

EVD evolution twin

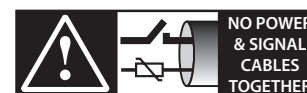
Привод для 2х электронных
расширительных вентилей

CAREL



(RUS) Руководство пользователя

→ **ПРОЧИТАЙТЕ И СОХРАНИТЕ
ДАННУЮ ИНСТРУКЦИЮ** ←
**READ AND SAVE
THESE INSTRUCTIONS**



**NO POWER
& SIGNAL
CABLES
TOGETHER**
READ CAREFULLY IN THE TEXT!

Интегрированные системы управления и энергосбережение

ВНИМАНИЕ



Компания CAREL INDUSTRIES имеет многолетний опыт разработки оборудования для систем отопления, вентиляции и кондиционирования воздуха, регулярно модернизирует существующие изделия и тщательно следит за качеством всей выпускаемой продукции посредством функциональных и стендовых испытаний. Кроме этого, специалисты компании уделяют повышенное внимание разработке новых инновационных технологий. Однако компания CAREL INDUSTRIES и ее действующие филиалы не гарантируют полного соответствия выпускаемой продукции и программного обеспечения индивидуальным требованиям отдельных областей применения данной продукции, несмотря на применение самых передовых технологий. Вся ответственность и риски при изменении конфигурации оборудования и адаптации для соответствия конечным требованиям Заказчика полностью ложится на самого Заказчика (производителя, разработчика или наладчика конечной системы).

В подобных случаях компания CAREL INDUSTRIES предлагает заключить дополнительные соглашения, согласно которым специалисты компании выступают в качестве экспертов и предоставляют необходимые консультации для достижения требуемых результатов по конфигурированию и адаптации оборудования.

Продукция компании CAREL INDUSTRIES разрабатывается по современным технологиям и все подробности работы и технические описания приведены в эксплуатационной документации, прилагающейся к каждому изделию. Кроме этого, технические описания продукции опубликованы на сайте www.carel.com. Для гарантии оптимального использования каждое изделие компании CAREL INDUSTRIES в зависимости от степени его сложности требует определенной настройки конфигурации, программирования и правильного ввода в эксплуатацию. Несоблюдение требований и инструкций, изложенных в руководстве пользователя, может привести к неправильной работе или поломке изделия; компания CAREL INDUSTRIES не несет ответственности за подобные повреждения. К работам по установке и техническому обслуживанию оборудования допускаются только квалифицированный технический персонал. Эксплуатация оборудования осуществляется только по назначению и в соответствии с правилами, изложенными в технической документации.

Кроме предостережений, приведенных далее в техническом руководстве, необходимо соблюдать следующие правила в отношении любых изделий компании CAREL INDUSTRIES:

- Защита электроники от влаги. Берегите от воздействия влаги, конденсата, дождя и любых жидкостей, которые содержат коррозионные вещества, способные повредить электрические цепи. Разрешается эксплуатировать изделие только в подходящих местах, отвечающих требованиям по температуре и влажности, приведенным в техническом руководстве.
- Запрещается устанавливать изделие в местах с повышенной температурой. Повышенные температуры существенно снижают срок службы электронных устройств и могут привести к повреждениям пластиковых деталей и нарушению работы изделия. Разрешается эксплуатировать изделие только в подходящих местах, отвечающих требованиям по температуре и влажности, приведенным в техническом руководстве.
- Разрешается открывать изделие только согласно инструкциям, приведенным в данном руководстве;
- Берегите изделие от падений, ударов. В противном случае могут повредиться внутренние цепи и механизмы изделия.
- Запрещается использовать коррозионные химические вещества, растворители и моющие средства.
- Запрещается использовать изделие в условиях, отличающихся от указанных в техническом руководстве.

Все вышеприведенные требования также распространяются на контроллеры, программаторы, адаптеры последовательного интерфейса и другие аксессуары, представленные компанией CAREL INDUSTRIES. Компания CAREL INDUSTRIES регулярно занимается разработкой новых и совершенствованием имеющихся изделий. Поэтому, компания CAREL INDUSTRIES сохраняет за собой право изменения и усовершенствования любых упомянутых в данном руководстве изделий без предварительного уведомления. Изменения технических данных, приведенных в руководстве, также осуществляется без обязательного уведомления.

УТИЛИЗАЦИЯ



ИНФОРМАЦИЯ ДЛЯ ПОЛЬЗОВАТЕЛЕЙ О ПРАВИЛЬНОЙ УТИЛИЗАЦИИ ЭЛЕКТРИЧЕСКОГО И ЭЛЕКТРОННОГО ОБОРУДОВАНИЯ.

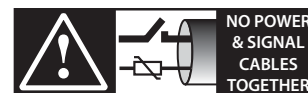
Согласно Европейской директиве 2002/96/ЕС, опубликованной 27 Января 2003 года и действующим государственным законам, обращаем Ваше внимание на следующее:

1. Изделия не утилизируются вместе с обычными городскими отходами, а собираются и утилизируются отдельно;
2. Следует использовать государственные или частные системы сборки и переработки отходов, установленные государственными законами. Также можно вернуть отработавшее ресурс оборудование дистрибьютору при приобретении нового оборудования.
3. Изделие может содержать вредные вещества: неправильная эксплуатация или утилизация изделия может нанести вред здоровью людей и окружающей среде;
4. Символ перечеркнутого мусорного ящика, указанный на изделии, упаковочном материале или руководстве по эксплуатации означает, что изделие выпущено на рынок позднее 13 августа 2005 года и утилизируется отдельно;
5. Наказание за незаконную утилизацию электрических и электронных изделий устанавливается государственными органами надзора за ликвидацией отходов.

Гарантия на материалы: 22 года (с даты изготовления, включая расходные материалы).

Сертификат: изделия компании CAREL INDUSTRIES соответствуют требованиям стандарта качества ISO 9001.

ВАЖНО: во избежание электромагнитных наводок не рекомендуется прокладывать кабели датчиков и цифровые сигнальные линии вблизи силовых кабелей и кабелей индуктивных нагрузок. Запрещается прокладывать силовые кабели (включая провода распределительного щитка) в одном кабелеканале с сигнальными кабелями.



NO POWER & SIGNAL CABLES TOGETHER

READ CAREFULLY IN THE TEXT!

Содержание

1. ВВЕДЕНИЕ	7	9. АВАРИЙНАЯ СИГНАЛИЗАЦИЯ	42
1.1 Модельный ряд.....	7	9.1 Аварийная сигнализация.....	42
1.2 Функции и основные характеристики.....	7	9.2 Настройка аварийного реле.....	43
2. УСТАНОВКА	9	9.3 Аварийные сигналы датчиков.....	43
2.1 Размеры и монтаж на DIN-рейку.....	9	9.4 Сигналы тревоги функции регулирования.....	44
2.2 Разводка контактов.....	9	9.5 Аварийный сигнал мотора электронного расширительного вентиля.....	44
2.3 Схема соединений - регулировка перегрева.....	9	9.6 Ошибка сети rLAN.....	45
2.4 Установка.....	10	9.7 Ошибка сети LAN (для приводов с поддержкой сети tLAN и RS485/Modbus®).....	45
2.5 Управление вентилями - параллельный и обратный режим.....	10	10. ПОИСК И ДИАГНОСТИКА НЕИСПРАВНОСТЕЙ	46
2.6 Общий датчик давления.....	11	11. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	48
2.7 Подсоединение адаптера USB-tLAN.....	11	12. ПРИЛОЖЕНИЕ: ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ (VPM)	49
2.8 Подсоединение адаптера USB/RS485.....	12	12.1 Установка.....	49
2.9 Копирование, загрузка и обнуление параметров (при помощи дисплея).....	12	12.2 Настройка конфигурации (VPM).....	49
2.10 Просмотр электрических соединений (на дисплее).....	12	12.3 Копирование параметров настройки.....	50
2.11 Общая схема соединений.....	13	12.4 Восстановление заводских значений параметров.....	50
3. ИНТЕРФЕЙС ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ	14	12.5 Обновление прошивки контроллера и дисплея.....	50
3.1 Установка дисплея (опция).....	14		
3.2 Дисплей и кнопки.....	14		
3.3 Переключение между приводами (на дисплее).....	15		
3.4 Режим просмотра (на дисплее).....	15		
4. НАЛАДКА И ЗАПУСК	17		
4.1 Наладка и запуск.....	17		
4.2 Мастер пуско-наладки (на дисплее).....	17		
4.3 Проверки после пуска и наладки.....	19		
4.4 Другие функции.....	19		
5. РЕГУЛИРОВАНИЕ	20		
5.1 Основная функция регулирования.....	20		
5.2 Управление перегревом.....	20		
5.3 Адаптивное регулирование и автонастройка.....	22		
5.4 Системы с компрессором Digital Scroll.....	23		
5.5 Специальные функции регулирования.....	23		
6. ФУНКЦИИ	27		
6.1 Сетевое соединение.....	27		
6.2 Входы и выходы.....	27		
6.3 Состояние функции регулирования.....	27		
6.4 Состояние специальных функций регулирования.....	29		
7. ФУНКЦИИ ЗАЩИТЫ	30		
7.1 Функции защиты.....	30		
8. ТАБЛИЦА ПАРАМЕТРОВ	32		
8.1 Таблица параметров, привод А.....	32		
8.2 Таблица параметров, привод В.....	36		
8.3 Единицы измерения.....	39		
8.4 Переменные, доступные по последовательному интерфейсу – привод А.....	40		
8.5 Переменные, доступные по последовательному интерфейсу – привод В.....	40		
8.6 Переменные, зависимые от функций регулирования.....	41		

1. ВВЕДЕНИЕ

Контроллер EVD evolution twin имеет два привода для двухполюсных шаговых двигателей, которые независимо управляют двумя электронными расширительными вентилями. Привод устанавливается на DIN-рейку, подсоединяется через съемные винтовые клеммы. Осуществляет контроль операции перегрева хладагента и оптимизирует эффективность контура хладагента. Обеспечивает максимальную эксплуатационную гибкость и совместимость с различными типами хладагентов и вентиляй, используемыми в чилерах, воздушных кондиционерах и холодильных установках. Подходит для применения в системах с транскритическим и докритическим циклом CO₂. Привод предусматривает следующие виды защиты: недостаточный перегрев, высокая температура испарения (повышенное рабочее давление), низкая температура испарения (пониженное рабочее давление). В качестве альтернативы контролю перегрева привод поддерживает такие функции как перепуск горячего газа, регулирование давления в испарителе (EPR) и управление нижестоящим вентилем охладителя газа в системах с транскритическим циклом CO₂. При наличии сетевого соединения (LAN) со специальным контроллером CAREL, контроллер может управлять электронным расширительным вентилем контура хладагента с компрессором Digital Scroll. Кроме этого, привод поддерживает функцию адаптивного регулирования, которая оценивает эффективность регулирования перегрева и при необходимости запускает одну или несколько процедур настройки. Кроме этого, контроллер имеет развитые сетевые возможности:

- подключение ПЛК pCO для управления приводом по сети pLAN;
- подключение ПЛК pCO или системы диспетчерского контроля PlantVisorPRO по сети tLAN или RS485/Modbus®, соответственно. В этом случае регулирование включением/выключением осуществляется по цифровому входу № 1 (привод А) и цифровому входу №2 (привод В).

Кроме этого, настоящее устройство может работать как простой позиционер с аналоговым сигналом 4-20мА или 0-10Vdc для привода А (входы S1 и S2 соответственно) и сигналом 4- 20мА для привода В (вход S3). В штатном варианте привод серии Evolution twin имеет светодиодные индикаторы состояния, а дополнительно может комплектоваться графическим дисплеем, упрощающим процесс установки и наладки, который включает настройки всего четырех параметров: хладагент, вентиль, датчик давления, тип агрегата (чилер, холодильная витрина и т.д.). По дисплею также можно проверить правильность подсоединения датчика и мотора вентиля. По завершении установки дисплей можно снять, поскольку прямая необходимость в нем отсутствует, а можно оставить для проверки важных переменных системы, просмотра поступающих аварийных сигналов и настройки параметров. Для настройки контроллера также можно использовать компьютер, подсоединенный к последовательному порту. В данном случае потребуется установить на компьютер программное обеспечение VPM (Visual Parameter Manager), которое можно скачать по адресу <http://ksa.carel.com>. Кроме этого, необходим адаптер USB-tLAN EVDCNV00E0. Только модели, поддерживающие интерфейс RS485/ Modbus®, предусматривают возможность подсоединения к компьютеру в вышеуказанных целях через последовательный порт (см. параграф 2.6). Модели "Universal" поддерживают все типы вентиляй, а модели "CAREL" только вентиля CAREL.

1.1 Модельный ряд

Шифр	Описание
EVD000T00	Универсальный привод EVD Evolution twin, поддержка tLAN
EVD000T01	Универсальный привод EVD Evolution twin, поддержка tLAN, комплект из 10 шт. (*)
EVD000T10	Универсальный привод EVD Evolution twin, поддержка pLAN
EVD000T11	Универсальный привод EVD Evolution twin, поддержка pLAN, комплект из 10 шт. (*)
EVD000T20	Универсальный привод EVD evolution twin, поддержка RS485/Modbus®
EVD000T21	Универсальный привод EVD Evolution twin, поддержка RS485/Modbus®, комплект из 10 шт. (*)
EVD000T30	Привод EVD evolution twin для вентиляй Carel, поддержка tLAN
EVD000T31	Привод EVD Evolution twin для вентиляй Carel, поддержка tLAN, комплект из 10 шт. (*)
EVD000T40	Привод EVD evolution twin для вентиляй Carel, поддержка pLAN
EVD000T41	Привод EVD Evolution twin для вентиляй Carel, поддержка pLAN, комплект из 10 шт. (*)
EVD000T50	Привод EVD Evolution twin для вентиляй CAREL, поддержка RS485/Modbus®
EVD000T51	Универсальный привод EVD Evolution twin для вентиляй Carel, поддержка RS485/Modbus®, комплект из 10 шт. (*)
EVDCON0021	Комплект соединителей для привода EVD Evolution (10 шт.), для комплектов (*)

Табл. 1.а

(*) Комплекты продаются без соединительных разъемов. Для приобретения разъемов, пожалуйста, указывайте код EVDCON0021.

1.2 Функции и основные характеристики

Краткое описание особенностей привода приводится ниже:

- подсоединяется съемными винтовыми клеммами;
- встроенная сетевая карта (tLAN, pLAN, RS485/Modbus®);
- совместимость с различными типами вентиляй (только модели "universal") и хладагентами;
- запуск/остановка функции регулирования по цифровому входу № 1 (привод А) и цифровому входу №2 (привод В) или внешним сигналом управления по сети pLAN от ПЛК pCO;
- регулирование перегрева с поддержкой функций защиты: недостаточный перегрев, высокая температура испарения, низкая температура испарения;
- адаптивное регулирование перегрева;
- функция оптимизации регулирования перегрева для систем кондиционирования воздуха с компрессором Emerson Climate Digital Scroll. В этом случае контроллер EVD Evolution twin подсоединяется к ПЛК серии CAREL pCO с прикладной программой, которая управляет системами, оборудованными компрессорами Digita Scroll. Данная функция поддерживается для вентиляй CAREL;
- настройка параметров конфигурации на дисплее (опция) или через установленную на компьютере программу VPM, а также при помощи системы диспетчерского контроля PlantVisor/PlantVisorPro и ПЛК pCO;
- упрощенный ввод в эксплуатацию за счет дисплея с поддержкой экранных инструкций и проверкой правильности электрических соединений;
- многоязычный интерфейс, система справки по настройке различных параметров;
- несколько единиц измерения (метрические/британские);
- защита параметров настройки паролем с разными уровнями доступа (служебные и заводские);
- копирование параметров настройки между контроллерами EVD evolution twin при помощи съемного дисплея;
- поддержка ратиометрических и электронных датчиков давления 4-20мА. Датчики последнего типа можно использовать одновременно для 5 приводов (максимум 2 EVD evolution twins + 1 EVD Evolution). Удобно для применения в централизованных системах;
- вход внешнего сигнала 4-20мА и 0-10В пост. тока для использования контроллера в качестве позиционера;
- отслеживание сбоев питания с закрытием вентиля (если установлен опциональный модуль EVBAT00400/EVBAT00500);
- аварийная сигнализация.

Аксессуары для приводов EVD Evolution twin

Дисплей (код EVDIS00**0)

Легкосъемный дисплей предназначен для установки на лицевую панель привода. Во время работы контроллера показывает все важные переменные системы А и В, состояние релейных выходов, аварийные сигналы и срабатывание функций защиты. При проведении пусконаладочных работ дисплей используется для настройки параметров конфигурации привода. Кроме этого, при помощи дисплея можно скопировать данные конфигурации с одного контроллера EVD evolution twin на другой. Единственное различие в моделях дисплея заключается в основном языке интерфейса. Вторым языком во всех моделях является английский. Дисплей EVDIS00**0 можно использовать для настройки параметров конфигурации привода, включая защищенные паролем служебные и заводские параметры.



