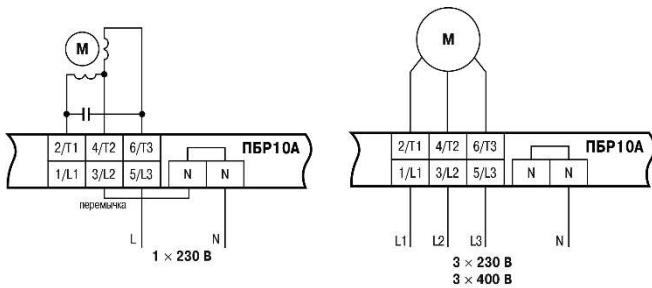
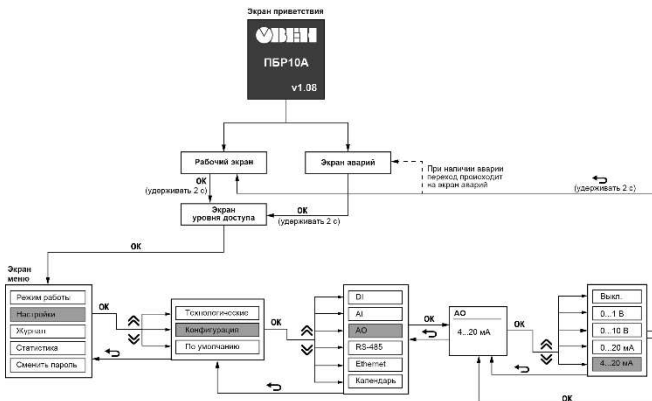


1. Подключите прибор к клапану и питанию согласно схеме (см. полную схему на обороте)



2. Подайте питание на прибор
3. Перейдите в меню. Нажмите кнопку ОК и удерживайте 3 сек



4. Перейдите в пункт меню "Технолог.". Стандартный пароль доступа "1000". Для изменения значений на экране воспользуйтесь кнопками навигации на лицевой части прибора. Для ввода пароля удерживайте кнопку "OK" 3 сек
5. Установите режим работы прибора. Выберите первый пункт меню нажатием кнопки "OK". Далее на экране будет текущий режим работы. Для изменения режима снова нажмите "OK" и выберите один из вариантов: Авто; Ручной(Отладка); Ручной(Работа)

Авто – арматура управляется по сигналу с одного из интерфейсов: AI, DI, RS-485, Ethernet; Ручной (установлен по умолчанию) – арматура управляется по сигналам с кнопок прибора.

6. Настройки прибора и двигателя. Вернитесь в главное меню. Перейдите в пункт «Настройки»
 - 6.1. Перейдите в пункт «Технологические» - «Питание» - «U сети» - «Ном. Значение» и выберите напряжение питания двигателя в соответствии с характеристиками двигателя клапана (1 x 230В; 3x 400В; 3x230В)
 - 6.2. Вернитесь в раздел «Технологические». Перейдите в пункт «Двигатель» - «Ток» - «Ном. Значение» и установите номинальный ток двигателя в соответствии с техническими характеристиками. В пункте «Ток» необходимо установить параметр «Ток. отсечка» в соответствии с нагрузочной характеристикой клапана
 - 6.3. Вернитесь в пункт «Двигатель». Перейдите в пункт «Перегрев» и установите необходимый параметр (По току; По PTC)
 - 6.4. Вернитесь в пункт «Технологические». Перейдите в пункт «Вход управления» и выберите необходимое значение (DI; AI1; RS/Eth (↑ ↓); RS/Eth (0 – 100%))
 - 6.5. Вернитесь в пункт «Технологические». Перейдите в пункт «Датчик полож.» и установите необходимый параметр (Аналоговый; KB (Полож. по t); KB;

(Положение по AI2)). После выбора датчика положения необходимо провести калибровку хода арматуры. Подробнее в пункте 6.7

Аналоговый - положение определяется пропорционально показаниям аналогового датчика, подключенного к AI2;

KB (Положение по t) – концевые положения определяются по KB, подключенным на настроенные соответствующим образом DI, а промежуточные рассчитываются в зависимости от параметра «Время хода»

KB (Положение по AI2) - внутренний датчик положения работает только по AI2. Управление задвижкой – по KB. Внутренний датчик положения – отображение на индикаторе прибора и вывод на АО.

- 6.6. Вернитесь в пункт «Настройки». Перейдите в пункт «Конфигурация» - «DI». Сконфигурируйте каждый DI согласно вашему технологическому процессу. (KB3, KB0, MB, Блок. Защит, Сброс аварий, Дожим, Аварийный стоп, Безоп. Положение, Закрыть, Открыть, Ручной(Отладка), Ручной(Работа), Упр. по DI, RS/Eth (↑ ↓), RS/Eth (0 – 100%))

- 6.7. После конфигурирования всех DI необходимо провести калибровку хода арматуры. Перейдите в пункт «Настройки» - «Технологические» - «Полный ход» - «Калибровка*» и измените параметр на значение «Вкл». Начнется калибровка хода, после которой будет рассчитано время хода клапана.

В процессе калибровки клапан будет перемещаться от одного концевой положения до другого. Индикатором достижения крайнего положения являются соответствующие концевые выключатели, сигнал с которых заводится на дискретные выходы ПБР. Первоначально клапан дойдет с текущего положения до крайнего положения, после чего начнется движение в противоположную сторону. Время хода клапана будет преобразовано в проценты. Положение в процентах можно выводить через АО или соответствующий регистр.

При подключенном датчике положения клапана (AI2) в процессе калибровки хода будет происходить **калибровка аналогового датчика положения**. При срабатывании концевых выключателей значение сигнала AI2 будет записано как крайнее для клапана. Таким образом это позволит повысить точность регулирования положения при работе с датчиками положения, сигнал которых незначительно отличается от эталонных значений (см. рис X)



Остальные значения параметров необходимо настроить для более точной работы арматуры и надежной защиты двигателя исполнительного механизма.