Значення параметрів	Дозвіл зміни параметрів *

* Установка даного значення дозволяє або забороняє робити зміну даного параметра в режимі РОБОТА. Для вимірювання параметра потрібно в режимі роботи контролера перейти на панель індикації і редагування параметрів функціональних блоків (див. П.6.1.2).

Стан даного значення:

000 - заборонено змінювати даний параметр в режимі РОБОТА,

001 - дозволено змінювати даний параметр в режимі РОБОТА.

5.2.1.5 Тестування і калібрування входів-виходів

На даному рівні проводиться тестування дискретних і аналогових входів-виходів контролера, а також автоматичне і ручне калібрування аналогових входів, і калібрування аналогових виходів.

Таблиця 5.5 - Програмування контролера

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
5	01 Тест аналогових входів AI1-AI8	Номер входу	xxxx - значення вхідного сигналу (%)	000
		01 - 1-й вхід	xxxx - значення вхідного сигналу, що відповідає початку шкали (%)	001
			xxxx - значення вхідного сигналу, що відповідає кінцю шкали (%)	002
		02 - 2-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		03 - 3-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		04 - 4-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		05 - 5-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		06 - 6-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		07 - 7-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		08 - 8-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		09 - 9-й вхід	Аналогічно 1-му входу (для MIK-50-16 і MIK-50-17 - компенсація ТП)	
	02 Тест аналогових виходів AO1, AO2	Номер виходу	xxxx - зміна значення виходу (▲, ▼)	000
		01 - 1-й вихід	xxxx - зміщення виходу, в % xxxx - коефіцієнт підсилення, в од.	001 002
		02 - 2-й вихід (або для АО моделі MIK-50-26)	Аналогічно 1-му виходу	-/-

Таблиця 5.5 - Програмування контролера

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
5	03 Тест дискретних входів DI1-DI3	Номер входу	0000 - вхід відключений	000
		01 - 1-й вхід	0001 - вхід включений (подано = 24В)	
		02 - 2-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		03 - 3-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
	04 Тест дискретних виходів DO1-DO5	Номер виходу	0000 - вихід відключений	000
		01 - 1-й вихід	0001 - вихід включений	
		02 - 2-й вихід	Аналогічно 1-му виходу	
		03 - 3-й вихід	Аналогічно 1-му виходу	
		04 - 4-й вихід	Аналогічно 1-му виходу	
		05 - 5-й вихід	Аналогічно 1-му виходу	
	05 Автоматичне калібрування аналогових входів AI1-AI8	Номер входу 01 - 1-й вхід	xxxx - Стан фізичного входу Автоматичне калібрування не проводиться	000
			xxxx - Стан фізичного входу Автоматичне калібрування початку шкали	001
			xxxx - Стан фізичного входу Автоматичне калібрування кінця шкали	002
		02 - 2-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		03 - 3-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		04 - 4-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		05 - 5-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		06 - 6-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		07 - 7-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		08 - 8-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		09 - 9-й вхід	Аналогічно 1-му входу (для MIK-50-16 і MIK-50-17 - компенсація ТП)	
	06 Ручне калібрування початку шкали аналогових входів AI1-AI8	Номер входу	xxxx - Стан фізичного входу Ручне калібрування початку шкали	000 - не зберігати 001 - зберігати
		01 - 1-й вхід		
		02 - 2-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		03 - 3-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		04 - 4-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		05 - 5-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		06 - 6-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		07 - 7-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		08 - 8-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		09 - 9-й вхід	Аналогічно 1-му входу (для MIK-50-16 і MIK-50-17 - компенсація ТП)	
	07 Ручне калібрування кінця шкали аналогових входів AI1-AI8	Номер входу	xxxx - Стан фізичного входу Ручне калібрування кінця шкали	000 - не зберігати 001 - зберігати
		01 - 1-й вхід		
		02 - 2-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		03 - 3-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		04 - 4-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		05 - 5-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		06 - 6-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		07 - 7-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		08 - 8-й вхід	Аналогічно 1-му входу	
		09 - 9-й вхід	Аналогічно 1-му входу (для MIK-50-16 і MIK-50-17 - компенсація ТП)	
	08 Ручне калібрування початку шкали аналогового виходу AO1- AO2	Номер виходу	xxxx - Значення, що подається на вихід при калібрування початку шкали	000 - не зберігати 001 - зберігати
		01 - 1-й вихід		
		02 - 2-й вихід для АО моделі MIK-50-26	Аналогічно 1-му виходу	

Таблиця 5.5 - Програмування контролера

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
5	09 Ручне калібрування кінця шкали аналогового виходу АО1- АО2	Номер виходу	xxxx - Значення, що подається на вихід при калібрування кінця шкали	000 - не зберігати
		01 - 1-й вихід		001 - зберігати
	10 Калібрування таймера реального часу	02 - 2-й вихід для АО моделі МК-50-26	Аналогічно 1-му виходу	
		01 - секунди	0000 - 0059	000 - не зберігати 001 - зберігати
		02 - хвилини	0000 - 0059	
		03 - годинник	0000 - 0023	
		04 - день тижня	0001 - 0007	
		05 - число місяця	0001 - 0031	
		06 - місяць	0001 - 0012	
		07 - рік	0000 - 0099 (2000 - 2099)	

5.2.1.6 Системні параметри

На даному рівні відбувається налаштування системних параметрів контролера і контроль помилок.

Таблиця 5.6.1 - Програмування регулятора

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
6	01 Системні параметри	01 Версія програмного забезпечення	00.xx де: 00 - код моделі контролера xx - номер версії	000
		02 Не вик.		000
	02 Параметри мережевого обміну	01 Мережева адреса	0000 - 0255 (0000 - відключений від мережі)	000
		02 Швидкість мережевого обміну, біт/сек	0000 - 2400 0001 - 4800 0002 - 9600 0003 - 14400 0004 - 19200 0005 - 28800 0006 - 38400 0007 - 57600 0008 - 76800 0009 - 115200 0010 - 230400 0011 - 460800 0012 - 921600	000
		03 Тайм-аут	див. розділ 3.4, таблиця 3.1 (Тайм-аут кадру запиту в системних тактах 1 такт = 250 мкс)	000
		04 Протокол обміну **	0000 - Modbus RTU (стандарт «Мікрол») 0001 - Modbus RTU (стандарт «Modicon»)	000
		05 Послідовність**	0000 - «3-2-1-0» 0001 - «1-0-3-2» 0002 - «0-1-2-3»	000
		06 Контроль парності	0000 - без контролю парності 0001 - контроль по парності 0002 - контроль за непарністю	000
		07 Стоп-біт	0000 - один стоп-біт 0002 - два стоп-біта	000

Таблиця 5.6.1 - Програмування регулятора

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
	03 Ресурс системи	01 Вільна пам'ять програм	xxxx 0000 - 0200*	000
		02 Вільна пам'ять вихідних регістрів	xxxx 0000 - 0400*	000
		03 Вільна пам'ять параметрів (властивостей)	xxxx 0000 - 0320*	000
	04 Системні помилки	00-99 Номер помилки	0000 - 0002 Тип помилки Див. Табл.5.6.2	000 - 999 Код помилки Див. табл. 5.6.2

* У даному параметрі вказується кількість записів, один запис дорівнює 4 байта (наприклад, номер блоку, номер входу, номер блоку, номер виходу).

** Налаштовується для обміну даними з приладами сторонніх виробників (наприклад, панелями оператора фірм Siemens, Weintek, та інші). Більш детально дивіться в пункті 3.4.2-3.4.4.

**Типи (коди) системних і програмованих ПОМИЛОК,
відображених на рівні 6, підрівні 04, зазначених в таблиці 5.6.2**

Таблиця 5.6.2 - Типи помилок контролера

Тип помилки	Код помилки	Причина помилки	Метод усунення помилки
01	01	Помилка аналогового входу AI1 Сигнал на вході вийшов за діапазон шкали	Усунути причину виходу сигналу за діапазон шкали (або калібрувати шкалу)
	...		
	08	Помилка аналогового входу AI8 Сигнал на вході вийшов за діапазон шкали	
02	01	Помилка при зверненні до зовнішньої енергонезалежної пам'яті EEPROM	1. Вимкнути, а потім включити контролер 2. Замінити модуль розширення
	02	Помилка при зверненні до таймера реального часу модуля процесора	1. Вимкнути, а потім включити контролер
	03	Помилка при зверненні до вузла ЦАП АО2 2-го каналу модуля розширення	1. Вимкнути, а потім включити контролер 2. Замінити модуль розширення
	04	Помилка при зверненні до вузла ЦАП АО3 3-го каналу модуля розширення	1. Вимкнути, а потім включити контролер 2. Замінити модуль розширення
	05	Помилка при зверненні до вузла ЦАП АО4 4-го каналу модуля розширення	1. Вимкнути, а потім включити контролер 2. Замінити модуль розширення
	06	Помилка при зверненні до вузла каналів дискретного вводу/ виводу модуля розширення 1 групи (1-8 дискретний ввід/вивід)	1. Вимкнути, а потім включити контролер 2. Перевірити вірність вказаного модуля розширення (пункт меню 6.01.02) 3. Замінити модуль розширення
	07	Резерв	
	08	Помилка при зверненні до вузла каналів дискретного вводу/ виводу модуля розширення 2 групи (9-16 дискретний ввід/вивід)	1. Вимкнути, а потім включити контролер 2. Перевірити вірність вказаного модуля розширення (пункт меню 6.01.02) 3. Замінити модуль розширення

5.2.1.7 Контроль відмов

На даному рівні проводиться контроль відмов при програмуванні.