Рис. 1.а

Адаптер USB/tLAN (код EVDCNV00E0)

Для подсоединения адаптера USB-tLAN необходимо сначала снять плату светодиодных индикаторов, а затем подсоединить адаптер к находящемуся под ней служебному порту последовательного интерфейса. Адаптер имеет все разъемы и соединительные кабели, необходимые для подсоединения контроллера напрямую к компьютеру с установленным программным обеспечением VPM. Программа VPM служит для настройки параметров конфигурации привода, а также обновления прошивки контроллера и дисплея. Подробнее см. приложение к данному документу.



Рис. 1.b

Адаптер USB/RS485 (шифр CVSTDUMOR0)

Адаптер предназначен для подсоединения персонального компьютера к контроллерам EVD evolution twin (только модели RS485/Modbus®).



Рис. 1.c

Батарейный модуль (шифр EVBAT00400)

Модуль EVBAT00400 представляет собой электронное устройство компании CAREL, обеспечивающее временное электропитание приводам EVD0000T* (подсоединяется только один контроллер) при отказе обычного электропитания. Модуль имеет выход (открытый коллектор) сигнализации о разрядке аккумулятора или неисправности, который подсоединяется к ПЛК rCO, который формирует предупредительное сообщение и уведомляет сотрудников службы технического обслуживания о необходимости профилактического обслуживания. Модуль имеет 12В свинцовый аккумулятор, который обеспечивает постоянное напряжение питания 12В на контроллер в течение времени, необходимого для полного закрытия подконтрольного электронного вентиля. Подзарядка аккумуляторной батареи происходит во время нормальной работы от основного источника питания. Модель (шифр EVBAT00500) и корпус (шифр EVBATBOX*0) можно приобрести по отдельности.



EBVAT00400

EVBAT00500

Рис. 1.d

Кабель для вентиля E2VCABS*00 (IP67)

Готовый экранированный кабель с соединительным разъемом для подключения мотора вентиля. Соединительный разъем с классом защиты IP65 (шифр E2VCON0000) также можно заказать отдельно.



Рис. 1.e

2. УСТАНОВКА

2.1 Размеры и монтаж на DIN-рейку

Привод EVD evolution twin комплектуется соединительными разъемами с нанесенной трафаретной печатью для удобства подключения. Экран подсоединяется через лепестковый вывод.

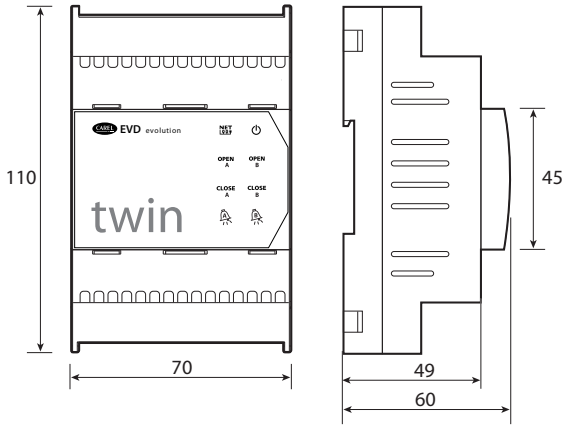


Рис. 2.a

2.2 Разводка контактов

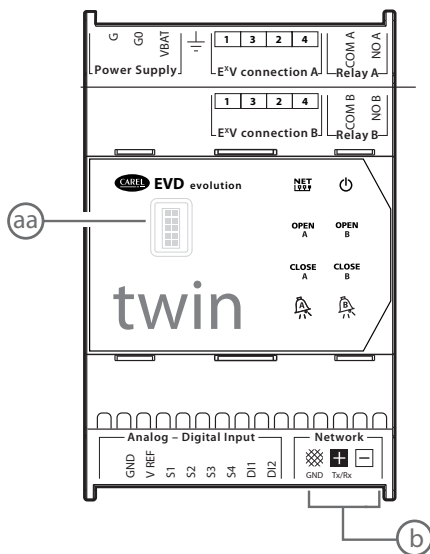


Рис. 2.b

Контакт	Описание
G,G0	Питание
VBAT	Резервное питание
	Земля
1,3,2,4: ExV подключение A	Питание шагового двигателя, привод A
COM A, NO A	Реле аварийной сигнализации, привод A
1,3,2,4: ExV подключение B	Питание шагового двигателя, привод B
COM B, NO B	Реле аварийной сигнализации, привод B
GND	Земля сигнала
VREF	Питание активных датчиков
S1	Датчик давления №1 или внешний сигнал 4-20mA
S2	Датчик температуры №2 или внешний сигнал 0-10B
S3	Датчик давления №3 или внешний сигнал 420mA
S4	Датчик температуры №4
DI1	Цифровой вход №1
DI2	Цифровой вход №2
	Сеть tLAN, pLAN, RS485, Modbus®
	Сеть tLAN, pLAN, RS485, Modbus®
	Сеть pLAN, RS485, Modbus®

aa	Служебный последовательный порт (потребуется снять крышку)
b	Последовательный порт

Tab. 2.a

2.3 Схема соединений - регулировка перегрева

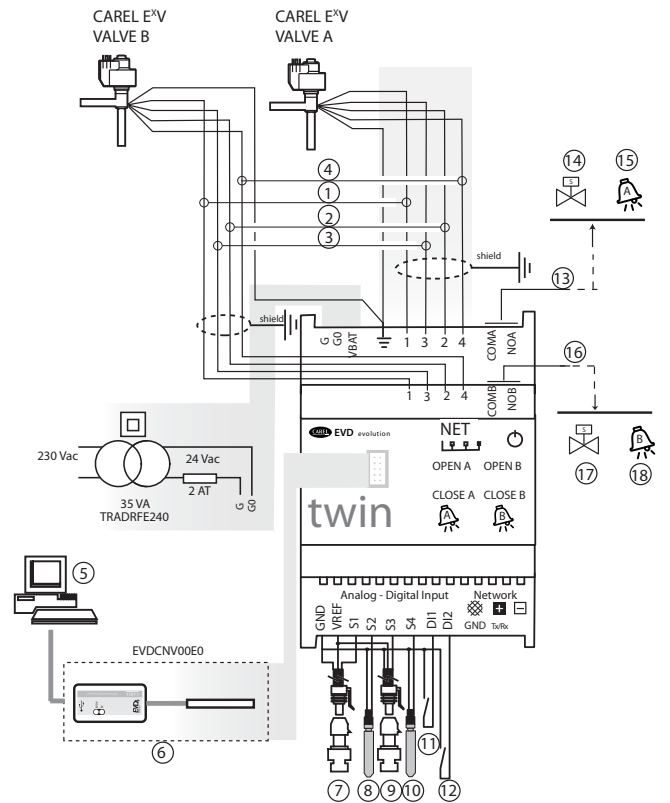


Рис. 2.c

Поз.:

1	Зеленый
2	Желтый
3	Коричневый
4	Белый
5	ПК для настройки параметров конфигурации привода
6	Адаптер USB/tLAN
7	Ратиометрический датчик давления - температура испарения, привод A
8	NTC - температура всасывания, привод A
9	Ратиометрический датчик давления - температура испарения, привод B
10	NTC - температура всасывания, привод B
11	Цифровой вход №1 для управления приводом A
12	Цифровой вход №2 для управления приводом B
13	Сухой контакт (до 230 В), привод A
14	Электромагнитный вентиль A
15	Аварийный сигнал A
16	Сухой контакт (до 230В), привод B
17	Электромагнитный вентиль B
18	Аварийный сигнал B

Примечание

- Подсоедините экран кабелей обоих вентилях к одному контакту заземления;
- При использовании привода A для регулирования перегрева потребуются датчик давления испарения S1 и датчик температуры всасывания S2, которые устанавливаются позади испарителя, а на цифровой вход №1 подается сигнал регулирования. Вместо цифрового входа №1 можно использовать регулирование внешним сигналом (tLAN, pLAN, RS485). Правила размещения датчиков см. в разделе

“Регулировка”;

- При использовании привода В для регулирования перегрева потребуется датчик давления испарения S3 и датчик температуры всасывания S4, которые устанавливаются позади испарителя, а на цифровой вход №2 подается сигнал регулирования. Вместо цифрового входа №2 можно использовать регулирование внешним сигналом (tLAN, rLAN, RS485). Правила размещения датчиков см. в разделе “Регулировка”;
- Входы S1, S2, S3 и S4 являются конфигурируемыми через параметры настройки привода. Подробнее см. раздел “Ввод в эксплуатацию” и “Функции”;
- Датчики давления S1 и S2 на схеме ратиометрического типа. Датчики электронные, 4-20мА или комбинированные см. на общей схеме соединений.
- Датчики давления S1 и S3 должны быть одного типа.

2.4 Установка

Порядок установки приведен ниже. Во время установки руководствуйтесь электрическими схемами:

1. Подсоедините датчики: при установке датчиков расстояние между ними и контроллером не должно превышать 10 метров или 30 метров при использовании экранированных кабелей минимальным сечением 1 мм² (все экраны кабелей подсоединяются к заземлению \perp);
2. При необходимости подсоедините цифровые входы. Длина соединительных кабелей не более 30 метров;
3. Подсоедините кабель питания к моторам приводов: используйте 4-жильный экранированный кабель сечением AWG 22 длиной 10 м максимум или сечением AWG 14 и длиной не более 50 м; если после подключения контроллера моторы вентилялей остались неподключенными, появится предупредительное сообщение “EEV motor error”: Подробнее см. параграф 9.5;
4. Тщательно проверьте характеристики релейных выходов, указанные в разделе “Технические характеристики”;
5. Включите контроллер;
6. При необходимости настройте параметры конфигурации контроллера: подробнее см. раздел “Интерфейс пользователя”;
7. При необходимости подсоедините сеть: порядок подсоединения земли см. на схемах ниже.

Вариант №1: несколько контроллеров запитываются от одного трансформатора и подсоединяются к сети. Типичный пример использования нескольких контроллеров, подсоединенных к одному электрическому щитку.

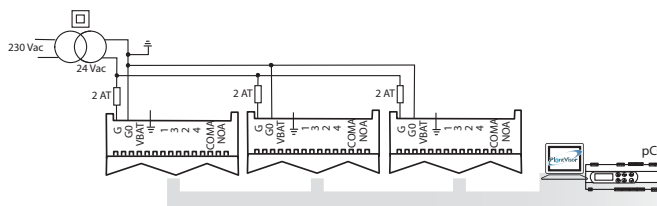


Рис. 2.d

Вариант №2: несколько контроллеров запитываются разными трансформаторами (контакт G0 не подсоединен к земле) и подсоединяются к сети. Типичный пример использования нескольких контроллеров, подсоединенных к разным электрическим щиткам.

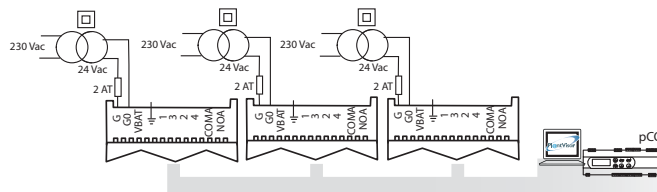


Рис. 2.e

Вариант №3: несколько контроллеров запитываются разными трансформаторами с общей точкой заземления и подсоединяются к сети. Типичный пример использования нескольких контроллеров, подсоединенных к разным электрическим щиткам.

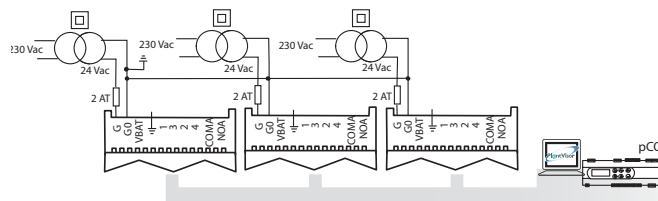


Рис. 2.f

Важно: запрещается устанавливать контроллеры в следующих местах:

- относительная влажность более 90% или присутствует конденсат;
- сильная вибрация или удары;
- непрерывное попадание воды;
- агрессивные вещества (например, пары аммиака и серы, соляной туман, дым) во избежание коррозии и/или окисления;
- источники сильных магнитных и/или радиочастотных помех (запрещается размещать вблизи антенн передатчиков);
- прямые солнечные лучи и осадки.

Важно: При подсоединении контроллера соблюдайте следующие правила:

- запрещается включать контроллер на продолжительное время, если оба вентиля не подсоединены;
- неправильное подсоединение питания может привести к серьезному повреждению контроллера;
- используйте наконечники кабелей, подходящие к соответствующим зажимам. Открутите каждый винтовой зажим, вставьте конец кабеля, затем затяните винты и слегка подергайте кабели, чтобы убедиться в надежности соединения;
- расстояние между кабелем датчика или цифровыми кабелями и силовыми кабелями нагрузок должно быть не менее 3 см во избежание электромагнитных наводок. Запрещается прокладывать силовые кабели в одном кабелеканале (в том числе находящиеся в электрически щитках) с кабелями датчиков;
- экранированные кабели мотора вентилялей прокладываются в кабелеканалах с проводами датчиков: во избежание наводки помех на кабели датчиков используйте экранированные кабели мотора вентилялей
- запрещается прокладывать кабели датчиков вблизи силового оборудования (контакторов, автоматических выключателей и др.). Маршрут пролегания кабелей датчиков должен быть максимально коротким. При прокладке запрещается ‘обходить’ кабелем силовое оборудование.
- запрещается запитывать контроллер напрямую через электрический щиток, где уже подключены другие устройства, например контакторы, электромагнитные вентили и т.д. Используйте отдельный трансформатор.

2.5 Управление вентилями - параллельный и обратный режим

Контроллер EVD evolution twin может управлять двумя вентилями CAREL, соединенными вместе (см. параграф 4.2) в параллельном режиме (оба вентиля управляются одинаково) или обратном режиме (один ventиль открывается, а другой прикрывается настолько же). Для использование такого режима просто настройте параметр “Вентиль” (“Два вентиля EXV соединены вместе”) и подсоедините провода питания моторов приводов к одному разьему. Чтобы на показанном ниже примере вентили V_2 и V_1 работали в обратном

2 Вентили CAREL в параллельном режиме

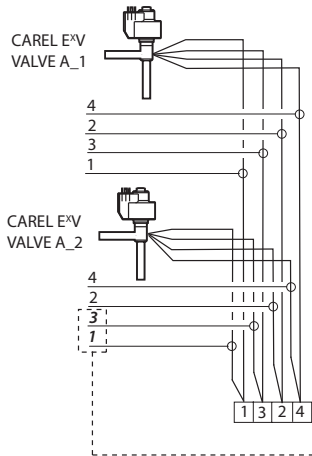
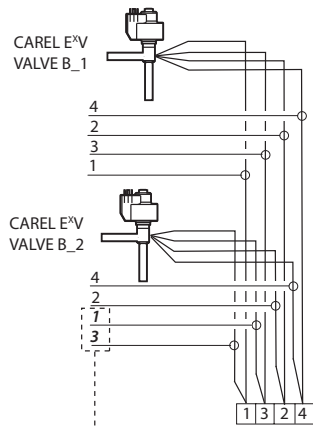


Рис. 2.g

2 Вентили CAREL в обратном режиме



Примечание: параллельный и обратный режимы работы предусмотрены только для вентилей CAREL с учетом ограничений, приведенных в таблице ниже. Термин "OK" означает, что вентиль можно использовать с любыми хладагентами при номинальном рабочем давлении.

	Модель вентиля CAREL					
	E2V	E3V	E4V	E5V	E6V	E7V
Два вентиля EXV соединены вместе	OK	OK	<ul style="list-style-type: none"> E4V85 со всеми хладагентами, кроме R410A E4V95 только с хладагентом R134a 	Нет	Нет	Нет

Табл. 2.b

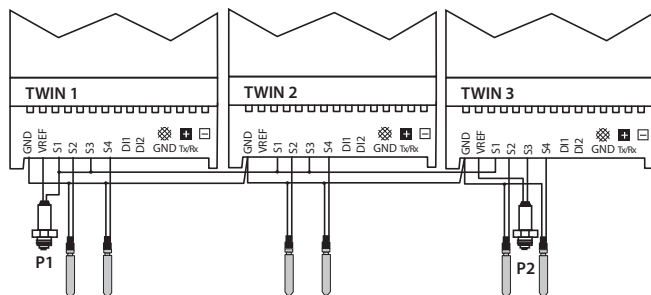
2.6 Общий датчик давления

В качестве общих датчиков давления можно использовать только датчики с выходным сигналом 4-20мА (рatiометрические нельзя). Один датчик давления может работать максимум с пятью приводами. В сложных системах, где контроллеры twin1, twin2 и twin3 используют общий датчик давления, следует выбрать обычный режим для привода А (контроллер twin 1), и "дистанционный" режим для остальных приводов. Привод В (контроллер twin3) должен использовать другой датчик давления (P2).