Таблиця 5.7.1 - Програмування контролера

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
7	00 ... 99 номер відмови	01 ... 05 Тип (код) відмови - див. табл.5.7.2	xxxx Службова інформація	xxx Службова інформація
		06 Тип (код) відмови - див. табл.5.7.2	0000-0099 Номер блоку	0000-0099 Номер входу (не підключеного)
		07 Тип (код) відмови - див. табл.5.7.2	0000-0099 Номер блоку *1	0000-0099 Номер блоку *1
		08 Тип (код) відмови - див. табл.7.7.2	0000-0099 Номер блоку	0000-0099 Номер входу блоку програмованого відмови

Примітка.

*1. На таких дисплеях вказуються номери блоків, в яких на етапі програмування відбулося «перекриття» областей адрес параметрів.

Перейти в режим «роботи» при наявності відмов неможливо. Їх потрібно виправити в режимі програмування.

Помилки (табл. 5.6.2) можна бачити і в режимі «роботи». Для цього потрібно перейти в режим панелі відмов і помилок:

ОШ ОТ
(□ □ □ □ □ □ ■ ■)

При цьому буде можливість переглянути один за одним коди всіх помилок. На дисплеї буде видно порядковий номер помилки, код помилки, і додаткова інформація.

**Типи (коди) ВІДМОВ,
які відображені на рівні 7, зазначених в таблиці 5.7.1**

Таблиця 5.7.2 - Типи відмов контролера

Код відмови	Причина відмови	Метод усунення відмови
01	Відмова енергонезалежної зовнішньої EEPROM	1. Вимкнути, а потім включити контролер
02	Помилка при тестуванні і діагностиці ОЗУ (RAM, оперативної пам'яті) процесора на етапі початкової ініціалізації контролера	1. Вимкнути, а потім включити контролер
03	Невідповідність контрольної суми CRC області редагування конфігурування та контрольної суми CRC виконавчого модуля	1. Знайти і усунути невідповідність у програмі чи, якщо не потрібно усувати невідповідність - вимкнути, а потім включити контролер. 2. Виконати операцію завантаження (рівень 1), якщо невідповідність має бути завантажена. При цьому, завантаження на рівні 1 контролює обсяг використовуваної пам'яті, зв'язку блоків і саму програму користувача.
04	Невідповідність контрольної суми CRC завантаженої програми користувача і контрольної суми CRC збереженої програми користувача	1. Виконати операцію збереження (див. рівень 8), якщо невідповідність має бути збережена. 2. Якщо не потрібно усувати невідповідність - вимкнути, а потім включити контролер.
05	Помилка контрольної суми CRC виконуваної програми користувача в ОЗУ (здійснення контролю під час роботи)	1. Вимкнути, а потім включити контролер для ініціалізації тестів початкового завантаження контролера
06	Відмова програми користувача Не підключений вхід	1. При виникненні даного відмови на індикації вказується номер непідключеного входу. Знайти і усунути помилку конфігурування зв'язків функціональних блоків.

Продовження таблиці 5.7.2 - Типи відмов контролера

07	Неправильний розподіл базових адрес функціональних блоків (збіг базових адрес в декількох блоках) Див. табл. 5.7.2	1. При виникненні даної відмови на індикації вказуються номери блоків з базовими адресами, що співпали. Знайти і усунути помилку конфігурування функціональних блоків.
08	Програмована відмова	1. Локалізувати несправність згідно запрограмованої логіки роботи формування програмованих відмов

5.2.1.8 Збереження програми користувача і налаштувань в енергонезалежній пам'яті

На даному рівні проводиться збереження програми користувача, налаштування і параметрів в енергонезалежній пам'яті контролера.

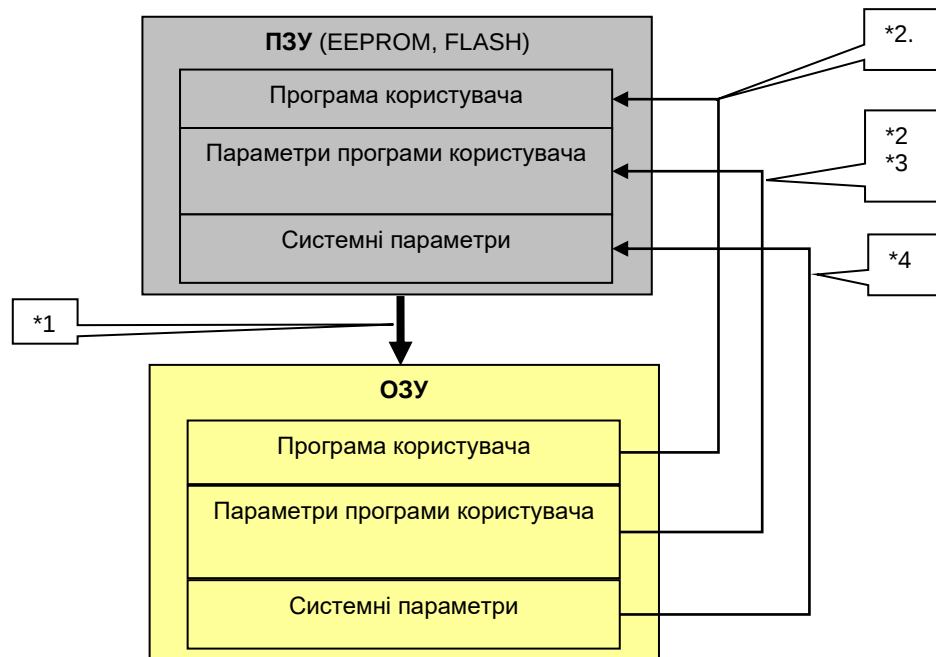
Таблиця 5.8 - Програмування контролера

Дисплей «№» КАНАЛ Номер рівня	Дисплей ПАРАМЕТР		Дисплей ЗАВДАННЯ	Дисплей ВИХІД
	1-й, 2-й розряд	3-й, 4-й розряд		
8	00 ... 99	01 ... 99	0000 - не записати в енергонезалежну пам'ять	000
	Індикація заданої кількості блоків	Індикація задіяної кількості блоків	0001 - записати в енергонезалежну пам'ять	000

Примітка.

Зміна в режимі РОБОТА наступних параметрів НЕ вимагає команди збереження на рівні 8. Дані зміни зберігаються автоматично:

- 1) Оперативних параметрів (режими роботи регуляторів, програмних задавачів, значення заданої точки регулятора, значення аналогового вихідного впливу регулятора в ручному режимі).
- 2) Параметрів функціональних блоків, зміна яких дозволено на рівні 4.
- 3) Зміна параметрів функціональних блоків по мережі (в режимі РОБОТА та в режимі ПРОГРАМУВАННЯ).



*1. Запис з ПЗУ в ОЗУ відбувається включення живлення приладу, а також якщо з якоїсь причини зіпсована робоча програма користувача.

*2. Запис програми користувача в ПЗУ відбувається при збереженні на рівні програмування 8.

*3. При роботі контролера запис параметрів програми в ПЗУ відбувається тільки для певних блоків. Запис проводиться циклічно за часом або при зміні параметра блоку.

*4. Запис в ПЗУ здійснюється при зміні параметра контролера.

6 Вказівка заходів безпеки



Нехтування запобіжними заходами і правилами експлуатування може стати причиною травмування персоналу або пошкодження обладнання!

Для забезпечення безпечного застосування обладнання неухильно виконуйте вказівки цього розділу!

6.1 Видом небезпеки при роботі з МІК-50 є нищівна сила електричного струму. Джерелом небезпеки є струмопровідні частини, які знаходяться під напругою.



До експлуатування контролера допускаються особи, які мають дозвіл для роботи в електроустановках напругою до 1000 В і вивчили настанову щодо експлуатування в повному обсязі.

6.2 Експлуатування контролера дозволяється при наявності інструкції з техніки безпеки, затвердженої підприємством-споживачем в установленому порядку і враховує специфіку застосування регулятора на конкретному об'єкті. При монтажі, наладці і експлуатуванні необхідно керуватися ДНАОП 0.00-1.21 розділ 2, 4.



Всі монтажні та профілактичні роботи повинні проводитися при відключеному електроживленні.

При розбиранні контролера для усунення несправностей прилад повинен бути відключений від мережі електроживлення.

7 Порядок установки і монтажу

7.1 Загальні вказівки

Контролер MIK-50 розрахований на занурений монтаж на вертикальній панелі щита або пульта керування (див. рис. 7.1). Клемно-блочні з'єднувачі, що входять до складу контролерів MIK-50, розраховані на установку на рейку DIN35x7.5 EN50022.

7.2 Вимоги до місця установки

Контролери MIK-50 повинні встановлюватися в закритому вибухобезпечному і вогнебезпечному приміщенні.

Умови експлуатування контролерів не гірше наступних:

- температура навколишнього повітря від мінус 40 до плюс 70 °С;
- відносна вологість від 40 до 95%;
- атмосферний тиск від 85 до 106,7 кПа;
- має бути захист від впливу зовнішніх магнітних полів з напруженістю понад 400 А/м;
- має бути відсутня вібрація місць кріплення з частотою вище 25 Гц і з амплітудою більше 0,1 мм;
- навколишнє середовище не повинно містити агресивних парів і газів.

7.3 З'єднання контролера з зовнішніми пристроями

Кабельні зв'язки, що з'єднують контролери MIK-50 з датчиками і виконавчими механізмами, підключаються до них через клемно-блочні з'єднувачі згідно з проектом автоматизації у вигляді кабельних зв'язків та джгутів вторинної комутації.

Підключення здійснюється за допомогою з'єднувачів на основі безгвинтових плоско-пружинних клем, які встановлені на відповідних клемно-блочних з'єднувачах. Типи провідників, що підключаються до безгвинтових плоско-пружинних клем: одножильні, багатожильні, багатожильні тонкодротові (в тому числі з ущільненням-затиснутими жилами), тонкодротові з кінцевою втулкою або з штифтовим кабельним наконечником. Характеристики рознімних з'єднувачів (роз'ємів-клем) і клем, що встановлюються на клемно-блочних з'єднувачах (КБЗ):

- перетин провідників, що підключаються 0,08 - 2,5 мм²;
- глибина зачистки провідника (довжина втулки, штифта) 5 - 7 мм,
- максимальна напруга 250 В,
- напруга ізоляції між клемами 4 кВ,
- максимальний струм через клему 12 А.

Прокладка кабелів і джгутів повинна відповідати вимогам діючих «Правил улаштування електроустановок» (ПУЕ). Не допускається об'єднувати в одному кабелі (в джгуті) кола, по яких передаються вхідні аналогові і багатоточні вихідні дискретні (імпульсні) сигнали.

Екранувати вхідні і вихідні дискретні (імпульсні) кабельні кола не потрібно. Необхідність в екрануванні кабелю, по якому передається аналогова інформація, залежить від довжини зв'язків і від рівня перешкод в зоні прокладки кабелю.

Напруга електроживлення контролерів MIK-50 подається через зовнішній силовий щит, обладнаний автоматичними вимикачами.

Блоки контролерів MIK-50, давачі і виконавчі пристрої, що входять в один контур регулювання або керування, повинні бути віднесені («прив'язані») до одного автоматичного вимикача.

Параметри мережі електроживлення - однофазна мережа змінного струму напругою 220 (+22; -33%) В і частотою (50 ± 1) Гц.

Проводи електроживлення підключаються до роз'єм-клеми «~ 220В», розташованій на задній частині блоку контролера.

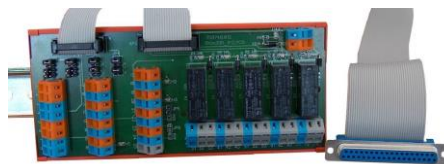
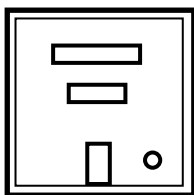
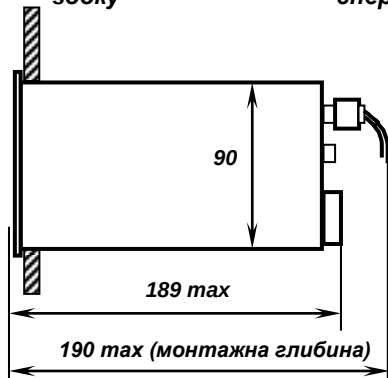
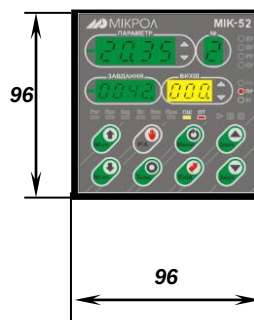
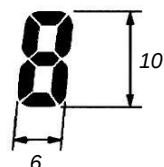
Всі блоки контролерів MIK-50 повинні бути заземлені дротом перерізу не менше 1,5 мм².

Схеми зовнішніх підключень наведені в главі 8.

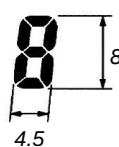
Зовнішній вигляд

МІК-50

КБЗ-29Р-01

**Габаритні розміри**Вид
ззадуВид
збокуВид
спередуРозміри індикаторів
ПАРАМЕТР
ЗАВДАННЯ

ВІХІД



Рекомендована товщина щита від 1 до 5 мм.

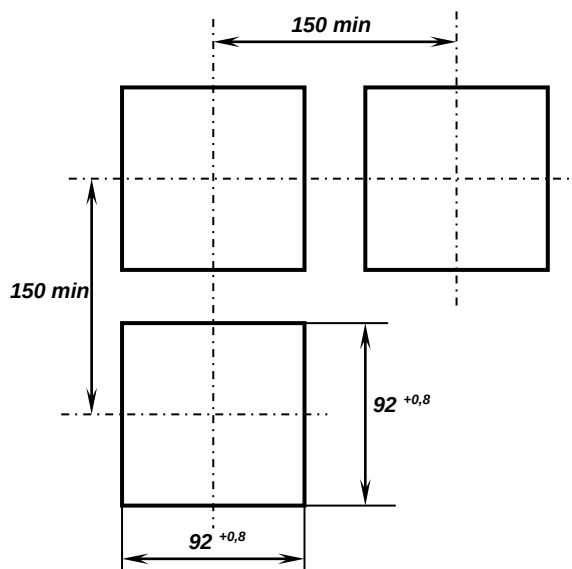
Розмітка отворів на щиті

Рисунок 7.1 - Зовнішній вигляд, габаритні і приєднувальні розміри

Порядок установки модуля розширення МР-51 в мікропроцесорний контролер МІК-50 старої модифікації (контролери, випущені до 2017 року).

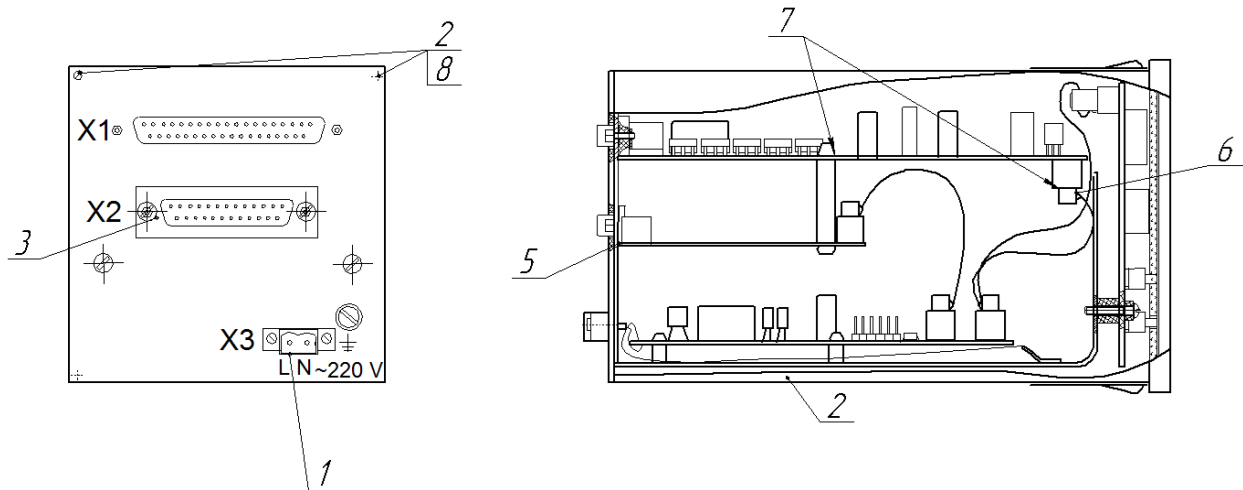


Рисунок 7.2 - Установка модуля розширення МР-51

1. Відключити живлення.
2. Зняти корпус приладу, відкрутивши чотири гвинти на задній кришці.
3. Зняти заглушку з задньої стінки.
4. Закріпити на модуль 4-ри стойки і сигнальний шлейф.
5. Встановити модуль згідно рисунку 9.2.
6. З'єднати роз'єм сигнального шлейфу до плати процесора.
7. Перевірити надійність установки плати і роз'ємів.
8. Зібрати МІК-50 в корпус.

Примітка. Установка в контролер модулів розширення МР-52 здійснюється тільки на підприємстві-виробнику.