Пример

	twin1	twin2	twin3
Датчик S1 (привод А)	-0.5 до 7 barg (P1)	внешний, -0.5 до 7 barg	внешний, -0.5 до 7 barg
Датчик S3 (привод В)	внешний, -0.5 до 7 barg	внешний, -0.5 до 7 barg	-0.5 до 7 barg (P2)

Табл. 2.b



Поз.:

P1	Общий датчик давления
P2	Датчик давления

2.7 Подсоединение адаптера USB-tLAN

Порядок работы:

- Надавите на крепления и снимите плату светодиодных индикаторов;
- Подсоедините переходник к служебному порту;
- Подсоедините переходник к адаптеру, а адаптер к компьютеру.
- Включите контроллер

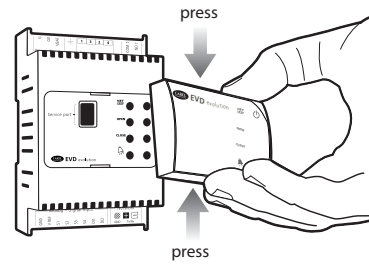


Рис. 2.h

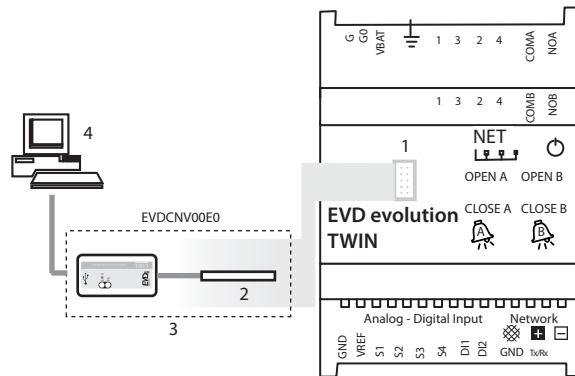


Рис. 2.i

Поз.:

1	Служебный порт
2	Переходник
3	Адаптер USB/tLAN
4	Компьютер

Примечание: При подключении через служебный порт для настройки параметров конфигурации контроллера и обновления прошивки привода/дисплея используется установленное на компьютере программное обеспечение VPM. Скачать программное обеспечение можно по адресу <http://ksa.carel.com>. Подробнее см. приложение к данному документу.

2.8 Подсоединение адаптера USB/RS485

Только приводы EVD evolution twin с поддержкой интерфейса RS485/Modbus®, можно подсоединить к компьютеру через адаптер USB/RS485 и последовательный порт по следующей схеме:

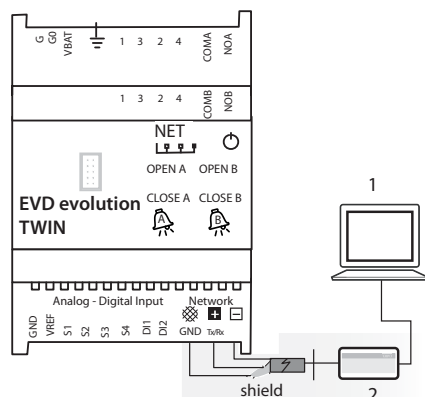


Рис. 2.j

Поз.:

1	ПК для настройки параметров конфигурации привода
2	Адаптер USB/RS485

Примечание:

- последовательный порт можно использовать для конфигурирования через программу VPM и обновления прошивки контроллера, которую можно скачать по адресу <http://ksa.carel.com> ;
- для экономии времени можно одновременно подсоединить к компьютеру до 8 контроллеров EVD evolution twin и обновить прошивку сразу на всех контроллерах (каждый контроллер должен иметь свой сетевой адрес).

2.9 Копирование, загрузка и обнуление параметров (при помощи дисплея)

Порядок работы:

1. Одновременно нажмите кнопки HELP и ENTER и удерживайте 5 секунд;
 2. На дисплее появится меню. Кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ выберите нужный пункт меню;
 3. Далее, нажмите кнопку ВВОД;
 4. На дисплее появится диалоговое окно, снова нажмите кнопку ENTER;
 5. Далее, появится подтверждение об успешном завершении операции.
- КОПИРОВАНИЕ (UPLOAD): Копирование значений всех параметров контроллера в память дисплея;
 - ЗАГРУЗКА (DOWNLOAD): Загрузка значений всех параметров привода из памяти дисплея в контроллер;
 - СБРОС: Сброс значений всех параметров контроллера и восстановление значений по умолчанию.
- Подробнее см. таблицу параметров в разделе 8.



Рис. 2.k

Важно:

- Подсоединять следует включенный контроллер/контроллеры;
- ЗАПРЕЩАЕТСЯ отсоединять дисплей от контроллер в процессе выполнения КОПИРОВАНИЯ, ЗАГРУЗКИ или СБРОСА;
- Разрешается копировать значения параметров конфигурации только между контроллерами с одинаковой прошивкой;
- Нельзя копировать параметры с привода А на привод В.

2.10 Просмотр электрических соединений (на дисплее)

Чтобы проверить электрические соединения датчиков и вентиля приводов А и В, войдите в режим просмотра. Подробнее см. параграф 3.4

2.11 Общая схема соединений

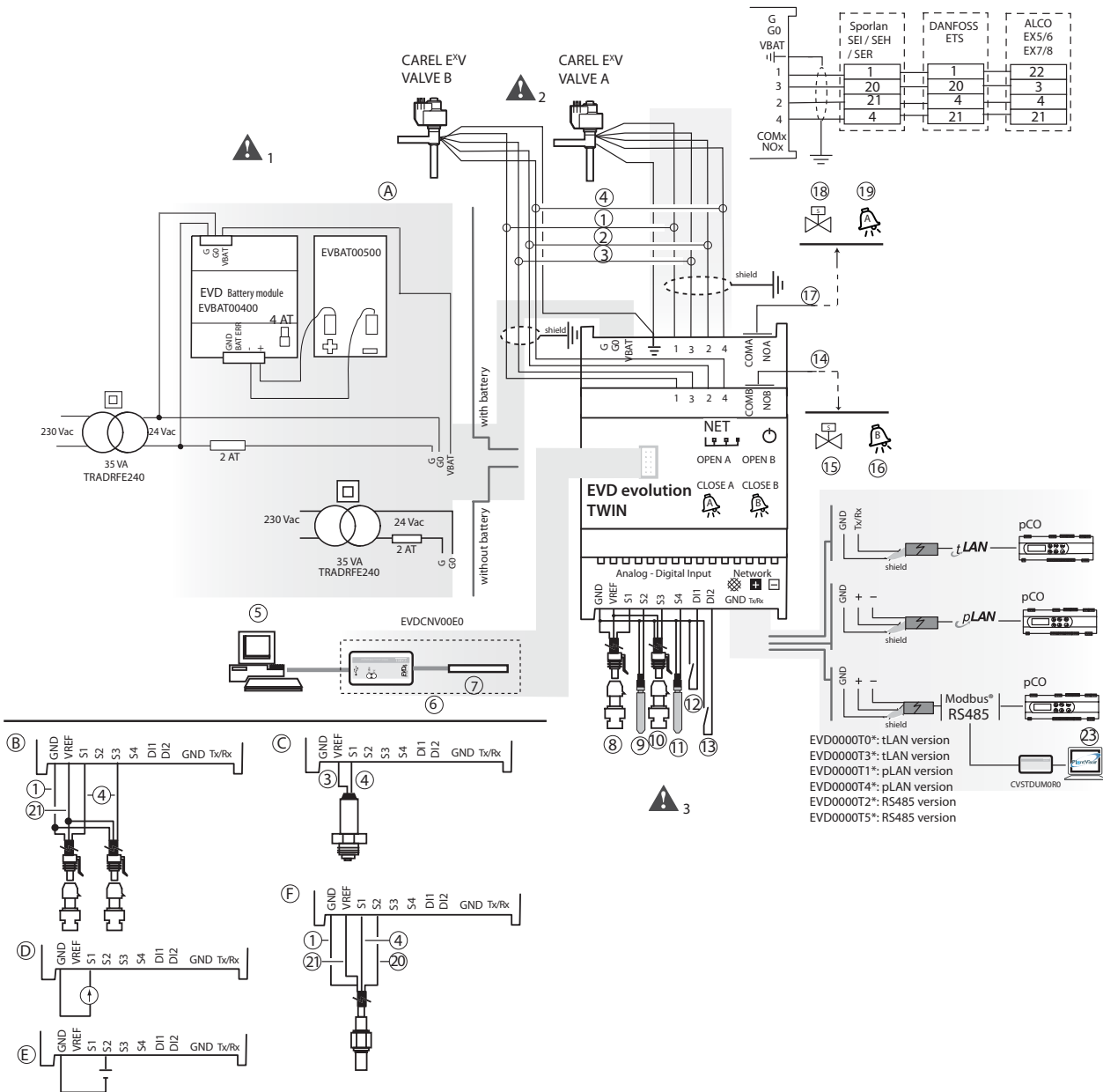


Рис. 2.1

Поз.:

1	Зеленый
2	Желтый
3	Коричневый
4	Белый
5	Компьютер для конфигурирования
6	Адаптер USB/tLAN
7	Переходник
8	Ратиометрический датчик давления, привод А
9	Датчик NTC, привод А
10	Ратиометрический датчик давления, привод В
11	Датчик NTC, привод В
12	Цифровой вход №1 для управления приводом А
13	Цифровой вход №2 для управления приводом В
14	Сухой контакт (до 230В переменного тока), привод В
15	Электромагнитный вентиль, привод В
16	Аварийный сигнал, привод В
17	Сухой контакт (до 230В переменного тока), привод А
18	Электромагнитный вентиль, привод А
19	Аварийный сигнал, привод А
20	Красный

21	Черный
22	Синий
23	Компьютер для конфигурирования/диспетчеризации
A	Подключение модуля EVBAT00400/EVBAT00500
B	Подключение ратиометрического датчика давления (SPKT00**R0)
C	Подключение электронного датчика давления (SPKT00*C00) или пьезоэлектрического датчика давления (SPKT00**T0)
D	Привод как позиционер (вх. сигнал 4-20mA)
E	Привод как позиционер (вх. сигнал 0-10В пост. тока)
F	отключение комбинированного датчика давления/температуры (SPKT00**T0)
⚠ 1	Длина соединительного кабеля аккумуляторного модуля EVBAT00400 не более 5 метров.
⚠ 2	Соединительный кабель мотора вентиля должен быть 4-жильным и экранированным (AWG 22, длина не более 10 м или AWG14, длина не более 50 м).
⚠ 3	Подсоедините экраны всех кабелей датчиков к заземлению

3. ИНТЕРФЕЙС ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ

Интерфейс пользователя представлен в виде 8 светодиодных индикаторов состояния, см. таблицу ниже:

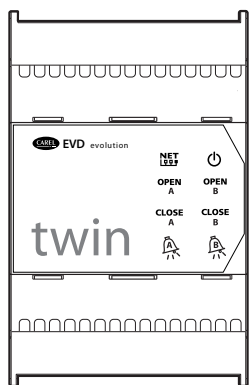


Рис. 3.a

Поз.:

Свето-диод	ВКЛ	ВЫКЛ	Мигает
NET	Соединение работает	Соединения нет	Ошибка связи
OPEN A/B	Открытие вентилей A/B	-	Привод A/B выключен (*)
CLOSE A/B	Закрытие вентилей A/B	-	Привод A/B выключен (*)
	Сработала тревога привода A/B	-	-
	Контроллер под напряжением	Привод выключен	-

Табл. 3.a

(*) Ожидание завершения настройки исходной конфигурации.

3.1 Установка дисплея (опция)

Дисплей предназначен для настройки всех параметров конфигурации двух приводов. Дисплей показывает данные состояния привода, важные значения в процессе выполнения регулировки (например, регулировки перегрева), аварийные сигналы, состояние цифровых входов и релейных выходов. Кроме этого, дисплей можно использовать для копирования данных конфигурации между несколькими контроллерами (см. описание копирования и загрузки параметров конфигурации). Порядок установки дисплея:

- нажмите крепления, чтобы снять крышку со светодиодными индикаторами;
- установите дисплей, см. рисунок;
- после установки дисплей сразу загорится, и если дело обстоит во время пуско-наладочных работ, запустится мастер пуска/наладки.

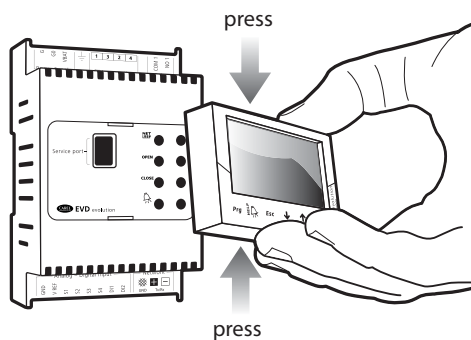


Рис. 3.b

Важно: Контроллер переходит в рабочее состояние только после полного завершения процесса настройки конфигурации. Теперь, на лицевой панели привода установлен дисплей с шестью кнопками. Эти кнопки можно нажимать как по отдельности, так и одновременно для настройки соответствующих параметров конфигурации привода.

3.2 Дисплей и кнопки

Дисплей показывает две переменных системы для каждого привода (A и B), состояние функций регулирования и защиты, любые аварийные сигналы и состояние релейного выхода.

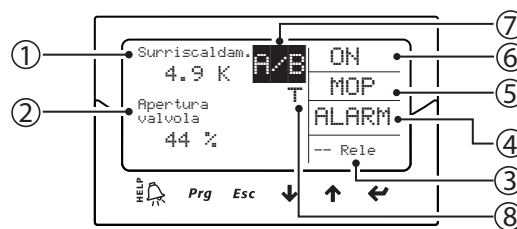


Рис. 3.c

Поз.:

1	переменная 1 на дисплее (привод A/B)
2	переменная 2 на дисплее (привод A/B)
3	состояние реле (привод A/B)
4	тревога (нажмите "HELP")
5	сработавшая функция защиты
6	состояние регулирования
7	текущая индикация: привод A/привод B
8	адаптивное регулирование в процессе

Сообщение на дисплее

Состояние регулирования	Функция защиты		
ON	Работает	LowSH	Недостаточный перегрев
OFF	Дежурный режим	LOP	Низкая температура испарения
POS	Позиционирование	MOP	Высокая температура испарения
WAIT	Ожидание		
CLOSE	Закрытие		
INIT	Инициализация мотора вентилей (*)		
TUN	Настройка в процессе		

Табл. 3.b

(*) Функцию инициализации мотора вентилей можно отключить. Подробнее см. параграф 9.5.

Кнопки

Кнопка	Назначение
Prg	• Открытие меню и ввод пароля для доступа к параметрам настройки привода.
	• Если получен аварийный сигнал, показывает список активных аварийных сигналов; • При прокрутке параметров (уровень "изготовитель") показывает справку (Help). • Нажмите вместе с кнопкой ENTER, чтобы переключится на другой привод (на дисплее)
Esc	• Выход из режима настройки параметров (служебных/ заводских) и режима просмотра; • После изменения параметра - выход без сохранения изменений.
↓ / ↑	• Навигация в меню;
UP/DOWN	• Увеличение/уменьшение значение параметра.
←	• Переключение между режимами просмотра и изменения параметров привода;
ENTER	• Подтверждение ввода значения и возврат к списку параметров. • Нажмите вместе с кнопкой HELP, чтобы переключится на другой привод (на дисплее)

Табл. 3.c

Примечание: Чтобы выбрать индикацию нужной переменной на дисплее, настройте параметры "Variable 1 on display" и "Variable 2 on display" каждого привода. Подробнее см. список параметров.

3.3 Переключение между приводами (на дисплее)

Порядок работы:
Одновременно нажмите кнопки Help и Enter. При переключении во время программирования параметров на дисплее в одном окне отображаются параметры приводов А и В.

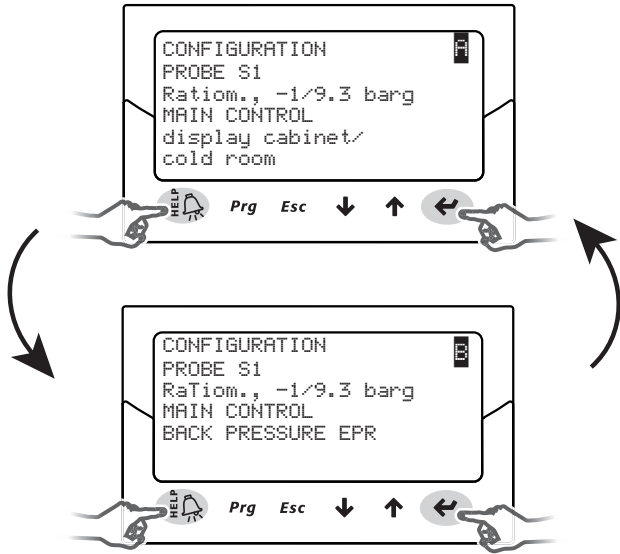


Рис. 3.d

Важно: Параметр датчика S1 общий для обоих приводов. Основной параметр регулирования можно выбрать отдельно для каждого привода. Подробнее см. таблицу параметров.