8 Організація вводу-виводу інформації. Зовнішні з'єднання

8.1 Схема зовнішніх з'єднань контролера MIK-50-16

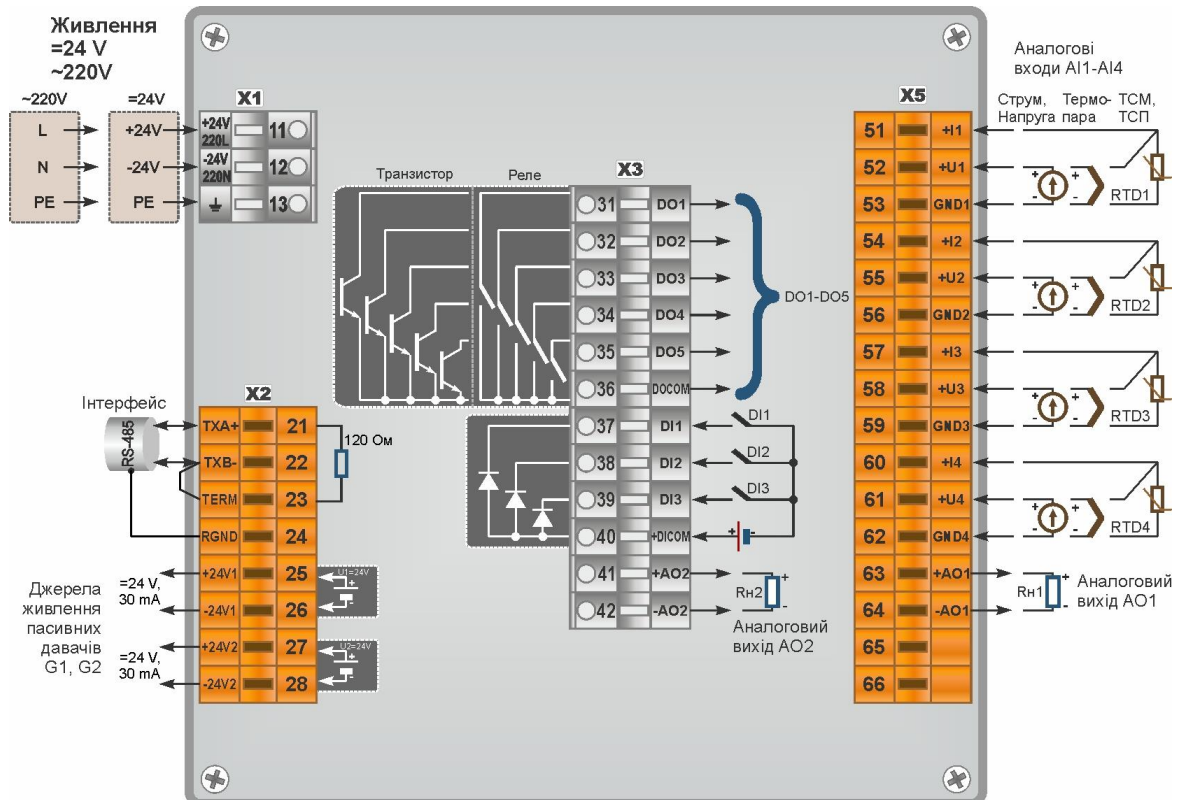


Рисунок 8.1 - Нумерація клем і сигнали контролера MIK-50 -16

8.2 Схема зовнішніх з'єднань контролера MIK-50-17

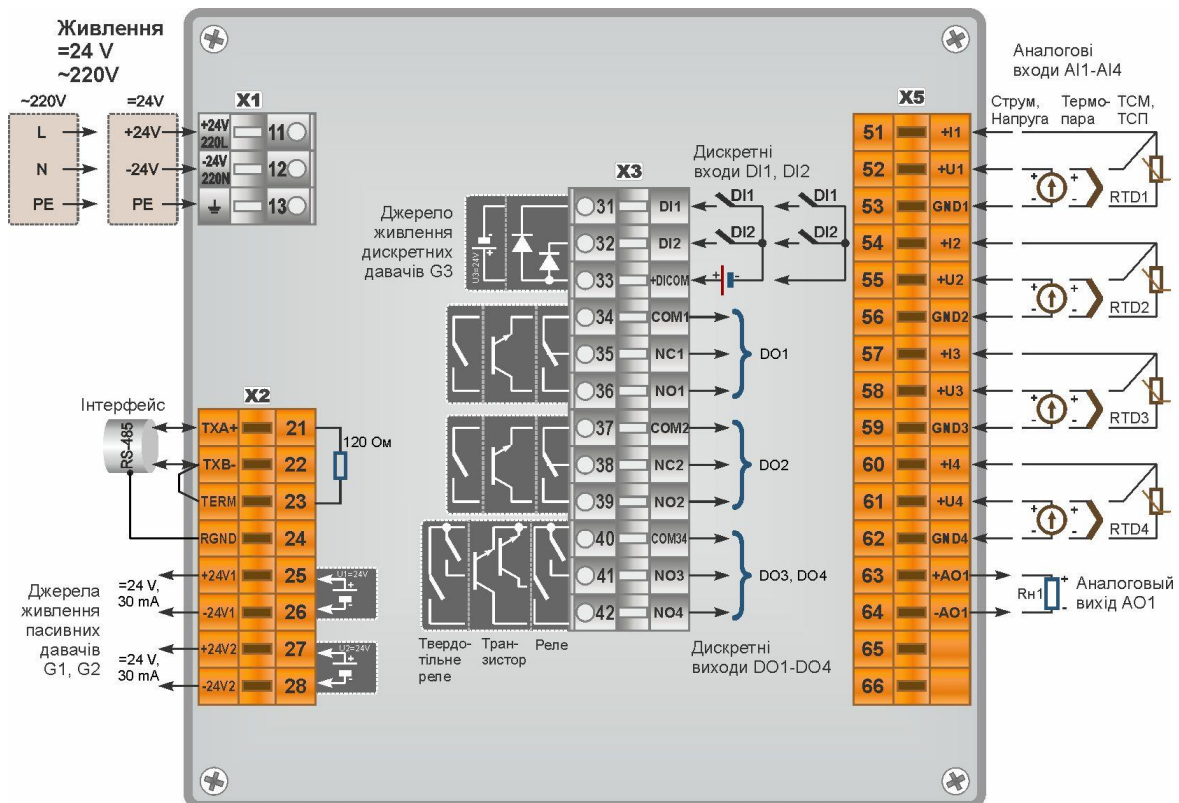


Рисунок 8.2 - Нумерація клем і сигнали контролера MIK-50 -17

8.3 Схема зовнішніх з'єднань контролера MIK-50-26

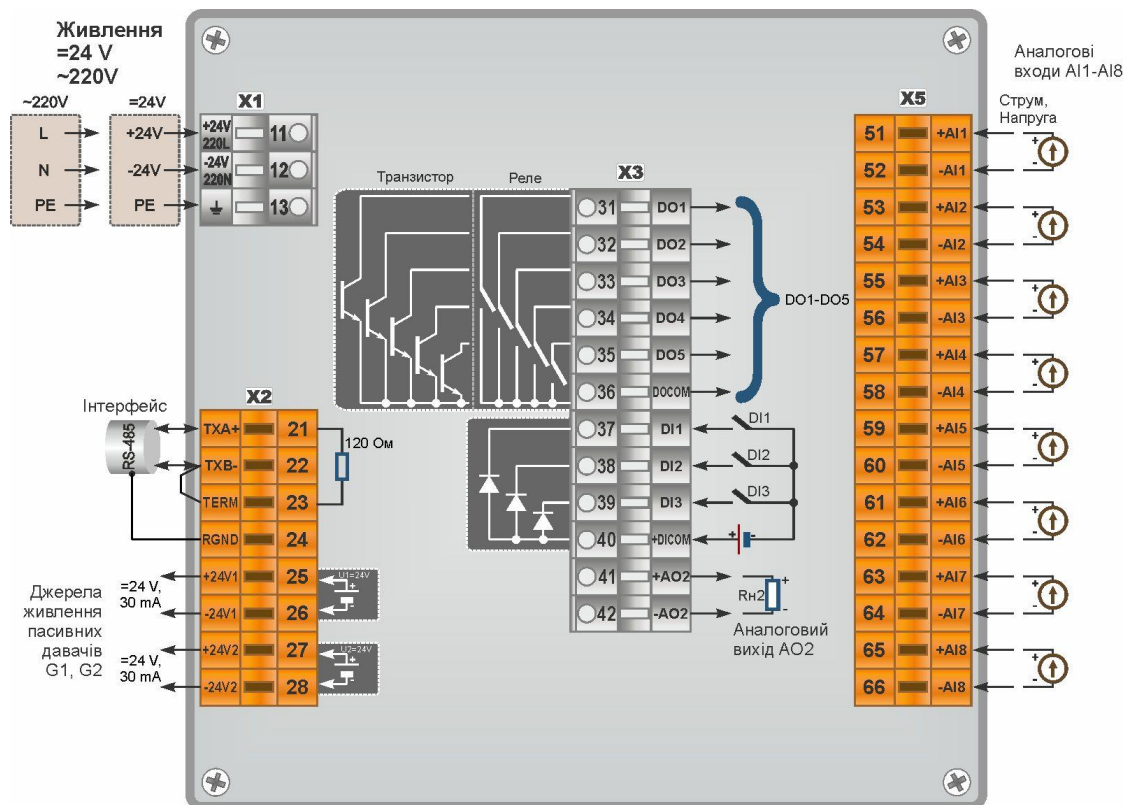


Рисунок 8.3 - Нумерація клем і сигнали контролера MIK-50 -26

8.4 Схема зовнішніх з'єднань контролера MIK-50-27

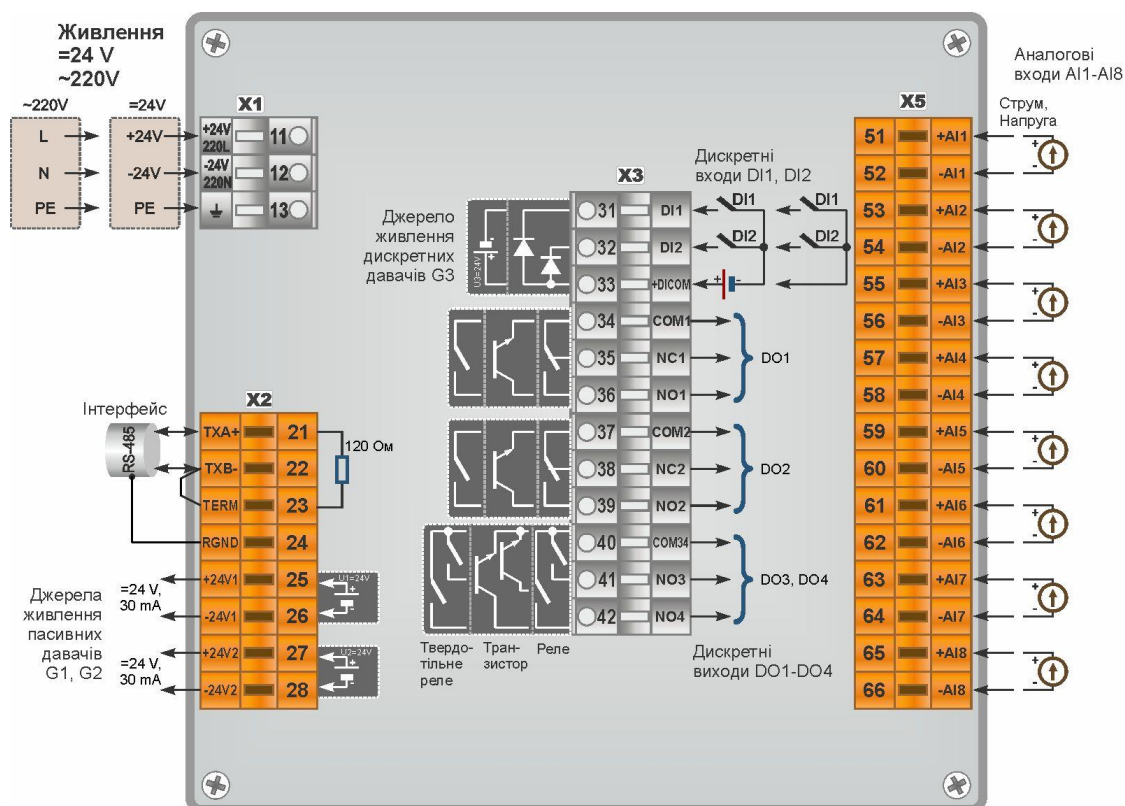


Рисунок 8.4 - Нумерація клем і сигнали контролера MIK-50 -27

8.5 Зовнішні з'єднання контролера МІК-50

8.5.1 Підключення аналогових входів

Положення перемичок для настройки різних типів вхідних сигналів контролерів МІК-50-16 і МІК-50-17 наведено в таблиці 8.5.1 та на малюнку 8.5.1, для контролерів МІК-50-26 і МІК-50-27 - в таблиці 8.5.2 і на малюнку 8.5.2.

Кожен аналоговий вхід гальванічно ізолюваний від інших аналогових входів і інших кіл контролера.

Таблиця 8.5.1 - Типи вхідних сигналів і положення перемичок контролерів МІК-50-16 і МІК-50-17

Тип давача	Градувальна характеристика і НСХ	Граничні значення, які відображаються при калібрування приладу	Положення перемичок на модулі входів			
			JP1, JP5, JP9, JP13	JP2, JP6, JP10, JP14	JP3, JP7, JP11, JP15	JP4, JP8, JP12, JP16
Сигнали постійного струму і напруги						
0-5 мА	Лінійна	0.0. 100.0 % або у встановлених технічних одиницях	[1-2], [7-8]	[1-2]	-	-
0-20 мА			[1-2], [5-6]	[1-2]	-	-
4-20 мА			[1-2], [5-6]	[1-2]	-	-
0-10 В	Квадратична		[1-3], [2-4]	[1-2]	-	-
0-1 В	Лінеаризована		[1-2], [5-7]	[1-2]	-	-
0-50 мВ			[1-2], [5-7]	[9-10]	-	-
0-200 мВ			[1-2], [5-7]	[7-8]	-	-
Резистор	0 ... 1000 Ом		[1-2], [5-7]	[1-2]	-	+
Термоперетворювачі опору						
ТСМ	50М, $W_{100}=1,4280$	-50 °С...+200 °С	[1-2], [5-7]	[9-10]	+	+
ТСМ	100М, $W_{100}=1,4280$	-50 °С...+200 °С	[1-2], [5-7]	[7-8]	+	-
ТСМ	Гр.23, $W_{100}=1,4260$	-50 °С...+200 °С	[1-2], [5-7]	[9-10]	+	+
ТСП	50П, $Pt_{50}, W_{100}=1,3910$	-50 °С ... +650 °С	[1-2], [5-7]	[5-6]	+	+
ТСП	100П, $Pt_{100}, W_{100}=1,3910$	-50 °С ... +650 °С	[1-2], [5-7]	[3-4]	+	-
ТСП	Гр.21, $W_{100}=1,3910$	-50 °С ... +650 °С	[1-2], [5-7]	[5-6]	+	+
Pt	$Pt_{500}, \alpha=0,00391$	-50 °С ... +650 °С	[1-2], [5-7]	[3-4]	+	-
Pt	$Pt_{1000}, \alpha=0,00391$	-50 °С ... +650 °С	[1-2], [5-7]	[3-4]	+	-
Термопары						
Термопара	ТЖК (J)	0 ... +1100°С	[1-2], [5-7]	[7-8]	-	-
Термопара	ТХК (L)	0 ... +800°С	[1-2], [5-7]	[7-8]	-	-
Термопара	ТХКн (E)	0 ... +850°С	[1-2], [5-7]	[7-8]	-	-
Термопара	ТХА (K)	0 ... +1300°С	[1-2], [5-7]	[9-10]	-	-
Термопара	ТПП (S)	0 ... +1600°С	[1-2], [5-7]	[11-12]	-	-
Термопара	ТПР (B)	0 ... +1800°С	[1-2], [5-7]	[11-12]	-	-
Термопара	ТВР-1 (A-1)	0 ... +2500°С	[1-2], [5-7]	[9-10]	-	-

Примітки. Призначення перемичок:

1. **JP1+JP4** — аналоговий вхід AI1, **JP5+JP8** — аналоговий вхід AI2, **JP9+JP12** — аналоговий вхід AI3, **JP13+JP16** — аналоговий вхід AI4. «+» - перемичка встановлена, «-» - перемичка не встановлена.
2. Якщо до входу підключається термопара, то в приладі існує можливість компенсації сигналу вільних кінців термопари.
3. Налаштування типів давачів R_{t1000} , R_{t500} , 0+1000 Ом - поставляються за окремим замовленням. При замовленні даних типів сигналів буде неможлива перебудова на сигнали ТСМ і ТСП інших типів в умовах споживача.

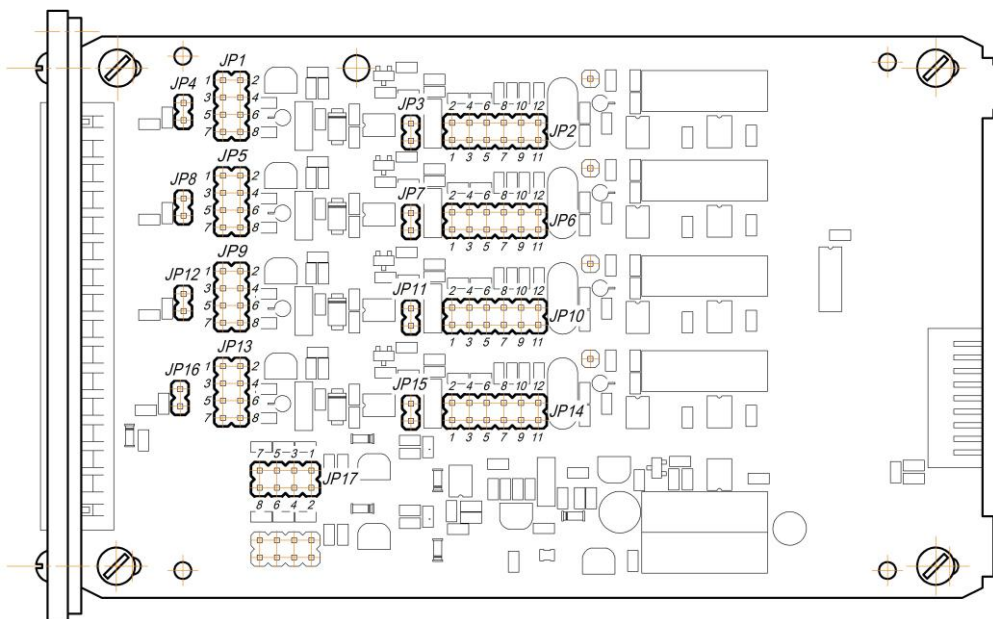


Рисунок 8.5.1 — Положення перемичок на платі аналогових входів і виходів контролера МІК-50-16 і МІК-50-17

Таблиця 8.5.2 - Типи вхідних сигналів і положення перемичок контролерів МІК-50-26 і МІК-50-27

Тип вхідного сигналу	Положення перемичок							
	JP1 Вхід AI1	JP2 Вхід AI2	JP3 Вхід AI3	JP4 Вхід AI4	JP5 Вхід AI5	JP6 Вхід AI6	JP7 - Вхід AI7	JP8 Вхід AI8
0-5 мА	[1-2], [7-8]	[1-2], [7-8]	[1-2], [7-8]	[1-2], [7-8]	[1-2], [7-8]	[1-2], [7-8]	[1-2], [7-8]	[1-2], [7-8]
0-20 мА	[1-2], [5-6]	[1-2], [5-6]	[1-2], [5-6]	[1-2], [5-6]	[1-2], [5-6]	[1-2], [5-6]	[1-2], [5-6]	[1-2], [5-6]
0-10 В	[2-4], [5-7]	[2-4], [5-7]	[2-4], [5-7]	[2-4], [5-7]	[2-4], [5-7]	[2-4], [5-7]	[2-4], [5-7]	[2-4], [5-7]

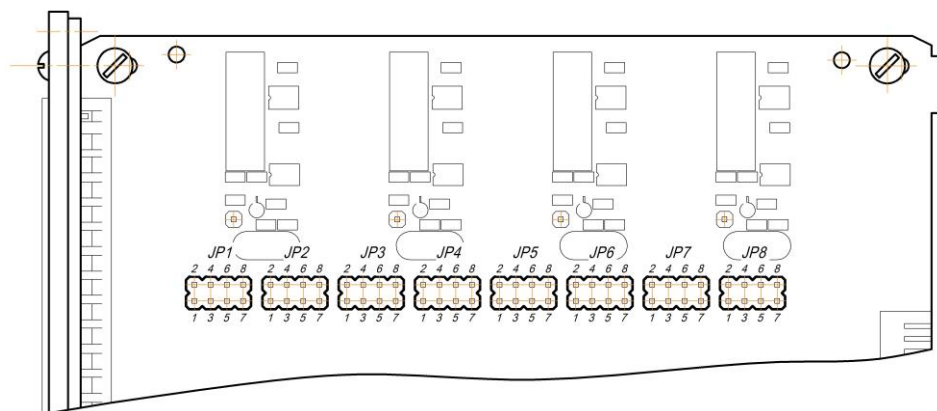


Рисунок 8.5.2 — Положення перемичок на платі аналогових входів і виходів контролера МІК-50-26 і МІК-50-27

8.5.2 Підключення дискретних входів

Дискретні входи гальванічно ізолювані від інших кіл контролера.