3.4 Режим просмотра (на дисплее)

Предназначен для просмотра нужных переменных, демонстрирующих правильность работы системы. Отображаемые на дисплее переменные зависят от типа выбранной функции регулирования.

1. Нажмите кнопку Esc один или несколько раз, чтобы перейти в стандартный режим дисплея;
 2. Выберите привод А или В, чтобы посмотреть соответствующие переменные (см. параграф 3.3);
 3. Нажмите кнопку ВВЕРХ/ВНИЗ на дисплее появится кривая перегрева, степень открытия вентиля (в %), температура и давление испарения, а также температура всасывания;
 4. Нажмите кнопку ВВЕРХ/ВНИЗ на дисплее появятся переменные и окна с электрическими соединениями датчика и мотора вентиля;
 5. Чтобы выйти из режима просмотра, нажмите кнопку Esc.
- Полный список переменных для разных типов регулирования см. в параграфе 8.6.

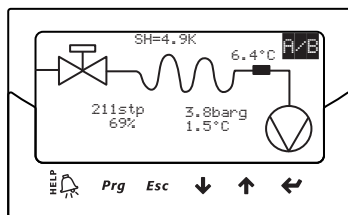


Рис. 3.e

3.5 Режим программирования (на дисплее)

Для изменения параметров предусмотрены кнопки спереди привода. Каждый из параметров имеет свой уровень доступа: служебные и заводские.

Изменение служебных параметров

К служебным параметрам относятся параметры настройки контроллера во время пуско-наладочных работ, а также параметры настройки входов, релейного выхода, перегрева, типа регулирования и минимальных/максимальных значений срабатывания функций защиты. Подробнее см. таблицу параметров.

Порядок работы:

1. Нажмите кнопку Esc один или несколько раз, чтобы переключиться в стандартное окно и выберите привод А или В, чтобы изменить соответствующие параметры (см. параграф 3.3);
2. Нажмите кнопку Prg: на дисплее появится диалоговое окно с запросом пароля;
3. Нажмите кнопку ENTER и введите пароль для доступа к служебным параметрам: 22, цифры вводятся справа налево, после ввода каждой цифры нажимайте кнопку ENTER;
4. Если пароль введен правильно, на дисплее появится первый параметр, т.е. сетевой адрес;
5. Кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ выберите нужный параметр;
6. Нажмите кнопку ENTER, чтобы открыть значение параметра;
7. Кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ измените значение параметра;
8. Нажмите кнопку ENTER, чтобы сохранить новое значение параметра;
9. Чтобы изменить значения других параметров, повторите пункты 5, 6, 7 и 8;
10. Нажмите кнопку Esc, чтобы выйти из режима изменения служебных параметров.

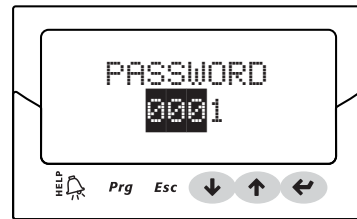


Рис. 3.f

Важно:

- При попытке ввода недопустимого значения параметра оно будет удалено и вскоре вернется предыдущее значение параметра;
- При простое более 5 минут (ни одна кнопка не нажата), дисплей автоматически возвращается в стандартный режим.
- Чтобы ввести отрицательное значение, нажмите кнопку ENTERS, чтобы переместить курсор на крайнюю левую позицию и выберите нужный знак кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ.

Изменение заводских параметров

К заводским параметрам относятся все параметры настройки контроллера, и, следовательно, кроме служебных параметров включают параметры настройки аварийной сигнализации, датчиков и вентиля. Подробнее см. таблицу параметров.

Порядок работы:

1. Нажмите кнопку Esc один или несколько раз, чтобы перейти в стандартный режим дисплея;
2. Выберите привод А или В, чтобы изменить соответствующие переменные (см. параграф 3.3);
3. Нажмите кнопку Prg: на дисплее появится диалоговое окно с запросом пароля;
4. Нажмите кнопку ENTER и введите пароль для доступа к заводским параметрам: 66, цифры вводятся справа налево, после ввода каждой цифры нажимайте кнопку ENTER;
5. Если пароль введен правильно, на дисплее появится список групп параметров:
 - Конфигурация
 - Датчики
 - Регулирование
 - Специальные функции
 - Аварийная сигнализация
 - Вентиль
6. Кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ выберите нужную группу параметров, затем нажмите кнопку ENTER, чтобы открыть список параметров выбранной группы;
7. Кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ выберите нужный параметр, затем нажмите кнопку ENTER, чтобы открыть значение выбранного параметра;
8. Кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ измените значение параметра;
9. Нажмите кнопку ENTER, чтобы сохранить новое значение параметра;
10. Чтобы изменить значения других параметров, повторите пункты 7, 8 и 9;
11. Нажмите кнопку Esc, чтобы выйти из режима изменения заводских параметров.



Рис. 3.г

Важно:

- Пароль заводского уровня дает право изменить любой параметр настройки контроллера;
- При попытке ввода недопустимого значения параметра оно будет удалено и вскоре вернется предыдущее значение параметра;
- При простое более 5 минут (ни одна кнопка не нажата), дисплей автоматически возвращается в стандартный режим.

4. НАЛАДКА И ЗАПУСК

4.1 Наладка и запуск

По завершении выполнения всех электрических соединений (см. раздел установки контроллера) и подключения питания, следует переходить к пуско-наладочным работам. Данный вид работ подразумевает настройку контроллера в зависимости от используемого интерфейса. В принципе, основная настройка ограничивается четырьмя главными параметрами 4: хладагент, вентиль, тип датчика давления (S1 для привода A и S3 для привода B) и тип регулирования. Сетевой адрес для контроллеров EVD evolution twin один.

Типы интерфейсов:

- **ДИСПЛЕЙ:** после правильной настройки параметров конфигурации на дисплее появляется диалоговое окно подтверждения. Контроллер будет готов к работе только после подтверждения сделанных настроек. При этом на дисплее появится главное окно, а процесс регулирования начнется после соответствующего запроса от контроллера rCO по сети rLAN или после замыкания цифрового входа DI1 для привода A или DI2 для привода B. Подробнее см. параграф 4.2;
- **ПРОГРАММА VPM:** чтобы разрешить регулирование через программу VPM, в параметре "Enable EVD regulation" выберите 1; данный параметр находится среди параметров безопасности в специальном меню, и для изменения значения параметра потребуется соответствующий уровень доступа. Однако сначала следует настроить параметры конфигурации в соответствующем меню. После этого приводы будут готовы к работе, а процесс регулирования начнется после запроса от контроллера rCO по сети rLAN или после замыкания цифрового входа DI1. Если в параметре "Enable EVD control" случайно или по какой-либо другой причине выставлен 0 (ноль), привод немедленно останавливает процесс регулирования и переходит в дежурный режим. Контроллер будет оставаться в дежурном режиме пока вновь не будет приведен в готовность. Вентиль при этом находится в положении, в котором был последний раз остановлен;
- **ДИСПЕТЧЕРИЗАЦИЯ:** для пуска и наладки сразу большого количества контроллеров удобнее использовать систему диспетчеризации, а на дисплее достаточно просто указать сетевой адрес. Затем, дисплей можно снять, а параметры конфигурации настроить позднее через программу диспетчеризации или при помощи дисплея (предварительно установив его на место). чтобы разрешить регулирование через систему диспетчеризации, используйте параметр "Enable EVD control"; данный параметр находится среди параметров безопасности в специальном меню, и для изменения значения параметра потребуется соответствующий уровень доступа. Однако сначала следует настроить параметры конфигурации в соответствующем меню. Процесс регулирования начнется после запроса от контроллера rCO через сеть rLAN или после замыкания цифрового входа DI1 для привода A или DI2 для привода B. Если в параметре "Enable EVD control" случайно или по какой-либо другой причине выбран 0 (ноль) (см. предупреждение на желтом мигающем поле), контроллер немедленно останавливает процесс регулирования и переходит в дежурный режим. Контроллер будет оставаться в дежурном режиме пока вновь не будет приведен в готовность. Вентиль при этом находится в положении, в котором был остановлен в последний раз;
- **ПЛК rCO:** В первую очередь следует настроить сетевой адрес при помощи дисплея. Если контроллер с поддержкой сети rLAN, tLAN или Modbus® подсоединен к контроллеру семейства rCO, настройка параметров конфигурации и подтверждение не требуется. Потому что программное обеспечение контроллера rCO будет отслеживать правильность значений параметров. Следовательно, достаточно просто указать адрес контроллера в сети rLAN, tLAN или Modbus® для идентификации в программном обеспечении контроллера rCO, спустя несколько секунд между контроллером и ПЛК установится связь и он автоматически станет готовым к работе. На дисплее будет показано главное окно, которое можно при желании убрать. Процесс регулирования начнется после запроса от контроллера rCO или после получения сигнала на цифровой вход DI1 для привода A или DI2 для привода B. Контроллер с поддержкой сети rLAN является единственной моделью контроллеров этой серии, который может приступить к процессу регулирования по сигналу контроллера rCO, полученному по сети rLAN. При отказе соединения между контроллером rCO и приводом (см. параграф "Ошибка сети rLAN"), привод может продолжить процесс регулирования под управлением внешнего сигнала, поступающего на цифровые входы. Контроллеры с поддержкой tLAN и RS485/Modbus® можно подсоединять к ПЛК rCO только через систему диспетчерского контроля. Регулирование начнется только после замыкания цифрового входа №1 для привода A или цифрового входа №2 для привода B.

4.2 Мастер пуско-наладки (на дисплее)

После установки дисплея:

1 появляется первый параметр: сетевой адрес;

2 нажмите кнопку ENTER, чтобы открыть значение параметра;

3 Кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ измените значение параметра;

4 нажмите кнопку Enter, чтобы подтвердит новое значение;

5 Кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ выберите следующий параметр, хладагент для привода A, показанный символом в верхнем правом углу;

6 чтобы изменить значения других параметров привода A, повторите пункты 2, 3, 4 и 5; хладагент, вентиль, датчик давления S1, вид регулирования;

7 проверьте, что электрические соединения привода A правильные;

8 проверьте, что электрические соединения вентиль A правильные затем, настройте этот параметр для привода B (см. шаг 6);

9 введите значения параметров для привода B: хладагент, вентиль B, датчик давления S3, вид регулирования;

10 проверьте, что электрические соединения привода B правильные;

11 проверьте, что электрические соединения вентиль B правильные;

12 если параметры конфигурации настроены правильно, выберите YES в диалоговом окне, в противном случае выберите NO и вернитесь на шаг 2.

По завершении конфигурирования контроллер запускает процедуру инициализации мотора вентиля, а на дисплее появляется сообщение "INIT". Подробнее см. параграф 9.5; Для упрощения процесса пуска и наладки, а также во избежание возможных неполадок каждый контроллер запускается только после настройки следующих параметров:

1. сетевой адрес (общий параметр);
2. хладагент;
3. вентиль;
4. датчик давления;
5. тип регулирования, а именно тип агрегата к которому применяется функция регулирования перегрева.

Примечание:

- чтобы выйти из режима пуска и наладки, несколько раз нажмите кнопку ВНИЗ, а затем подтвердите сделанные изменения. Мастер наладки НЕЛЬЗЯ завершить нажатием кнопки Esc;
- Если в процессе наладки появилось сообщение об ошибке, войдите в режим настройки сервисных параметров и измените значение параметра, которое оказалось неверным;
- Если используемый клапан и/или датчик давления отсутствует в списке, выберите любую другую модель и завершите процесс наладки. Теперь, контроллер готов к работе и можно приступить к настройке заводских параметров вручную. Ниже приведены параметры привода А и В, которые настраиваются во время ввода в эксплуатацию. **Эти параметры имеют одинаковое описание для обоих приводов (А и В). Возле параметра, соответствующего одному или другому приводу, в верхнем правом углу будет стоять буква А или В.**

Сетевой адрес

Сетевой адрес контроллера необходим для последовательного соединения с диспетчерской системой по интерфейсу RS485 или с контроллером рСО по протоколу рLAN, tLAN, Modbus®. Этот параметр общий для приводов А и В.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
КОНФИГУРАЦИЯ				
Сетевой адрес	198	1	207	-

Табл. 4.а

При использовании сетевого соединения для моделей с поддержкой интерфейса RS485/Modbus® также необходимо указать скорость соединения в битах в секунду в параметре "Сетевое соединение". Подробнее см. параграф 6.1

Хладагент

Тип хладагента важен для вычисления перегрева. Кроме этого, он необходимо для вычисления температуры конденсации и испарения, которые вычисляются на основании показаний датчика давления.

Параметр/описание	По умолч.
КОНФИГУРАЦИЯ	
Хладагент	R404A
1=R22; 2=R134a; 3=R404A; 4=R407C; 5=R410A; 6=R507A; 7=R290; 8=R600; 9=R600a; 10=R717; 11=R744; 12=R728; 13=R1270; 14=R417A; 15=R422D; 16=R413A; 17=R422A; 18=R423A; 19=R407A; 20=R427A	

Табл. 4.б

Клапан

При выборе типа клапана все параметры регулирования определяются автоматически на основании данных изготовителя, заложенных в приводе по каждой модели клапана. Если клапан отсутствует в списке доступных моделей, можно самостоятельно настроить параметры клапана (см. заводские параметры). В данном случае контроллер распознает сделанные изменения и присвоит клапану тип "Customised".

Параметр/описание	По умолч.
КОНФИГУРАЦИЯ	
Клапан:	CAREL
1= CAREL EXV; 2= Alco EX4; 3=Alco EX5; 4=Alco EX6; 5=Alco EX7; 6=Alco EX8 330 Гц рекомендованный Carel; 7=Alco EX8 500 Гц рекомендованный Alco; 8=Sporlan SEI 0.5-11; 9=Sporlan SER 1.5-20; 10=Sporlan SEI 30; 11=Sporlan SEI 50; 12=Sporlan SEH 100; 13=Sporlan SEH 175; 14=Danfoss ETS 12.5-25B; 15=Danfoss ETS 50B; 16=Danfoss ETS 100B; 17=Danfoss ETS 250; 18=Danfoss ETS 400; 19=Два клапана EXV CAREL соединены вместе; 20=Sporlan SER(I)G,J,K	E ^{CV}

Табл. 4.с

Важно:

- Если два клапана CAREL EXV подсоединены к одной клемме, выберите опцию "Два клапана CAREL EXV соединены вместе", чтобы использовать их в параллельном или обратном режиме;
- как уже было сказано выше, регулирование предусматривается только с клапанами CAREL EXV;
- Не все клапаны CAREL можно подсоединить: подробнее см. параграф 2.5.

Датчики давления S1 и S3

Тип используемого датчика давления (S1 для привода А и S2 для привода В) устанавливает диапазон измерения и аварийную сигнализацию на основании данных изготовителя, заложенных в привод для каждой модели датчика. Как правило, характеристики датчика указаны на маркировочной табличке.

Параметр/описание		По умолч.
КОНФИГУРАЦИЯ		
Датчик S1, S3		Ratiom.: -1 to 9.3 barg
Ратиометрический (сигнал ± 0-5 В)	Электронный (сигнал 4-20 мА)	
1= -1 до 4.2 barg	8= -0.5 до 7 barg	
2= 0.4 до 9.3 barg	9= 0 до 10 barg	
3= -1 до 9.3 barg	10= 0 до 18.2 barg	
4= 0 до 17.3 barg	11= 0 до 25 barg	
5= 0.85 до 34.2 barg	12= 0 до 30 barg	
6= 0 до 34.5 barg	13= 0 до 44.8 barg	
7= 0 до 45 barg	14= внешний, -0.5 до 7 barg	
	15= внешний, 0 до 10 barg	
	16= внешний, 0 до 18.2 barg	
	17= внешний, 0 до 25 barg	
	18= внешний, 0 до 30 barg	
	19= внешний, 0 до 44.8 barg	
	20= Внешний сигнал (4-20 мА)	

Табл. 4.д

Важно: Если установлено два датчика давления S1 и S3, они должны быть одного типа. Нельзя использовать вместе электронный и ратиометрический датчики.