Для живлення дискретних входів (давачів) потрібно внутрішня або зовнішня напруга 24 В постійного струму.

8.5.3 Підключення аналогових виходів

Аналогові виходи контролера МІК-50 є активними, тому для їх живлення не потрібне зовнішнє джерело 24 В постійного струму.

Аналогові виходи гальванічно ізолювані між собою і від інших кіл контролера.

Для моделей контролера МІК-50-16 і МІК-50-17 становище перемичок для настройки вихідного аналогового сигналу на платі аналогових входів (УСО А), а також положення перемичок на платі дискретних сигналів (УСО В) для настройки аналогового вихідного сигналу для моделей МІК -50-26 і МІК-50-16 (другий аналоговий вихід) приведено в таблиці 8.2.2.

Таблиця 8.2.2 - Положення перемичок для різних типів вихідних сигналів

Діапазон вихідного сигналу	Положення перемичок на платі аналогових сигналів (УСО А)	Положення перемичок на платі дискретних сигналів (УСО В)
	JP17 - AO1	JP2 - AO2 (AO1 для моделі МІК-50-26)
Від 0 мА до 5 мА, $R_n \leq 2000 \text{ Ом}$	[2-4], [7-8]	[2-4], [7-8]
Від 0 мА до 20 мА, $R_n \leq 500 \text{ Ом}$	[2-4], [5-6]	[2-4], [5-6]
Від 4 мА до 20 мА, $R_n \leq 500 \text{ Ом}$	[2-4], [5-6]	[2-4], [5-6]
Від 0 В до 10 В, $R_n \geq 2 \text{ кОм}$	[1-2], [3-4]	[1-2], [3-4]

8.5.4 Підключення дискретних виходів

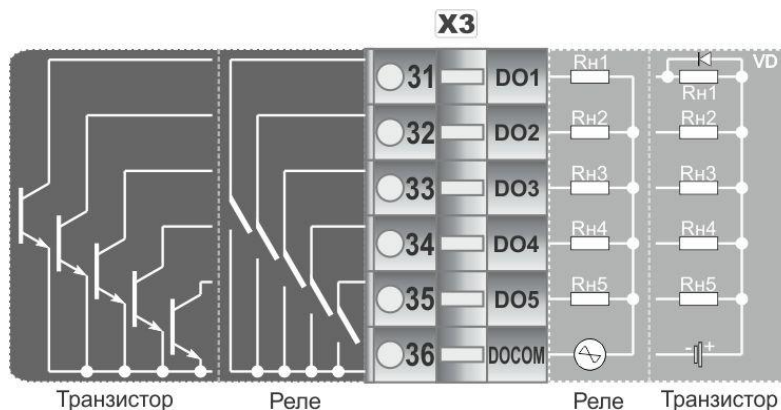


Рисунок 8.5.3 - Підключення дискретних навантажень до контролера МІК-50-16 і МІК-50-26

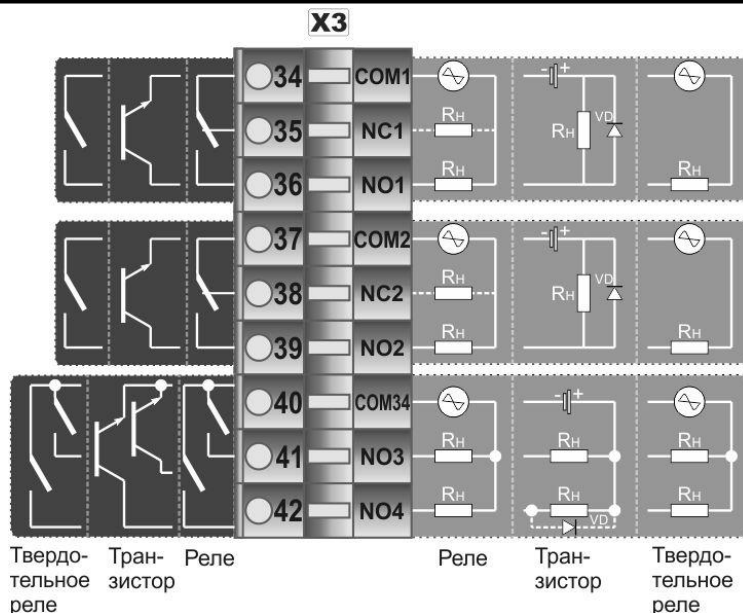


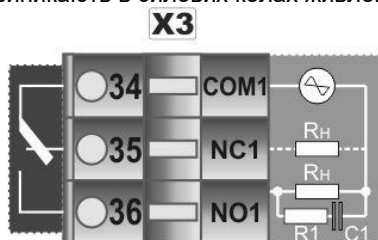
Рисунок 8.5.4 - Підключення дискретних навантажень до контролера MIK-50-17 і MIK-50-27

8.5.4.1 Рекомендації по підключенню індуктивного навантаження для механічного реле

У колах змінного струму для підключення індуктивних навантажень до дискретного релейного вихідного сигналу рекомендується використовувати RC-демпфуючий ланцюжок.

Приклад такої схеми зображений на рисунку 8.5.5.

Рекомендується для кола змінного струму напругою 220 В замість RC-ланцюжка використовувати варістор СН2-1 на напругу 420 В. Застосування варістора дозволяє запобігти не тільки індуктивні наводки, а й погасити великі сплески сигналу, що виникають в силових колах живлення від іншого обладнання.



де, R1 - резистор МЛТ-1-39 Ом-5%;
C1 - конденсатор К73-17-630В-0,1-0,5 мкФ-10%;
RH - індуктивне навантаження.

Рисунок 8.5.5 - Схема підключення індуктивного навантаження до механічного реле

8.5.4.2 Рекомендації по підключенню транзисторних виходів

При підключенні індуктивних навантажень (реле, пускачі, контактори, соленоїди і т.п.) до дискретних транзисторних виходів контролера, щоб уникнути виходу з ладу вихідного транзистора через великий струм самоіндукції, паралельно навантаженню (обмотці реле) необхідно встановлювати блокуючий діод VD - див. рисунок 8. 1. Зовнішній діод встановлювати на кожному каналі, до якого підключене індуктивне навантаження.

Тип встановлюваного діода КД209, КД258, 1N4004 ... 1N4007 або аналогічний, розрахований на зворотню напругу 100 В, прямий струм 0.5 А.

8.5.5 Підключення інтерфейсу

Організація інтерфейсного зв'язку між комп'ютером і контролером MIK-50 представлена на рисунку 3.1.

Рекомендованою схемою з'єднання, з мінімальним ступенем відображення сигналу, є схема з'єднання в ланцюжок, представлена на рисунку 3.1. Всі відгалужувачі прийомо-передавачі, приєднані до однієї загальної передавальної лінії, повинні узгоджуватися тільки в двох *крайніх* точках. Довжина відгалужень L₀ повинна бути якомога меншою.

Необхідність екранування кабелів, по яких передається інформація, залежить від довжини кабельних зв'язків та від рівня завад в зоні прокладки кабелю.

Застосування екранованої крученої пари в промислових умовах є найкращим, оскільки це забезпечує отримання високого співвідношення сигнал/шум і захист від синфазної завади.

До комп'ютера можна підключити до 31 регулятора на одному сегменті мережі.

Загальна довжина кабельної лінії зв'язку одного сегмента мережі не повинна перевищувати 1200 м. В якості кабельної лінії зв'язку переважно використовувати екрановану кручену пару.

Довжина відгалужень від лінії зв'язку L₀ повинна бути якомога меншою.

9 Підготовка до роботи. Порядок роботи

9.1 Загальні вказівки

Контролер МІК-50 поставляється споживачеві згідно з документацією замовлення, яка розробляється замовником, тому перед вводом в експлуатацію необхідно перевірити його комплектність.

При описі порядку включення передбачається, що всі блоки встановлені і закріплені на відповідних стендах (щитах, панелях, шафах або пультах), а також виконано електричний монтаж всіх зовнішніх з'єднань відповідно до наявного проекту і даної настанови щодо експлуатування.

Перед включенням варто переконаватися, що контролер МІК-50, його модифікація і інші параметри відповідають проекту.

Підготовка до роботи полягає у виконанні наступних процедур:

- Перше включення контролера.
- Програмування контролера.
- Калібрування, контроль і тестування входів-виходів.
- Включення контролера в керуючу мережу.