- Примечание:** Для централизованных систем, где один датчик давления используется несколькими контроллерами, следует выбирать нормальное управление для первого привода и "дистанционное" (внешнее) для всех остальных приводов. Пример: чтобы использовать один датчик давления P1 для приводов А и В: 4-20 мА, -0.5 до 7 barg. Для привода А контроллера twin 1 выберите: 4-20мА, -0.5 до 7 barg. Для привода В контроллера twin 1 и приводов А и В контроллера twin 2 выберите: внешний 4-20 мА, -0.5 до 7 barg. Схему соединений см. в параграфе 2.6

Примечание:

- По умолчанию диапазон измерения всегда указывается в барах по манометру (barg). Если используемый датчик отсутствует в списке, в меню заводских параметров можно изменить значения параметра диапазона измерения и аварийных сигналов. После изменения диапазона измерения контроллер распознает внесенные изменения и присвоит датчику S1 или S3 тип "Customised".
- Программное обеспечение контроллер учитывает единицы измерения. Если указывается диапазон измерения и изменяются единицы измерения (с bars на psi), контроллер автоматически изменит диапазон измерения и величину срабатывания аварийной сигнализации. По умолчанию основные датчики функции регулирования S2 и S4 установлены как "CAREL NTC". При необходимости в меню служебных параметров можно выбрать другой датчик.
- Датчики температуры, в отличие от датчиков давления, не имеют параметра изменения диапазона измерения и, следовательно, можно использовать только указанные в списке модели (подробнее см. раздел "Функции" и таблицу параметров). В любом случае, в меню заводских параметров можно изменить пороги срабатывания аварийного сигнала.

Основная функция регулирования

Тип основной функции регулирования определяет рабочий режим каждого привода.

Параметр/описание	По умолч.
КОНФИГУРАЦИЯ	
Основная функция регулирования	
Управление перегревом	
1= централизованная холодильная витрина/холодильная камера	multiplexed showcase/ cold room
2= холодильная витрина/холодильная камера со встроенным компрессором	
3= "пертурб." холодильная витрина/холодильная камера	
4= холодильная витрина/холодильная камера с докритическим циклом CO ₂	
5= Конденсатор R404A для докритического цикла CO ₂	
6= воздушный кондиционер/чилер с пластинчатым теплообменником	
7= воздушный кондиционер/чилер с трубчатым теплообменником	
8= воздушный кондиционер/чилер с теплообменником из оребренных труб	
9 = воздуш. кондиционер/чилер с регулируемой холодопроизводительностью	
10 = "пертурб." воздушный кондиционер/чилер	
Специальные функции	
11= регулировка давления испарителя	
12= перепуск горячего газа по давлению	
13= перепуск горячего газа по температуре	
114= охладитель газа с транскритическим циклом CO ₂	
15= аналоговый позиционер (4-20 мА)	
16= аналоговый позиционер (0-10В)	
17= воздушный кондиционер/чилер или холодильная витрина/холодильная камера с адаптивным регулированием	
18= воздушный кондиционер/чилер с компрессором Digital Scroll (*)	

(*) только для вентилях CAREL

Табл. 4.e

Параметр перегрева и все параметры ПИД-регулирования, а также параметры защиты и датчиков S1/S3 и/или S2/S4 настраиваются автоматически, иначе говоря, им присваиваются рекомендованные компанией CAREL значения на основании конкретной системы.

На данной начальной стадии настройки конфигурации можно выбрать только режим регулирования перегрева, который зависит от конкретной системы (чилер, холодильное помещение и др.).

При появлении ошибок на начальной стадии настройки конфигурации можно будет настроить данные параметры позднее через меню служебных и заводских параметров.

Если параметры восстановлены до значений по умолчанию (подробнее порядок сброса см. в разделе Установка), то при последующем запуске на дисплее появляется окно мастера пуска и наладки.

4.3 Проверки после пуска и наладки

После выполнения пусконаладочных работ:

- проверьте, что клапан закрывается полностью. При необходимости выполните выравнивание;
- при необходимости зайдите в меню заводских или служебных параметров и настройте параметр перегрева (или используйте рекомендованное значение компании CAREL для конкретной системы) и пороги срабатывания аварийных сигналов (низкое рабочее давление, высокое рабочее давление и др.). Подробнее см. раздел Функции защиты

4.4 Другие функции

В меню служебных параметров можно выбрать другой тип основной регулировки (транскритический цикл CO₂, перепуск горячего газа и т.д.), а также так называемые специальные функции регулировки, и ввести подходящие значения параметров регулирования, а также порогов срабатывания аварийных сигналов LowSH, LOP и MOP (подробнее см. раздел "Функции защиты") в зависимости от конкретных характеристик контролируемого агрегата.

Наконец, в меню заводских параметров можно настроить все остальные параметры контроллера. Если параметры ПИД-регулирования были изменены, контроллер распознает внесенные изменения и присвоит функции регулирования тип "Customised".

5. РЕГУЛИРОВАНИЕ

5.1 Основная функция регулирования

Привод EVD evolution twin поддерживает два типа регулирования и каждому из приводов А и В можно назначить свой тип регулирования. Тип основной функции регулирования определяет рабочий режим привода. Первые 10 вариантов настройки относятся к функции регулирования перегрева, а остальные называются "специальными" настройками и представляют собой настройки давления и температуры в зависимости от сигнала регулирования, формируемого внешним контроллером. Две последние специальные функции также относятся к регулированию перегрева.

Параметр/описание CONFIGURAZIA	По умолч.
Основная функция регулирования	централизованная
Управление перегревом	холодильная
1= централизованная холодильная витрина/ холодильная камера	витрина/ холодильная камера
2= холодильная витрина/холодильная камера со встроенным компрессором	
3= "пертурб." холодильная витрина/холодильная камера	
4= холодильная витрина/холодильная камера с докритическим циклом CO ₂	
5= конденсатор R404A для докритического цикла CO ₂	
6= воздушный кондиционер/чилер с пластинчатым теплообменником	
7= воздушный кондиционер/чилер с трубчатым теплообменником	
8= воздушный кондиционер/чилер с теплообменником из оребренных труб	
9= воздуш. кондиционер/чилер с регулируемой холодопроизводительностью	
10= "пертурб." воздушный кондиционер/чилер	
Специальные функции	
11= регулировка давления испарителя	
12= перепуск горячего газа по давлению	
13= перепуск горячего газа по температуре	
14= охладитель газа с транскритическим циклом CO	
15= аналоговый позиционер (4-20мА)	
16= аналоговый позиционер (0-10В)	
17= воздушный кондиционер/чилер или холодильная витрина/холодильная камера с адаптивным регулированием	
18= воздушный кондиционер/чилер с компрессором Digital Scroll	

Табл. 5.a

Примечание:

- Вариант "конденсаторы R404A с докритическим циклом CO₂" - это функция регулирования перегрева для клапанов, установленных в каскадных системах, где требуется регулирование потока хладагента R404A (или др. хладагента), который выступает в теплообменнике в роли конденсатора CO₂;
- Вариант "пертурб. система/холодильная камера" или "воздушный кондиционер/чилер" - это функция для агрегатов, которые периодически или постоянно работают с перепадами давления испарения или конденсации.

Ниже приводится описание всех типов регулирования, которые поддерживает привод EVD Evolution twin.

5.2 Управление перегревом

Основное назначение электронного клапана состоит в контроле соответствия между скоростью расхода поступающего через форсунки хладагента и скоростью расхода, в которой нуждается компрессор. Таким образом, процесс испарения происходит по всей длине испарителя и жидкость на выходе отсутствует, соответственно, она отсутствует и в ответвлении, ведущем к компрессору.

Поскольку жидкость не может сжиматься, она может нанести повреждение, а в некоторых случаях даже сломать компрессор, если количество жидкости достаточное существенное и длится это в течение продолжительного периода времени.

Управление перегревом

Регулирование электронного клапана осуществляется на основании температуры перегрева, которая очень наглядно показывает присутствие и отсутствие жидкости на выходе испарителя. Привод EVD Evolution twin может независимо управлять перегревом по двум контурам хладагента. Температура перегрева вычисляется как разница температуры перегретого

газа (согласно показаниям датчика температуры, установленного в конце испарителя) и температуры насыщенного испарения (вычисляется по показаниям датчика давления, установленного в конце испарителя, с использованием кривой преобразования Tsat(P) для каждого хладагента). Перегрев = температура перегретого газа (*) - температура насыщенного испарения (*).

Если температура перегрева слишком высокая, значит процесс испарения полностью завершен прежде чем достигнут конец испарителя, а значит скорость расхода хладагента через клапан недостаточная. В результате, снижается холодопроизводительность из-за неиспользования части поверхности испарителя. Поэтому, клапан следует открыть сильнее. И наоборот, если температура перегрева слишком низкая, значит процесс испарения не завершен в дальней части испарителя и некоторое количество воды будет присутствовать на входе в компрессор.

Поэтому, клапан следует прикрыть. Рабочий диапазон температуры перегрева ограничен снизу: если скорость расхода хладагента через клапан слишком высокая, измеренная температура перегрева будет примерно 0 К.

Это указывает на присутствие жидкости, даже если в процентном выражении остаток воды по сравнению с газом невозможно определить.

Поэтому, существует опасность повредить компрессор. Ее следует всячески избегать. Кроме этого, как уже было указано выше, высокая температура перегрева означает недостаточную скорость расхода хладагента.

Учитывая вышесказанное, температура перегрева всегда должна быть больше 0К и равняется минимальной стабильной величине, подходящей для комбинации клапана и системы.

На практике низкая температура перегрева ведет к нестабильности из-за бурного процесса испарения, приближающегося к точке измерения датчиков.

Поэтому, работа расширительного клапана должна контролироваться с исключительной точностью и поддерживаться около значения параметра перегрева, который всегда должен колебаться в пределах от 3 до 14К.

Другие значения параметра перегрева выбираются крайне редко для специальных систем.

Пример управления перегревом по двум независимым контурам А и В.

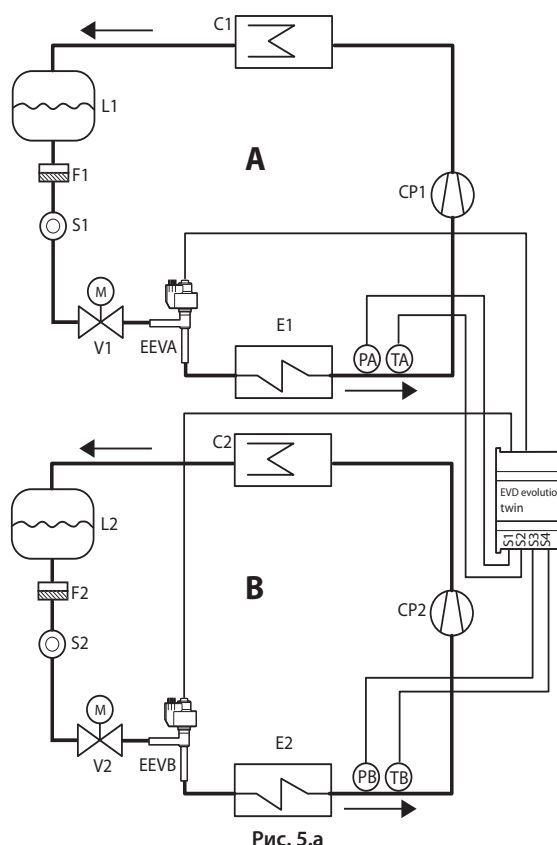


Рис. 5.a

Поз.:

CP1, CP2	Компрессор № 1, 2
C1, C2	Конденсатор № 1, 2
L1, L2	Приемник жидкости № 1, 2
F1, F2	Фильтр отсечки воды № 1, 2
S1, S2	Индикатор жидкости № 1, 2
EEVA, EEVB	Электронный расширительный вентиль A, B
V1, V2	Электромагнитный вентиль № 1, 2
E1, E2	Испаритель № 1, 2
PA, PB	Датчик давления
TA, TB	Датчик температуры

Схему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

На другом примере приведено управление перегревом с двумя испарителями в таком же контуре.

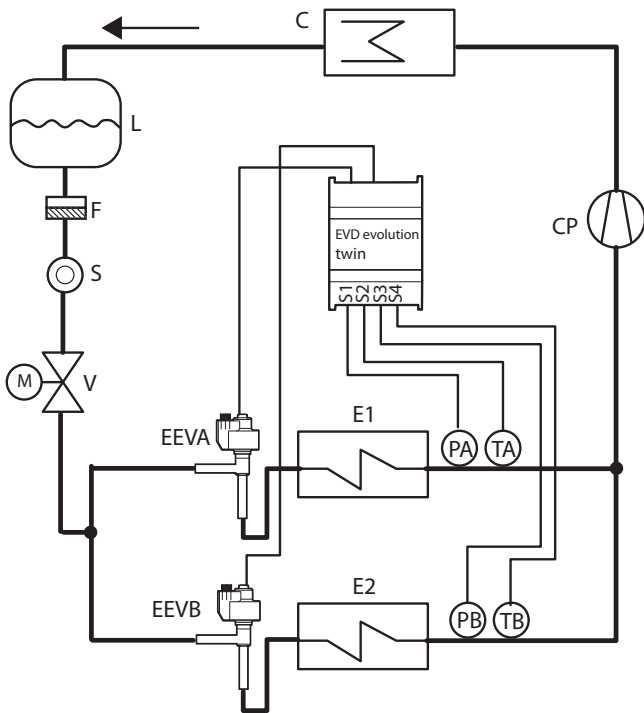


Рис. 5.b

Поз.:

CP	Компрессор
C	Конденсатор
L	Приемник жидкости
F	Фильтр отсечки воды
S	Индикатор жидкости
EEVA,	Электронный расширительный вентиль A
EEVB	Электронный расширительный вентиль B
E1, E2	Испаритель № 1, 2
PA, PB	Датчик давления привода A, B
TA, TB	Датчик температуры привода A, B
V	Электромагнитный вентиль

Схему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

Примечание: На данном примере можно использовать только один электронный датчик давления с выходным сигналом 4-20МА (SPK**0000). Он общий для приводов А и В. Ратиометрические датчики нельзя использовать для нескольких приводов.

В другом случае можно подсоединить два одинаковых вентиля (работающие в параллельном режиме, см. параграф 2.5) к одному испарителю. Это удобно применять в системах с теплонасосом/чилером, где используется обратный цикл, чтобы улучшить распределение хладагента в наружном змеевике.

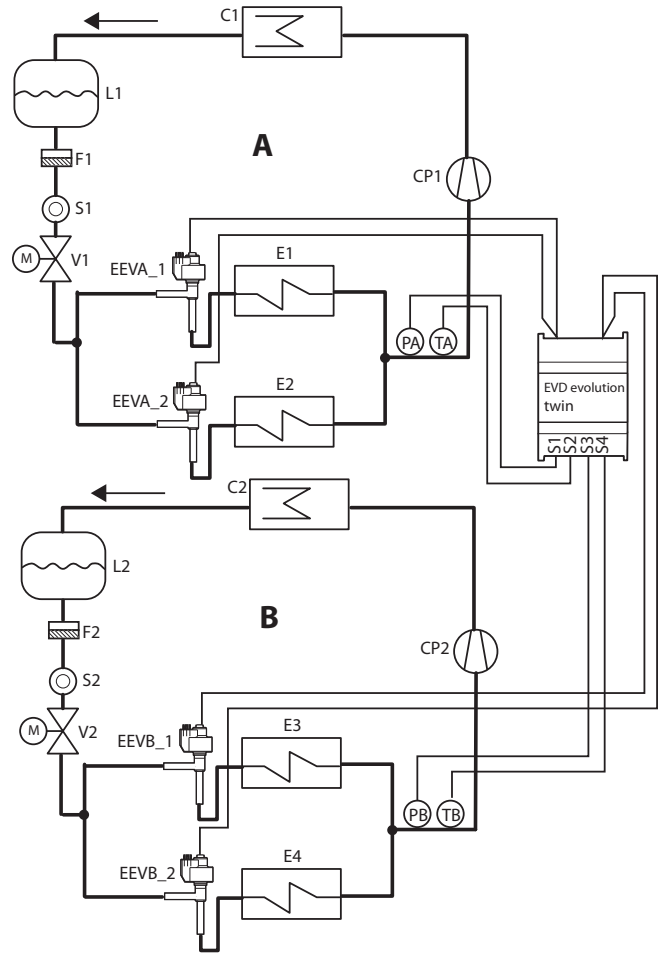


Рис. 5.c

Поз.:

CP1,2	Компрессор № 1, 2
C1,C2	Конденсатор № 1, 2
E1, E2, E3, E4	Испаритель № 1, 2, 3, 4
F1, F2	Фильтр отсечки воды № 1, 2
S1, S2	Индикатор жидкости № 1, 2
EEVA_1,	Электронные расширительные вентили привода А
EEVA_2	
EEVB_1,	Электронные расширительные вентили привода В
EEVB_2	
TA, TB	Датчик температуры
L1, L2	Приемник жидкости № 1, 2
V1, V2	Электромагнитный вентиль № 1, 2

Схему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

Параметры ПИД

Функция регулирования температуры перегрева, равно как и другие функции которые можно выбрать в параметре "Основная функция регулирования", осуществляется по принципу ПИД-регулирования, который в простейшем виде выглядит следующим образом:

$$u(t) = K \left(e(t) + \frac{1}{T_i} \int e(t)dt + T_d \frac{de(t)}{dt} \right)$$

Поз.:

u(t)	Положение вентиля	Ti	Интегральная составляющая, время
e(t)	Ошибка	Td	Производная составляющая, время
K	Пропорциональное усиление		

- Обратите внимание, что регулирование вычисляется как сумма трех разных составляющих: пропорциональная, интегральная и производная.
- пропорциональная составляющая - открытие и закрытие вентиля пропорционально изменению температуры перегрева. Таким образом, чем выше коэффициент К (**пропорциональное усиление**), тем больше скорость реагирования вентиля. Пропорциональная составляющая не учитывает параметра перегрева, а реагирует только на изменения. Поэтому, если температура перегрева изменяется незначительно, вентиль преимущественно остается неподвижным и значение параметра не достигается;
 - интегральная составляющая привязана ко времени и перемещает вентиль пропорционально отклонению температуры перегрева от значения, заданного параметром. Чем больше отклонение, тем интенсивнее интегральная составляющая; кроме этого, чем ниже значение Т (**интегральная составляющая, время**), тем интенсивнее действие. В итоге, интегральная составляющая (время), представляет собой интенсивность реакции вентиля, особенно когда температура перегрева далека от значения, заданного параметром;
 - производная составляющая привязана к скорости изменения температуры перегрева, иначе говоря, это градиент периодического изменения температуры перегрева. Стремится реагировать на любые резкие изменения и принимает соответствующие меры, а интенсивность зависит от величины времени Т (**производная, время**).