Деякі процедури (перше включення, калібрування, контроль і тестування входів-виходів) можна виконати за допомогою передньої панелі контролера. Порядок виконання цих процедур описаний в цьому документі.

9.2 Перше включення контролера

9.2.1 Підключити напругу живлення до гнізда на задній панелі.

9.2.2 Запрограмувати контролер. Процедура програмування приведена в розділі 5.2. Якщо на передній панелі не світиться індикатор ПР (режим програмування, - див. рис. 7.1), то натиснути разом клавіші [↶] Меню + [№кн ↓] і ввести пароль. Повинен засвітитися індикатор ПР, що означає перехід в режим програмування. Якщо на передній панелі вже світиться індикатор ПР «програмування», то цю операцію не виконувати.

9.2.3 Натиснути клавішу [№кн ↑], - номери рівнів програмування на дисплеї «№» КАНАЛ повинні збільшуватися від 1 до 8 без пропусків. Натиснути клавішу [№кн ↓] номери рівнів програмування на дисплеї «№» КАНАЛ повинні зменшуватися від 8 до 1 без пропусків.

9.3 Програмування контролера

9.3.1 Порядок програмування. На передній панелі встановити режим «програмування». Процедури програмування виконати в такій послідовності:

- налаштувати необхідну кількість функціональних блоків, кількість контурів регулювання, програмних задавачів і кількість призначених для користувача панелей індикації і керування (процедура рівня 1);
- встановити параметри функціональних блоків (процедури рівнів 2, 3, 4);
- встановити (при необхідності) системні параметри (процедура рівня 6);
- записати (при необхідності) програму користувача, налаштування та параметри в енергонезалежну пам'ять контролера (процедура рівня 8).

9.3.2 На передній панелі встановити режим «програмування». Виконати наступні операції (див. п. 7.2):

- провести очищення програми користувача;
- встановити код комплектності, рівний номеру модифікації контролера;
- перевірити склад бібліотеки алгоритмів і переконаватися, що номер бібліотеки відповідає моделі контролера, а номер версії відповідає зазначеній в документації на контролер.

9.3.3 Встановити процедуру «Налаштування кількості блоків» - рівень 1. Ввести необхідну кількість функціональних блоків, кількість контурів регулювання, програмних задавачів і кількості призначених для користувача панелей індикації і керування.

Після вводу названої вище інформації в контролері формується виконавчий програмний модуль програми користувача введеної з передньої панелі.

9.3.4 Встановити процедуру «Програмування функціональних блоків» - рівень 2.

На даному рівні програмується номер функціонального блоку в програмі користувача, тип блоку (згідно бібліотеці функціональних блоків), базова адреса параметрів і модифікатор кількості входів і/або параметрів.

По черзі, починаючи з першого блоку, ввести всі необхідні функціональні блоки (див. п. 5.2).

Якщо який-небудь блок має модифікатор також ввести і цей параметр. Якщо будь-які блоки потрібно пропустити, в них ввести блок з кодом 00.

9.3.5 Встановити процедуру «програмування зв'язків» (конфігурація) - рівень 3. Для всіх входів всіх блоків, які повинні бути пов'язані з входами інших блоків або на яких повинні задаватися коефіцієнти, встановити необхідну конфігурацію (див. п. 5.2).

Номери входів і виходів блоків встановлюються індивідуально для кожного блоку з контролем кількості входів (і виходів) відповідного типу.

В процесі установки конфігурації при необхідності ввести також інверсію (тільки для пов'язаних входів). При програмуванні зв'язків, після вводу значення номера виходу на дисплеї ВІХІД, натискання клавіші [Завд.] встановлює інверсію даного зв'язку, що відображається символом «-».

9.3.6 Встановити процедуру «налаштування параметрів» - рівень 4. На даному рівні відбувається налаштування параметрів функціональних блоків. Для всіх параметрів всіх блоків встановити необхідні і відповідні значення (див. п. 5.2).

На дисплеї ВІХІД встановити значення дозволу зміни параметрів. Установка даного значення дозволяє або забороняє робити зміну того чи іншого параметра в режимі РОБОТА. Стан даного значення: 000 - заборонено змінювати даний параметр в режимі РОБОТА, 001 - дозволено змінювати даний параметр в режимі РОБОТА.

9.3.7 Перевести контролер в режим «робота» і переконатися, що немає помилок і відмов. Встановити процедуру «системні параметри» - рівень 6 (див. п. 5.2). Визначити ресурс системи - вільну пам'ять програм і даних. Для можливості подальшого розширення алгоритмічної структури контролера бажано, щоб існував певний резерв. Якщо ліміт пам'яті вичерпано, необхідно зменшити обсяг розв'язуваної задачі.

9.3.8 **Очищення програми користувача.** Встановити процедуру «Налаштування кількості блоків» - рівень 1. При введенні значення «0000» у всіх дисплеях проводиться очищення програми користувача.

Увага! Дану операцію необхідно виконати перед вводом нової програми.

9.4 Калібрування, контроль і тестування входів-виходів контролера

9.4.1 Калібрування аналогових входів

Калібрування аналогових входів проводити в режимі ПРОГРАМУВАННЯ на рівні 5 (процедури 05, 06, 07).

Відповідно до методики п. 5.2.1.5 виконати автоматичну (процедури 05) або ручну (процедури 06, 07) калібрування всіх аналогових входів.

Спочатку виконувати калібрування початку шкали вимірювання, для чого на калібруємих аналогових вхід контролера подати сигнал, відповідний початку шкали діапазону (вибирається з таблиці 9.1).

Потім виконати калібрування кінця шкали вимірювання, для чого на калібруємих аналогових вхід контролера від еталону джерела або давача подати контрольований сигнал, який дорівнює верхньому значенню діапазону (вибирається з таблиці 9.1 для конкретного типу давача).

Зберегти значення калібрувальних констант в енергонезалежній пам'яті (див. розділ 9.6).

Тестування аналогових входів проводити в режимі програмування на рівні 5 (процедура 01).

Таблиця 9.1 - Типи давачів і рекомендовані межі калібрування

Код входу Параметр 2 nTYPE блоку AIN	Тип давача	Градуювальна характеристика і НСХ	Граничні значення, які відображаються при калібруванні приладу	Граничні значення вхідного сигналу при калібруванні приладу	
				Початкове значення	Кінцеве значення
0000	0-5 мА 0-20 мА 4-20 мА 0-10 В	Лінійна	0.0. 100.0 % або у встановлених технічних одиницях	0 мА 0 мА 4 мА 0 В	5 мА 20 мА 20 мА 10 В
0001	0-5 мА 0-20 мА 4-20 мА 0-10 В	Квадратична (Вхід калібрується як лінійний, потім встановлюється квадратична шкала)	0.0. 100.0 % або у встановлених технічних одиницях	0 мА 0 мА 4 мА 0 В	5 мА 20 мА 20 мА 10 В

9.4.2 Калібрування аналогового виходу

Калібрування аналогових виходів проводити в режимі ПРОГРАМУВАННЯ на рівні 5 (процедури 08, 09).

Для проведення калібрування до аналогового виходу слід підключити міліамперметр або вольтметр.

В режимі ПРОГРАМУВАННЯ натисніть клавіші [Nєкн↑] або [Nєкн ↓] вибрати рівень 5, натисніть клавішу ввід [↵]. Ввід, вибрати процедуру 08 (ручне калібрування початку шкали аналогового виходу) клавішами [▲] Знач або [▼] Знач, натисніть клавішу ввід [↵]. Ввід, вибрати процедуру 08.01 (ручне калібрування початку шкали першого аналогового виходу) клавішами [▲] Знач або [▼] Знач, натисніть

клавішу ввід [↵] Ввід. У вікні ЗАВДАННЯ відображається значення коефіцієнта зміщення, %, спостерігаючи вихідний аналоговий сигнал по зовнішньому вимірювальному приладу, клавішами [▲] Знач або [▼] Знач встановити нульове значення аналогового виходу, натиснути клавішу вводу [↵] Ввід, клавішами [▲] Знач або [▼] Знач встановити у вікні ВИХІД значення 000 або 001, натиснути клавішу вводу [↵] Ввід. Зовнішній вигляд індикаторів в режимі калібрування нуля зображений на рисунку 9.4.2.1.