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Настройка перегрева	11	LowSH: порог срабатывания	180 (324)	K(°F)
ПИД-регулирование: пропорциональная составляющая	15	0	800	-
ПИД-регулирование: Интегральная составляющая, время	150	0	1000	s
ПИД-регулирование: Производная составляющая, время	5	0	800	s

Табл. 5.b

Подробнее о настройке ПИД-регулирования см. "Руководство на электронные расширительные вентили", шифр +030220810.

Примечание: При выборе типа основной функции регулирования (регулирование перегрева и специальные функции), рекомендованные компанией CAREL значения ПИД-регуливки будут использоваться автоматически для каждого контролируемого агрегата.

Параметры настройки функции защиты

Подробнее см. раздел "Функции защиты". Обратите внимание, что пороги срабатывания выбраны наладчиком/изготовителем, а параметры времени настраиваются автоматически на основании рекомендованных компанией CAREL значений ПИД-регулирования.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Защита LowSH: порог срабатывания	5	-40 (-72)	Величина параметра пере-грева	K (°F)
Защита LowSH: Интегральная составляющая, время	15	0	800	сек
Защита LOP: порог срабатывания	-50	-60 (-76)	MOP: порог срабаты-вания	°C (°F)
Защита LOP: Интегральная составляющая, время	0	0	800	сек
Защита MOP: порог срабатывания	50	LOP: порог срабатыва-ния	200 (392)	°C (°F)
Защита MOP: Интегральная составляющая, время	20	0	800	сек

Табл. 5.c

5.3 Адаптивное регулирование и автонастройка

Контроллер EVD evolution TWIN поддерживает две функции автоматической оптимизации параметров ПИД-регулирования для функции регулирования перегрева. Эти функции удобно использовать в системах, где часто происходит изменение тепловой нагрузки:

1. автоматическое адаптивное регулирование: эта функция непрерывно анализирует эффективность регулирования перегрева и при необходимости запускает одну или несколько процедур оптимизации;
 2. ручная автонастройка: запускается пользователем. При этом запускается только одна процедура оптимизации.
- Обе процедуры изменяют значения ПИД-регулирования для функции регулирования перегрева и параметров функций защиты:
- ПИД-регулирование: пропорциональная составляющая

- ПИД-регулирование: интегральная составляющая, время
- ПИД-регулирование: производная составляющая, время
- LowSH: низкий перегрев, интегральная составляющая, время;
- LOP: низкая температура испарения, интегральная составляющая, время;
- MOP: высокая температура испарения, интегральная составляющая, время.

Учитывая высокую динамику функции регулирования перегрева в разных установках, системах и вентилях, теория стабильности на которой основывается адаптивное регулирование и автонастройка не всегда определена. Поэтому, предлагается воспользоваться следующей методикой, когда каждый последующий шаг выполняется при условии, что предыдущий не дал нужного результата:

1. Используйте параметры, рекомендованные компанией CAREL, для регулирования различными системами на основании значений параметра "Основная функция регулирования";
2. Используйте только проверенные и вручную выставленные параметры на основании лабораторных экспериментов или опыта в эксплуатации такой системы;
3. Используйте функцию автоматического адаптивного регулирования;
4. Запустите одну или несколько функций автонастройки вручную, когда система работает на режиме (если функция адаптивного регулирования выдает предупредительное сообщение "Адаптивное регулирование не эффективно".

Адаптивное регулирование

По завершении работ по вводу в эксплуатацию можно включить функцию адаптивного регулирования в следующем параметре:

"Основная функция регулирования" = воздушный кондиционер/чилер или холодильная витрина/холодильная камера с адаптивным регулированием

Параметр/описание	По умолчанию
КОНФИГУРАЦИЯ	
Основная функция регулирования	централизованная холодильная витрина/холодильная камера
...	
воздушный кондиционер/чилер или холодильная витрина/холодильная камера с адаптивным регулированием	

Табл. 5.d

Если функция автонастройки запущена, на дисплее появится символ "T".

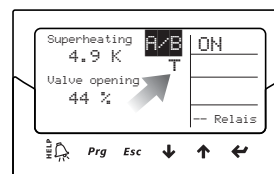


Рис. 5.d

Когда функция адаптивного регулирования включена, контроллер непрерывно анализирует эффективность регулирования и реагирует соответствующим образом; если управление малоэффективно, запускается процедура оптимизации параметров ПИД-регулирования. Когда функция оптимизации запущена, в верхнем правом углу дисплея появляется сообщение "TUN". На стадии оптимизации параметров ПИД-регулирования выполняется несколько операций с вентилем и учитываются переменные регулирования. На основании этих данных осуществляется расчет и утверждение параметров ПИД-регулирования. Эти операции повторяются несколько раз для максимально точной настройки функции регулирования перегрева в течение 12 часов максимум.

Примечание:

- на стадии оптимизации поддержание заданной величины перегрева не гарантируется, но функции защиты работают, поэтому безопасность гарантируется. Если функция защиты срабатывает, процедура оптимизации прерывается;
- если все попытки оптимизации, сделанные в течение 12 часов, оказались безуспешными, появляется предупредительное сообщение "Адаптивное регулирование не эффективно" и функция адаптивного регулирования выключается. При этом значения параметров ПИД-регулирования и функций защиты сбрасываются до значений по умолчанию;
- чтобы отключить предупредительное сообщение "Адаптивное регулирование не эффективно", выберите один из первых десяти вариантов настройки параметра "Основная функция регулирования". При необходимости адаптивное регулирование можно вновь включить в этом же параметре. Если процедура завершилась успешно, полученные значения параметров регулирования будут сохранены автоматически.

Автонастройка

Контроллер EVD evolution TWIN поддерживает функцию автоматической настройки параметров перегрева и защиты. Для запуска этой функции выставьте параметр "Принудительная ручная настройка" = 1.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
СПЕЦИАЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ				
Принудительная ручная настройка 0 = нет; 1 = да	0	0	1	-

Табл. 5.e

Когда функция настройки запущена, в верхнем правом углу дисплея появляется сообщение "TUN".

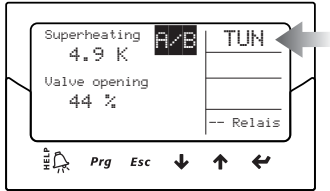


Рис. 5.e

Функция оптимизации работает, только если привод находится в режиме регулирования. Процедура занимает от 10 до 40 минут, при этом выполняется регулировка вентиля и проводятся измерения переменных регулирования.

Примечание:

- на стадии оптимизации поддержание заданной величины перегрева не гарантируется, но функции защиты работают, поэтому безопасность гарантируется. Если функция защиты срабатывает, процедура оптимизации прерывается;
- если из-за каких-либо внешних факторов или в случае малостабильных систем процедура не может правильно оптимизировать параметры, контроллер продолжит использовать значения параметров, сохраненные в памяти перед запуском процедуры настройки. Если процедура завершилась успешно, полученные значения параметров регулирования будут сохранены автоматически.
- функцию настройки и адаптивного регулирования можно включить только для функции регулирования перегрева. Их нельзя использовать для настройки специальных функций.

В служебных целях некоторые параметры процедуры настройки могут отображаться на дисплее, системе диспетчеризации, ПЛК rCO и VPM. Это необходимо в служебных целях для специалистов компании CAREL, их нельзя изменять малоопытным пользователям.

В частности, это:

- Метод настройки
- Состояние функции адаптивного регулирования
- Результат последней настройки

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
СПЕЦИАЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ				
Метод настройки	0	0	255	-

Табл. 5.f

Метод настройки показан как параметр в разделе Специальные функции, а два других параметра появляются в режиме дисплея. Подробнее см. параграф 3.4.

Примечание: Параметр "Метод настройки" предназначен только для квалифицированных специалистов компании CAREL и его нельзя изменять пользователю.

5.4 Системы с компрессором Digital Scroll

Компрессоры Digital Scroll предусматривают возможность широкой модуляции холодопроизводительности при помощи электромагнитного вентиля и запатентованного механизма перепуска хладагента. Тем не менее, при этом в системе происходят перепады давления, которые могут усиливаться работой расширительного вентиля. В результате, это может привести к неисправности. Специальная функция регулирования обеспечивает большую стабильность и эффективность всей системы путем регулирования вентиля и ограничения перепадов давления, исходя из состояния модуляции компрессора в отдельно взятый момент

времени. Чтобы использовать этот режим необходим подсоединить контроллер с поддержкой сети rLAN к ПЛК Carel серии rCO, который поддерживает специальное приложение для управления системами с компрессорами Digital Scroll.

Параметр/описание	По умолчанию
КОНФИГУРАЦИЯ	
Основная функция регулирования	централизованная холодильная витрина/холодильная камера
...	
воздушный кондиционер/чилер с компрессором Digital Scroll	

Табл. 5.g

Примечание: данный режим предусмотрен только для вентилях CAREL.

5.5 Специальные функции регулирования

Обратное давление EPR

Данный тип регулирования применяется достаточно часто в системах, где требуется поддерживать постоянное давление в контуре хладагента. Например, в состав системы охлаждения могут входить разные холодильные витрины, работающие с разными температурами (витрина для замороженных продуктов, мяса или молочных продуктов). Поддержание разной температуры в контурах осуществляется при помощи регуляторов, включенных последовательно в каждом контуре. В таких случаях применяется специальная функция регулирования давления испарения (EPR), предназначенная для контроля параметра давления и параметров ПИД-регулирования.

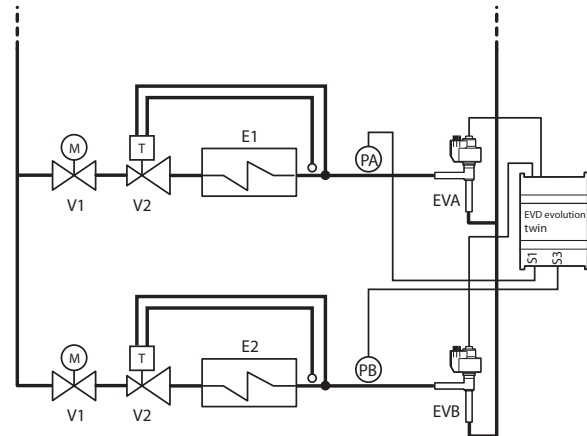


Рис. 5.f

Поз.:

V1	Электромагнитный вентиль	E1, E2	Испаритель №1, 2
V2	Терморасширительный вентиль	EVA, EVB	Электронный вентиль A,B
PA, PB	Датчик давления привода A, B		

Схему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

В данном случае применяется ПИД-регулирование без каких-либо функций защиты (недостаточный перегрев, низкое рабочее давление, высокое рабочее давление, подробнее см. раздел Функции защиты), включая разблокирование вентиля. Регулирование осуществляется на основании сравнения заданного давления испарителя и показаний датчика давления, которые поступают на вход S1 привода A и вход S3 привода B: параметр "Давление испарителя". Регулирование прямого действия, иначе говоря, при увеличении давления вентиль открывается и наоборот.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Параметр регулирования давления испарителя	3.5	-20 (-290)	200 (2900)	barg (psig)
ПИД-регулирование: пропорциональная составляющая	15	0	800	-
ПИД-регулирование: Интегральная составляющая, время	150	0	1000	s
ПИД-регулирование: Производная составляющая, время	5	0	800	s

Табл. 5.h

Перепуск горячего газа по давлению

Настоящая функция применяется для регулирования холодопроизводительности и на приведенном примере это выполняет привод В. Если запрос из контура Y отсутствует, давление всасывания компрессора понижается, а перепускной клапан открывается с целью увеличения потока горячего газа и снижения производительности контура X. Привод А используется для регулирования перегрева в контуре Y.

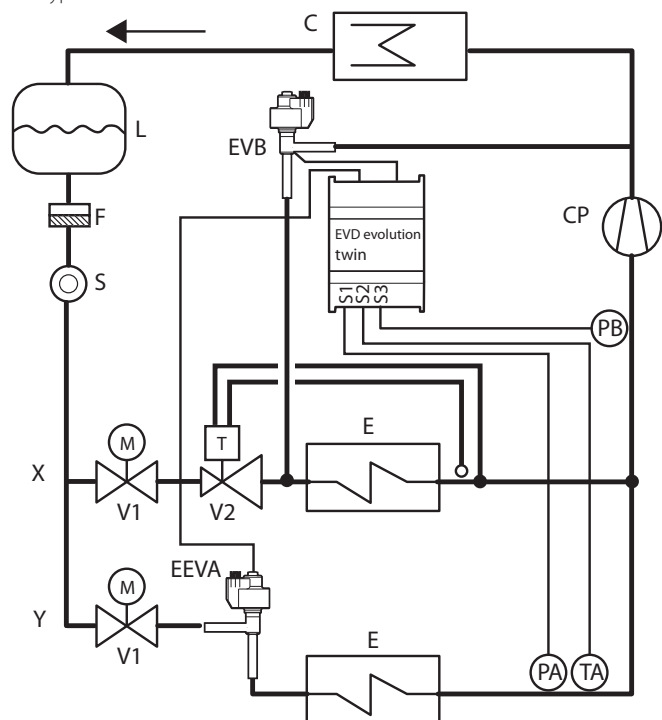


Рис. 5.g

Поз.:

CP	Компрессор	V1	Электромагнитный клапан
C	Конденсатор	V2	Терморасширительный клапан
L	Приемник жидкости	EEVA	Электромагнитный клапан А
F	Фильтр отсеки воды	EVB	Электронный клапан В
S	Индикатор жидкости	E	Испаритель

FCсхему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

В данном случае применяется ПИД-регулирование без каких-либо функций защиты (недостаточный перегрев, низкое рабочее давление, высокое рабочее давление, подробнее см. раздел Функции защиты), включая разблокировку клапана. Регулирование осуществляется на основании сравнения показаний датчика температуры перепуска горячего газа S4 со значением соответствующего параметра: "Температура перепуска горячего газа". Регулирование обратного действия, иначе говоря, при увеличении температуры клапан закрывается и наоборот.

Параметр/описание	Def.	Min.	Max.	UOM
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Температура перепуска горячего газа	10	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)
ПИД-регулирование: пропорциональная составляющая	15	0	800	-
ПИД-регулирование: Интегральная составляющая, время	150	0	1000	сек
ПИД-регулирование: Производная составляющая, время	5	0	800	сек

Табл. 5.i

В другом варианте использование данной функции регулирования два клапана EXV соединяются вместе, моделируя 3-ходовой клапан. Это называется "повторный нагрев". Для управления влажностью клапан EVB_2 открывается, чтобы хладагент попал в теплообменник S. Одновременно воздух, который проходит через испаритель E, охлаждается и избыточная влажность снижается, пока температура держится ниже заданной комнатной температуры. Затем, воздух проходит через теплообменник

S, который снова подогревает его до заданной температуры (повторный нагрев). Кроме этого, если требуется еще больше снизить влажность с меньшим охлаждением, клапан EVB_2 нужно открыть, чтобы перепустить немного хладагента в конденсатор C. Таким образом, хладагент, который попадает в испаритель, имеет меньшую холодопроизводительность. Клапаны EVA_1 и EVA_2 также соединены вместе и работают в "обратном" режиме под управлением сигнала 4-20мА, поступающего на вход S1 от внешнего регулятора.

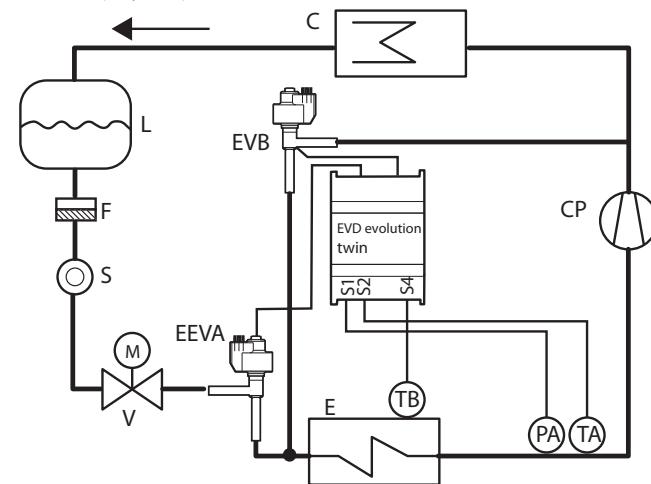


Рис. 5.h

Поз.:

CP	Компрессор	EVA_1, 2	Электронные клапаны в обратном режиме
C	Конденсатор	EVB_1, 2	Датчик относительной влажности
V1	Электромагнитный клапан	TB	Датчик температуры
V3	Обратный клапан	E	Испаритель
S	Теплообменник (повторный нагрев)	V2	Терморасширительный клапан
TA, TB	Temperature probe		

Схему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

Охладитель для систем с транскритическим циклом CO₂

Данная функция предназначена для систем охлаждения с транскритическим циклом CO₂ и использует газовый охладитель, представляющий собой стойкий к повышенному давлению теплообменник хладагент/воздух, вместо конденсатора. В условиях транскритического цикла при некоторой температуре на выходе охладителя обеспечивается давление, которое оптимизирует производительность системы:

Parameter/Description	Def.	Min.	Max.	UOM
CONTROL				
Hot gas bypass temperature set point	10	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)
PID: proportional gain	15	0	800	-
PID: integral time	150	0	1000	s
PID: derivative time	5	0	800	s

Табл. 5.j

Set = заданное давление газового охладителя для транскритического цикла CO₂

T= температура на выходе охладителя

Значение по умолчанию: A= 3.3, B= -22.7.

На упрощенной схеме ниже показано регулирование, которое выполняется приводом А и простейшее решение. Проблемы в системах появляются из-за высокого давления, поэтому требуется оптимизировать эффективность. Привод В используется для регулирования перегрева.

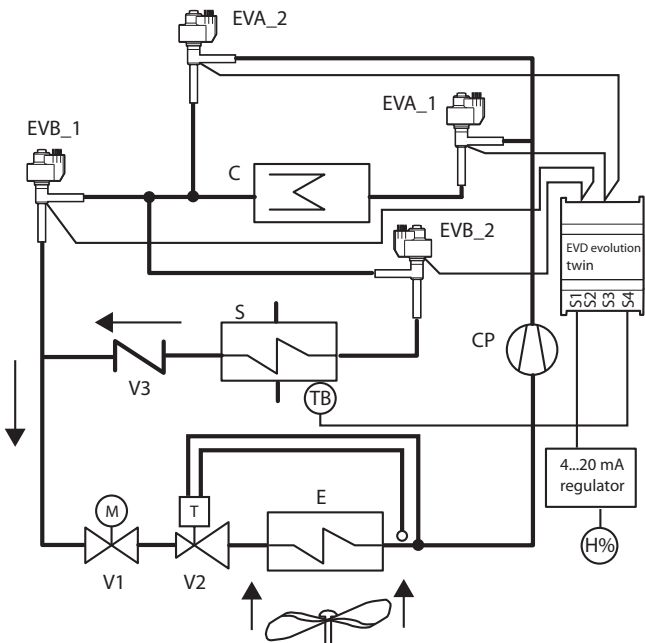


Рис. 5.i

Поз.:

CP	Компрессор	EVA	Электронный вентиль А
GC	Охладитель	EEVB	Электронный расширительный вентиль В
E	Испаритель	IHE	Внутренний теплообменник
V1	Электромагнитный вентиль		
S	Heat exchanger (reheating)	V2	Thermostatic expansion valve

Схему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

В данном случае применяется ПИД-регулирование без каких-либо функций защиты (недостаточный перегрев, низкое рабочее давление, высокое рабочее давление, подробнее см. раздел Функции защиты), включая разблокирование вентиля. Регулирование осуществляется на основании показаний датчика давления охладителя, подсоединенного к входу S1, и уставки, зависящей от показаний температуры охладителя, полученных через вход S2; следовательно, параметр уставки как таковой отсутствует, а действует следующая формула: "Давление охладителя CO₂" = коэффициент А * температура охладителя (S2) + коэффициент В. Вычисленное значение уставки является переменной, которая отображается на дисплее в режиме просмотра. Регулирование прямого действия, иначе говоря, при увеличении давления вентиль открывается и наоборот.

$$Set = A \cdot T + B$$

Set = заданное давление газового охладителя для транскритического цикла CO₂

T = температура на выходе охладителя

Значение по умолчанию: A = 3.3, B = -22.7.

На упрощенной схеме ниже показано регулирование, которое выполняется приводом А и простейшее решение. Проблемы в системах появляются из-за высокого давления, поэтому требуется оптимизировать эффективность. Привод В используется для регулирования перегрева.

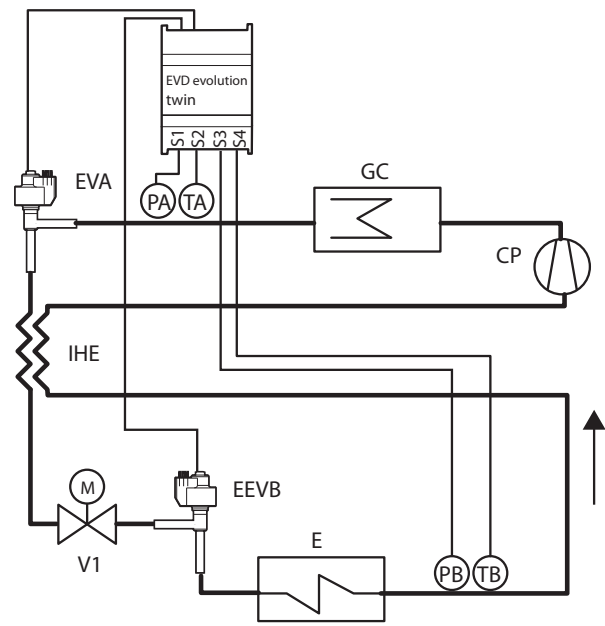


Рис. 5.j

Поз.:

CP	Компрессор	EVA	Электронный вентиль А
GC	Охладитель	EEVB	Электронный расширительный вентиль В
E	Испаритель	IHE	Внутренний теплообменник
V1	Электромагнитный вентиль		

Схему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

В данном случае применяется ПИД-регулирование без каких-либо функций защиты (недостаточный перегрев, низкое рабочее давление, высокое рабочее давление, подробнее см. раздел Функции защиты), включая разблокирование вентиля. Регулирование осуществляется на основании показаний датчика давления охладителя, подсоединенного к входу S1, и уставки, зависящей от показаний температуры охладителя, полученных через вход S2; следовательно, параметр уставки как таковой отсутствует, а действует следующая формула: "Давление охладителя CO₂" = коэффициент А * температура охладителя (S2) + коэффициент В. Вычисленное значение уставки является переменной, которая отображается на дисплее в режиме просмотра. Регулирование прямого действия, иначе говоря, при увеличении давления вентиль открывается и наоборот.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
СПЕЦИАЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ				
Транскритический цикл CO ₂ : коэффициент А	3.3	-100	800	-
Транскритический цикл CO ₂ : коэффициент В	-22.7	-100	800	-
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
ПИД-регулирование: пропорциональная составляющая	15	0	800	
ПИД-регулирование: Интегральная составляющая, время	150	0	1000	сек
ПИД-регулирование: Производная составляющая, время	5	0	800	сек

Tab. 5.I

Аналоговый позиционер (4-20 МА)

Настоящая функция управления предусмотрена для привода А и В. Позиционирование вентиля А осуществляется линейно в зависимости от уровня сигнала "аналоговый сигнал позиционирования вентиля 4-20мА", принятого на входе S1.

Позиционирование вентиля В осуществляется линейно в зависимости от уровня сигнала "аналоговый сигнал позиционирования вентиля 4-20мА", принятого на входе S3.

В данном случае ПИД-регулирование и какие-либо функции защиты (недостаточный перегрев, низкое рабочее давление, высокое

рабочее давление, подробнее см. раздел Функции защиты), включая разблокирование вентиля и дополнительные функции регулирования не применяются.

Принудительное закрытие вентиля происходит только когда цифровой вход DI1 привода A или цифровой вход DI2 привода B размыкается (таким образом происходит переключение между режимом регулирования и дежурным режимом). Предварительное позиционирование и повторное позиционирование вентиля не выполняются. Ручное позиционирование вентиля возможно в режиме регулирования и дежурном режиме.

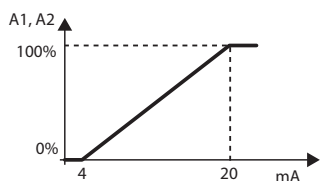
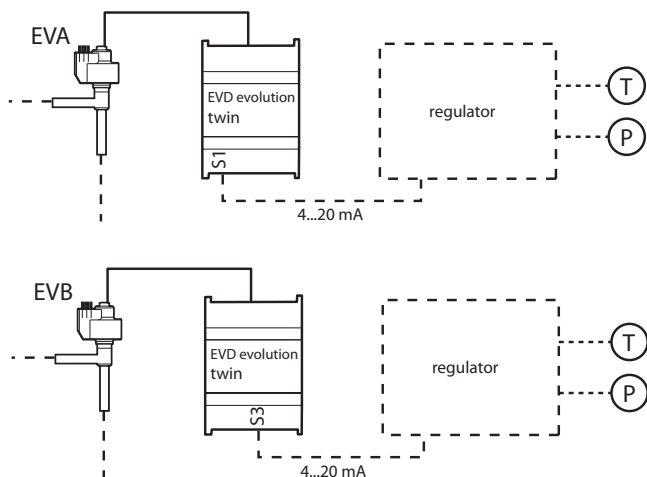


Рис. 5.k

Поз.:

EVA	Электронный расширительный вентиль A EVA	A1	Открытие вентиля A
EVB	Электронный расширительный вентиль B EVB	A2	Открытие вентиля B

Схему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

Аналоговый позиционер (0-10 В)

Настоящая функция управления предусмотрена только для привода A. Позиционирование вентиля происходит линейно в зависимости от уровня сигнала "аналоговый сигнал позиционирования вентиля 0-10В", принятого на входе S2.

В данном случае ПИД-регулирование и какие-либо функции защиты (недостаточный перегрев, низкое рабочее давление, высокое рабочее давление), включая разблокирование вентиля не применяются. При размыкании цифрового входа DI1 прекращается регулирование приводом A, соответствующий вентиль принудительно закрывается и происходит переключение в дежурный режим.

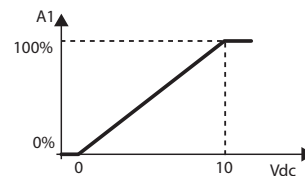
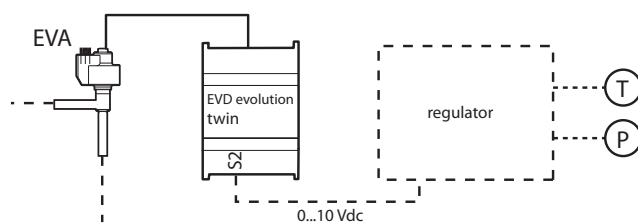


Рис. 5.l

Поз.:

EVA	Электронный расширительный вентиль A EVA	A1	Открытие вентиля A
-----	--	----	--------------------

Схему соединений см. в параграфе 2.11 "Общая схема соединений".

6. ФУНКЦИИ

6.1 Сетевое соединение

Для подсоединения контроллера RS485/Modbus® к локальной сети необходимо ввести сетевой адрес (см. параграф 4.2) и скорость соединения в битах в секунду в параметре "Сетевое соединение".

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
СПЕЦИАЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ				
Сетевое соединение	2	0	2	бит/сек
0 = 4800; 1 = 9600; 2 = 19200				

Табл. 6.a

6.2 Входы и выходы

Аналоговые входы

Данные параметры предназначены для выбора типа датчиков давления S1 и S3, датчиков температуры S2 и S4, а также возможности калибровки сигналов давления и температуры. Подробнее о датчиках давления S1 и S3 см. раздел "Пуск и наладка".

Входы S2, S4

Данные входы являются конфигурируемыми и предназначены для датчиков NTC, датчиков температуры NTC, комбинированных датчиков температуры и давления, а также для приема входных сигналов 0-10В пост. тока. Сигналы 0-10В пост. тока нельзя принимать по входу S4. При выборе типа датчика минимальное и максимальное значения срабатывания аварийного сигнала устанавливается автоматически. Подробнее см. раздел "Аварийная сигнализация".

Тип	Код CAREL	Диапазон
CAREL NTC (10KΩ при 25°C)	NTCO**HP00	-50T105°C
	NTCO**WF00	
	NTCO**HF00	
CAREL NTC-NT HT (50KΩ при 25°C)	NTCO**HT00	0T120°C (150 °C for 3000 h)
Комбинированный датчик NTC	SPKP**T0	-40T120°C

Важно: для комбинированных датчиков NTC также следует выбрать значение параметра касательно ратиометрического датчика давления.

Параметр/описание	По умолч.
КОНФИГУРАЦИЯ	
Датчик S2: 1= CAREL NTC; 2= CAREL NTC-NT high T.; 3= комбинированный датчик NTC SPKP**T0; 4= внешний сигнал 0-10 В	CAREL NTC
Датчик S4 (Probe S4): 1= CAREL NTC; 2= CAREL NTC-NT high T.; 3= комбинированный датчик NTC SPKP**T0	CAREL NTC

Табл. 6.b

Калибровка датчиков давления S1, S3 и датчиков температуры S2, S4 (параметры смещения и усиления)

Если требуется калибровка:

- датчика давления S1 и/или S3, можно использовать параметр смещения. Параметр смещения представляет собой константу, которая добавляется к сигналу по всему диапазону измерения датчика. Единицы измерения - barg/ psig. Если требуется калибровка сигнала 4-20мА, поступающего с внешнего контроллера на вход S1 и/или S3, можно использовать для этого как параметр усиления, так и параметр смещения. Параметр усиления изменяет градиент линии от 4 до 20 мА.
- датчика температуры S2 и/или S4, можно использовать параметр смещения. Параметр смещения представляет собой константу, которая добавляется к сигналу по всему диапазону измерения датчика. Единицы измерения - °C/°F. Если требуется калибровка сигнала 0-10В пост. тока, поступающего с внешнего контроллера на вход S2, можно использовать для этого как параметр усиления, так и параметр смещения. Параметр усиления изменяет градиент линии от 0 до 10 В пост. тока.

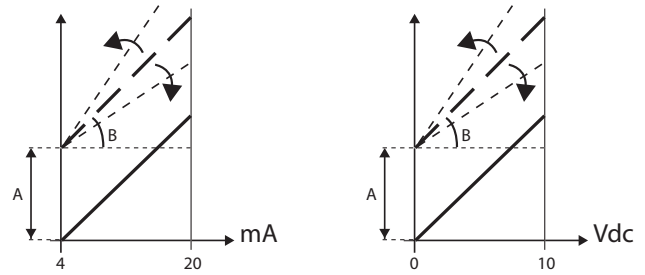


Рис. 6.a

Поз.:

A= смещение,
B= усиление

Parameter/description	Def.	Min.	Max.	UOM
Probes				
S1: calibration offset	0	-60 (-870), -60	60 (870), 60	barg (psig), mA
S1: calibration gain, 4 to 20 mA	1	-20	20	-
S2: calibration offset	0	-20 (-36)	20 (36)	°C (°F), volt
S2: calibration gain, 0 to 10 V	1	-20	20	-
S3: calibration offset	0	-60 (-870)	60 (870)	barg (psig)
S3: calibration gain, 4 to 20 mA	1	-20	20	-
S4: calibration offset	0	-20 (-36)	20 (36)	°C (°F)

Цифровые входы

Цифровые входы DI1 и DI2 предназначены для приема сигналов управления приводами A и B соответственно:

- цифровой вход замкнут: регулирование осуществляется;
- цифровой вход разомкнут: привод в дежурном режиме (см. параграф "Состояние функции регулирования").