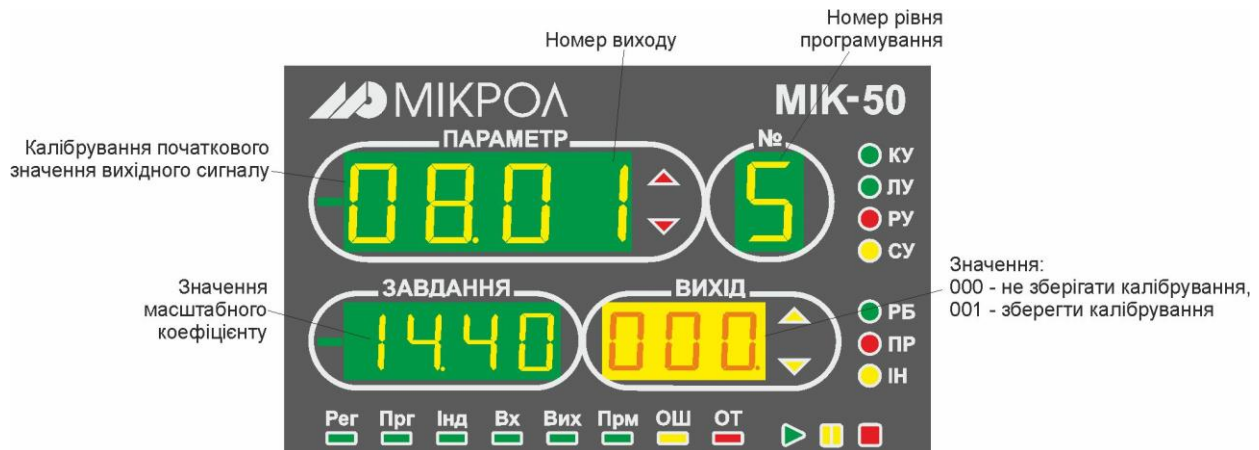


Рисунок 9.4.2.1 - Зовнішній вигляд індикаторів при калібрування нуля аналогового виходу

В режимі ПРОГРАМУВАННЯ натисніть клавіші [№кн↑] або [№кн↓] вибрати рівень 5, натисніть клавішу ввід [↵] Ввід, вибрати процедуру 09 (ручне калібрування кінця шкали аналогового виходу) клавішами [▲] Знач або [▼] Знач, натисніть клавішу ввід [↵] Ввід, вибрати процедуру 09.01 (ручне калібрування кінця шкали першого аналогового виходу) клавішами [▲] Знач або [▼] Знач, натисніть клавішу ввід [↵] Ввід. У вікні ЗАВДАННЯ відображається значення масштабного коефіцієнта, од, спостерігаючи вихідний аналоговий сигнал по зовнішньому вимірювальному приладу, клавішами [▲] Знач або [▼] Знач встановити кінцеве значення аналогового виходу, натиснути клавішу вводу [↵] Ввід, клавішами [▲] Знач або [▼] Знач встановити у вікні ВИХІД значення 000 або 001, натиснути клавішу вводу [↵] Ввід. Зовнішній вигляд індикаторів в режимі калібрування кінцевого значення аналогового виходу зображений на рисунку 9.4.2.2.



Рисунок 9.4.2.2 - Зовнішній вигляд індикаторів при калібрування кінцевого значення аналогового виходу

Відповідно до методики п. 5.2.1.5 виконати калібрування всіх аналогових виходів.

Встановити на аналоговому виході контролера (по міліамперметру) значення рівне 0% - 0 мА для діапазону 0-5 або 0-20 мА і значення 4 мА для діапазону 4-20 мА.

встановити на виході контролера (по міліамперметру) значення рівне 100% - сигнал 5 мА для діапазону 0-5 мА і 20 мА для діапазону 0-20; 4-20 мА.

Зберегти значення калібрувальних констант в енергонезалежній пам'яті.

9.4.3 Тестування дискретних входів

Тестування дискретних входів проводити в режимі програмування на рівні 5 (процедура 03).

На дискретному вході контролера від імітатора (задавача) сигналів подавати сигнали, рівні 0В (логічний 0), і 24 В (логічна 1).

Відповідно до методики п. 5.2.1.5 виконати контроль всіх дискретних входів.

Подаючи на кожен дискретний вхід контролера сигнал спочатку 0 В, а потім 24 В переконалися, що цим сигналам відповідають значення 0 і 1.

9.4.4 Тестування аналогових виходів

Тестування аналогових виходів проводити в режимі програмування на рівні 5 (процедура 02).

Аналогові виходи тестуються при тих же початкових умовах, що й умови калібрування аналогових виходів.

На відміну від калібрування, тест аналогових виходів дозволяє перевірити працездатність каналу аналогового виходу.

Тестування проводиться відповідно до методики, викладеної в п. 5.2.1.5.

9.4.5 Тестування дискретних виходів

Тестування дискретних виходів проводити в режимі програмування на рівні 5 (процедура 04).

Тестування проводиться відповідно до методики, викладеної в п. 5.2.1.5.

Встановити по дисплею ЗАВДАННЯ на кожному виході значення коефіцієнта спочатку 0000 потім 0001. Роботу дискретних виходів контролювати станом дискретних навантажень, підключених до контролера.

9.5 Включення контролера в локальну керуючу мережу

В інформаційну мережу контролер МІК-50 слід включати після перевірки роботи контролера на об'єкті в автономному режимі.

Фізична організація мережі подана в розділі 3.2. Логічна організація мережі подана в розділі 3.3.

Для включення в мережу перейти в режим ПРОГРАМУВАННЯ і встановити процедуру «системні параметри» див. Рівень 6, процедура 02. Відповідно до проекту автоматизації встановити мережеву адресу контролера. Необхідно стежити, щоб у кожного контролера, включеного в дану мережу, була своя мережева адреса, що не повторюється в інших контролерах. Також в даній процедурі необхідно встановити швидкість мережевого обміну і тайм-аут кадру запиту.

9.6 Збереження програми користувача і налаштувань в енергонезалежній пам'яті

У процедурі збереження програми користувача і налаштувань в енергонезалежній пам'яті (у режимі програмування, рівень 8) відбувається збереження:

- встановленої кількості функціональних блоків, кількості контурів регулювання (регуляторів), кількості програмних задавачів, а також кількості призначених для користувача панелей індикації і керування,
- встановлених типів функціональних блоків,
- запрограмованих зв'язків входів-виходів функціональних блоків,
- встановлених параметрів функціональних блоків.

Після запису інформації в енергонезалежну пам'ять (на рівні 8) змінюватися можуть лише такі параметри контролера:

- оперативні параметри, зміна яких передбачена за допомогою передньої панелі контролера - режими роботи регуляторів, режими роботи програмних задавачів, значення заданої точки регулятора, значення аналогового вихідного впливу регулятора в ручному режимі;
- параметри функціональних блоків, зміна яких дозволена на рівні 4;
- зміна параметрів функціональних блоків по мережі (в режимі РОБОТА та в режимі ПРОГРАМУВАННЯ).

Інші параметри (системні, функціональні блоки, конфігурація, параметри функціональних блоків, зміна яких не дозволена на рівні 4) - змінювати не можна.

Тому запис інформації в енергонезалежну пам'ять (на рівні 8) слід проводити лише після ретельного налагодження системи керування.

10 Технічне обслуговування

10.1 При правильному експлуатуванні контролер МІК-50 не вимагає повсякденного обслуговування.

10.2 Періодичність профілактичних оглядів і ремонтів контролера МІК-50 встановлюється в залежності від виробничих умов, але не рідше двох разів на рік.

10.3 При тривалих перервах в роботі рекомендується відключати контролер МІК-50 від мережі електроживлення.

10.4 Під час профілактичних оглядів: перевіряти і чистити кабельні частини з'єднань (відкриття контролера МІК-50 не допускається); клемно-блочні з'єднувачі, перевіряти міцність кріплення блоку, монтажних джгутів; перевіряти стан заземлюючих провідників в місцях з'єднань.

10.5 Очищення приладу: Не використовуйте розчинники та подібні речовини. Для очищення пристрою користуйтеся спиртом.

11 Транспортування та зберігання

11.1 Умови зберігання контролера

11.1.1 Термін зберігання в споживчій тарі - не більш 1 року.

11.1.2 Контролер повинен зберігатися в сухому і вентилятованому приміщенні при температурі навколишнього повітря від мінус 40 ° С до плюс 70 ° С і відносній вологості від 30 до 80% (без конденсації вологи). Дані вимоги є рекомендованими.

11.1.3 Повітря в приміщенні не повинно містити пилу і домішки агресивних парів і газів, що викликають корозію (зокрема: газів, що містять сірчисті з'єднання або аміак).

11.1.4 У процесі зберігання або експлуатування не кладіть важкі предмети на прилад і не піддавайте його ніякому механічному впливу, так як пристрій може деформуватися і пошкодитися.

11.2 Умови транспортування контролера

11.2.1 Транспортування контролера в упаковці підприємства-виготовлювача здійснюється усіма видами транспорту в критих транспортних засобах. Транспортування літаками має виконуватися тільки в опалювальних герметичних відсіках.

11.2.2 Контролер повинен транспортуватися в кліматичних умовах, які відповідають умовам зберігання СЗ згідно з ДСТУ ІЕС 60654-1:2001, але при тиску не нижче 35,6 кПа і температурі не нижче мінус 40 ° С або в умовах 3 при морських перевезеннях.

11.2.3 Під час вантажно-розвантажувальних робіт і транспортуванні запакований прилад не повинен зазнавати різких ударів і впливу атмосферних опадів. Спосіб розміщення на транспортному засобі повинен виключати переміщення регулятора.

11.2.4 Перед розпакуванням після транспортування при мінусовій температурі контролер необхідно витримати протягом 3 годин в умовах зберігання 1 згідно з ГОСТ 15150.

12 Гарантії виробника

12.1 Виробник гарантує відповідність контролера технічним умовам ТУ У 33.2-13647695-013:2006. При недотриманні споживачем вимог умов транспортування, зберігання, монтажу, налагодження та експлуатування, зазначених в цій інструкції, споживач позбавляється права на гарантію.

12.2 Гарантійний термін експлуатування - 5 років з дня відвантаження контролера. Гарантійний термін експлуатування контролерів, які поставляються на експорт - 18 місяців з дня проходження їх через державний кордон України.

12.3 За домовленістю зі споживачем підприємство-виробник здійснює післягарантійне технічне обслуговування, технічну підтримку і технічні консультації по всіх видах своєї продукції.



При недотриманні умов експлуатування, зберігання, транспортування, налагодження і монтажу, зазначених в цьому посібнику, споживач втрачає право гарантії на регулятор.

Гарантія не поширюється на регулятори, що мають механічні пошкодження, ознаки проведення некваліфікованого ремонту і модернізації.