Релейные выходы

Релейные выходы можно сконфигурировать либо для управления электромагнитным вентилем, либо как выход аварийной сигнализации. Подробнее см. раздел "Аварийная сигнализация".

Параметр/описание	По умолч.
КОНФИГУРАЦИЯ	
Релейный выход: 1= выкл; 2= реле аварийной сигнализации (размыкается при тревоге); 3 = Управление электромагнитным вентилем (размыкается в дежурном режиме) 4 = управление вентилем + аварийная сигнализация (размыкается в дежурном режиме и работает как аварийная сигнализация)	Реле аварийной сигнализации

Табл. 6.i

6.3 Состояние функции регулирования

Привод электронного вентиля имеет 8 разных состояний функции регулирования, каждое из которых может соответствовать конкретной стадии регулирования холодильного агрегата и состоянию системы привод - вентиль. Варианты состояния следующие:

- принудительно закрыт:** инициализация положения вентиля в момент включения;
- дежурный режим:** температура не регулируется, агрегат выключен;
- ожидание:** открытие вентиля перед запуском регулирования, также известно как предварительное позиционирование при включении питания агрегата и во время задержки после цикла размораживания;
- регулирование:** управление электронным вентилем, агрегат включен;
- позиционирование:** шаговое изменение положения вентиля; означает запуск регулирования, когда холодопроизводительность

контролируемого агрегата изменяется (только для привода rLAN EVD, подсоединенного к контроллеру rCO);

- **остановка:** завершение регулирования и закрытие вентиля; означает завершение регулирования температуры холодильного агрегата и его выключение;
- **инициализация мотора вентиля:** подробнее см. параграф 9.5;
- **настройка в процессе:** подробнее см. параграф 5.3.

Принудительное закрытие (Forced Closing)

Принудительное закрытие осуществляется при включении питания контроллера и выполняется в несколько шагов в соответствии с параметром "Шаг закрытия вентиля" и типом выбранного вентиля. Используется для повторного выравнивания вентиля в физическом положении, соответствующем полностью закрытому состоянию. После этого привод и вентиль готовы к работе и находятся на нулевом шаге (вентиль закрыт). При включении питания сначала выполняется принудительное закрытие вентиля, а он переходит в дежурный режим.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
ВЕНТИЛЬ				
Шаг закрытия электронного расширительного вентиля	500	0	9999	шаг

Табл. 6.с

Дежурный режим

Дежурный режим представляет собой режим "покоя", когда какие-либо сигналы регулирования электронным вентилем отсутствуют. Как правило, это происходит:

- когда холодильный агрегат прекращает работу, т.е. выключается вручную (например, кнопкой или диспетчерской системой) или достигает заданной точки регулирования;
- во время цикла размораживания за исключением размораживания, которое выполняется посредством обратного цикла (или перепуском горячего газа).

В принципе можно сказать, что привод электронного вентиля находится в дежурном режиме, когда выключен компрессор или закрыт электромагнитный вентиль. Вентиль закрывается и открывается, пропуская около 25% от скорости расхода хладагента на основании параметра "Вентиль в дежурном режиме".

На этой стадии можно использовать ручное позиционирование.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Вентиль открыт в дежурном режиме 0=выключено=вентиль закрыт; 1=включено = вентиль открыт на 25%	0	0	1	-

Табл. 6.d

Предварительное позиционирование/запуск регулирования

Если привод получает запрос регулирования, находясь в дежурном режиме, вентиль сначала занимает исходное положение, а затем начинается непосредственно регулирование.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Открытие вентиля при запуске (отношение произв. испарителя/вентиля)	50	0	100	%

Табл. 6.e

Данный параметр настраивается на основании отношения номинальной холодопроизводительности испарителя и вентиля (например, номинальная холодопроизводительность испарителя: 3 кВт, номинальная холодопроизводительность вентиля: 10 кВт, открытие вентиля = 3/10 = 33%).

Если требуемая холодопроизводительность составляет 100%:

Степень открытия (%)= (Открытие вентиля при запуске);

Если требуемая производительность менее 100% (регулирование производительности):

Открытие (%)= (открытие вентиля при запуске) x (текущая холодопроизводительность агрегата), где величина текущей холодопроизводительности передается на контроллер по сети rLAN контроллером rCO. Если привод работает автономно, данный параметр всегда равен 100%.

Примечание:

- Данная методика применяется для ускорения перемещения вентиля в рабочее положение сразу после включения агрегата;
- Если наблюдается возврат жидкости после запуска холодильного агрегата или в агрегатах, которые часто включаются и выключаются, степень открытия вентиля при запуске рекомендуется уменьшить. Если наблюдаются понижение давления после запуска холодильного агрегата, степень открытия вентиля следует увеличить.

Ожидание

По достижении расчетного положения, независимо от потребовавшегося для этого времени (зависит от типа вентиля и заданного положения), начинается отсчет 5-секундной задержки перед непосредственным запуском функции регулирования. Такая задержка позволяет обеспечить некоторый временной интервал между дежурным режимом, когда переменные были не нужны поскольку расход хладагента был нулевым, и фактическим регулированием.

Регулирование

Запрос регулирования для каждого привода осуществляется замыканием цифрового входа №1 или 2 соответственно по локальной сети (rLAN). Электромагнитный вентиль или компрессор включается, когда вентиль в соответствии с алгоритмом предварительного позиционирования занимает расчетное положение. На следующем рисунке показана последовательность событий при запуске функции регулирования холодильного агрегата.

Позиционирование (изменение холодопроизводительности)

Данное состояние регулирования встречается только у контроллера с поддержкой rLAN.

При получении сигнала изменения холодопроизводительности агрегата не менее чем на 10% от контроллера rCO по сети rLAN, осуществляется пропорциональное позиционирование вентиля. На практике, выполняется повторное позиционирование, начиная от текущего положения пропорционально величине увеличения или уменьшения холодопроизводительности агрегата в процентах. По достижении расчетного положения, независимо от потребовавшегося для этого времени (зависит от типа вентиля и заданного положения), начинается отсчет 5-секундной задержки перед непосредственным запуском функции регулирования.

Примечание: если данные об изменении

холодопроизводительности агрегата недоступны, такая ситуация всегда расценивается как 100% холодопроизводительность, поэтому позиционирование никогда не выполняется. В таком случае ПИД-регулирование должно быть более быстрым (подробнее см. раздел Регулирование), чтобы обеспечивать оперативное реагирование на изменение нагрузки, которая утратила связь с приводом.

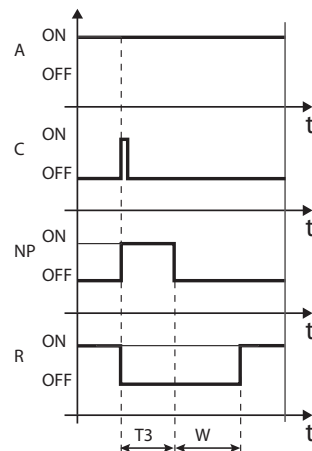


Рис. 6.b

Поз.:

Сигнал	Событие	Параметр	Значение
A	Запрос регулирования	T3	Время повторного позиционирования
C	Изменение производительности	W	Ожидание
NP	Повторное позиционирование	t	Время
R	Регулирование		

Остановка/завершение регулирования

Процедура остановки регулирования представляет собой перемещение вентиля из текущего положения в закрытое (на нулевой шаг) + некоторое количество шагов для гарантии полного закрытия вентиля. После остановки вентиль переходит в дежурный режим.

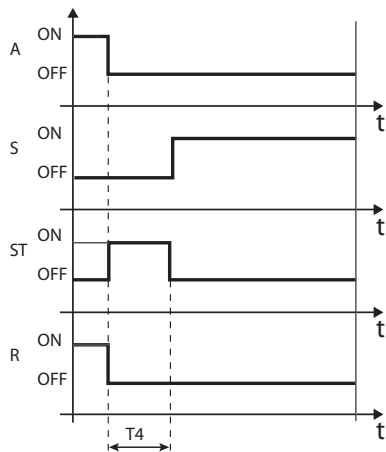


Fig. 6.a

Поз.:

A	Запрос регулирования	R	Регулирование
S	Дежурный режим	T4	Время остановки
ST	Остановка	t	Время

6.4 Состояние специальных функций управления

Как и в основной функции регулирования, привод может иметь три разных состояния:

- **ручное позиционирование:** используется для прерывания регулирования, чтобы переместить вентиль в требуемое положение;
- **синхронизация положения вентиля:** служит для синхронизации шагового двигателя с фактическим положением вентиля (полностью открыт, полностью закрыт);
- **разблокирование вентиля:** принудительное перемещение вентиля, если привод определяет его как заблокированный.

Ручное позиционирование

Ручное позиционирование можно использовать в любой момент в процессе регулирования и дежурном режиме. Используется для произвольного регулирования положения вентиля при помощи соответствующего параметра.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Включить ручное управление вентилем	0	0	1	-
Ручное управление вентилем	0	0	9999	шаг

Табл. 6.f

Регулирование приостанавливается, но вся аварийная сигнализация продолжает работать, однако функции регулирования и защиты отключены. Таким образом, ручное позиционирование имеет более высокий приоритет по сравнению с любым состоянием/защитой привода.

Примечание:

- Режим ручного позиционирования НЕ сохраняется после выключения питания.
- Если по какой-либо причине необходимо, чтобы вентиль оставался в том же положении после выключения питания, выполните следующее:
 - снимите статор вентиля;
 - войдите в меню заводских параметров и выставите 0 в параметре пропорциональной составляющей ПИД-регулирования. Теперь, вентиль будет оставаться в исходном открытом положении, выбранном в соответствующем параметре.

Синхронизация положения вентиля

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
ВЕНТИЛЬ				
Синхронизация положения вентиля при открытии	1	0	1	-
Синхронизация положения вентиля при закрытии	1	0	1	-

Табл. 6.g

Синхронизация необходима, поскольку шаговый двигатель имеет тенденцию терять шаги во время работы. Принимая к вниманию, что стадия регулирования может продолжаться несколько часов, вполне вероятно, что по истечении некоторого времени сигнал положения, переданный приводом вентиля, будет несколько расходиться с точным физическим положением подвижного элемента. Это означает, что когда привод считает, что вентиль полностью закрылся или открылся, на самом деле вентиль может находиться в другом положении. В результате "синхронизации" привод выполняет некоторое количество шагов в искомом направлении, чтобы в точности соответствовать полностью открытому и полностью закрытому положению вентиля.

Примечание:

- Повторное выравнивание является важной составляющей операции принудительного закрытия вентиля и выполняется после каждой остановки/запуска привода, а также в дежурном режиме;
- Возможность включения и выключения функции синхронизации зависит от механизма вентиля. При настройке параметра "вентиль" автоматически настраиваются два параметра синхронизации. Значения по умолчанию менять нельзя.

Разблокирование вентиля

Данная операция выполняется только когда привод осуществляет регулирование перегрева. Разблокирование вентиля - это автоматическая предохранительная операция, которая пытается разблокировать заклинивший вентиль на основании переменных регулирования (перегрев, положение вентиля). Результат операции разблокирования может быть как положительным, так и отрицательным - все зависит от степени серьезности механической неполадки вентиля. Если в течение 10 минут сохраняются признаки заклинивания вентиля, попытки разблокирования предпринимаются еще 5 раз максимум. Признаком заклинивания вентиля не всегда является именно физическое заклинивание. Причины могут быть и другими:

- физическое заклинивание электромагнитного вентиля, стоящего выше электронного вентиля (если имеется);
- электрическая неполадка электромагнитного вентиля, стоящего выше электронного вентиля;
- засорение фильтра, стоящего выше электронного вентиля (если имеется);
- электрические неполадки мотора электронного вентиля;
- повреждение соединительных кабелей между приводом и вентилем;
- неправильное подключение привода и вентиля;
- электрические неполадки управляющего привода вентиля;
- неисправность насоса/вентилятора дополнительного испарителя;
- нехватка хладагента в контуре охлаждения;
- утечка хладагента;
- отсутствие переохлаждения в конденсаторе;
- электрические/механические неполадки компрессора;
- накопление осадка или влаги в контуре хладагента.

Примечание: попытка разблокирования вентиля, тем не менее, выполняется во всех вышеуказанных случаях при условии, что данная операция не приведет к физическим повреждениям или нарушению управления. Поэтому, перед заменой вентиля рекомендуется проверить эти возможные причины.

7. ФУНКЦИИ ЗАЩИТЫ

Это дополнительные функции, которые действуют в особых ситуациях, представляющих потенциальную опасность для контролируемого агрегата. Для таких функций характерен интегральный принцип, иначе говоря, их действие возрастает по мере отклонения от порога срабатывания. Они могут действовать совместно с обычным ПИД-регулированием перегрева или иметь больший приоритет (выключать его). Поскольку функции защиты и ПИД-регулирование разграничено, параметры можно настраивать по отдельности. Таким образом, например, обычная функция регулирования может быть менее чувствительной, но существенно быстрее при превышении порогов срабатывания одной из функций защиты.

7.1 Функции защиты

Существует три функции защиты:

- Низкая температура перегрева (LowSH);
- Низкая температура испарения (LOP);
- Высокая температура испарения (MOP).

Функции защиты имеют следующие параметры:

- порог срабатывания: зависит от рабочих условий контролируемого агрегата. Настраивается в меню служебных параметров;
- интегральная составляющая (время), которая определяет интенсивность (если = 0, функция защиты выключена): данный параметр настраивается автоматически в зависимости от типа регулирования;
- аварийная сигнализация с порогом срабатывания (такой же как у функции защиты) и временем ожидания (если = 0, аварийная сигнализация выключена).

Примечание: аварийная сигнализация не зависит от эффективности работы функции защиты и только сигнализирует о превышении заданного предельного уровня. Если функция защиты выключена (интегральная составляющая = 0), относительная аварийная сигнализация также выключена.

На каждую функцию защиты влияет параметр пропорциональной составляющей (K) ПИД-регулирования перегрева. Чем выше значение составляющей K, тем быстрее реагирование функции защиты.

Характеристики функций защиты

Функция защиты	Действие	Сброс
LowSH	Быстрое закрытие	Немедленно
LOP	Быстрое открытие	Немедленно
MOP	Умеренное закрытие	Контролируемый

Табл. 7.a

Реагирование: общее описание типа действия в отношении вентиля.

Сброс: общее описание типа сброса после срабатывания функции защиты. Контролируемый сброс позволяет избежать колебаний около порога срабатывания функции и ее немедленного повторного срабатывания.

Низкая температура перегрева (LowSH)

Данная функция предотвращает возврат жидкости в компрессор по причине слишком низкой температуры перегрева.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Защита LowSH: порог срабатывания	5	-40 (-72)	Величина параметра перегрева	K (°F)
Защита LowSH: Интегральная составляющая, время	15	0	800	сек
АВАРИЙНАЯ СИГНАЛИЗАЦИЯ				
Задержка сигнализации недостаточного перегрева, 0= сигнализация выключена	300	0	18000	сек

Табл. 7.b

Когда температура перегрева опускается ниже минимальной, система переходит в состояние недостаточного перегрева и скорость закрытия вентиля увеличивается: чем ниже опускается температура перегрева, тем быстрее закрывается вентиль. Порог срабатывания функции защиты от низкой температуры перегрева (LowSH) должен быть меньше или равен значению параметра температуры перегрева. Интегральная составляющая защиты от низкой температуры перегрева устанавливает скорость действия: чем ниже значение, тем больше действие.

Интегральная составляющая (время) настраивается автоматически в зависимости от типа основной функции регулирования.

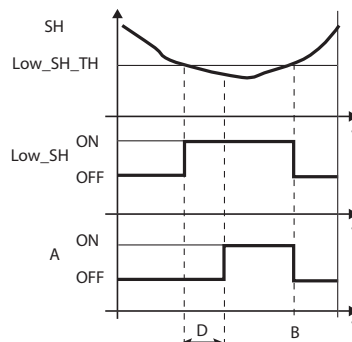


Рис. 7.a

Поз.:

SH	Перегрев	A	Тревога
Low_SH_TH	Порог срабатывания функции защиты от низкой темп. перегрева	D	Задержка тревоги
Low_SH	Защита от низкой темп. перегрева	t	Время
B	Автоматический сброс тревоги		

LOP (низкое давление испарения)

LOP= низкое рабочее давление

Порог срабатывания функции защиты от низкого рабочего давления (LOP) используется как температура насыщенного испарения и его можно легко сравнить со значением, указанным в технической спецификации изготовителя компрессора. Данная функция защиты предотвращает остановку компрессора из-за срабатывания реле низкого давления в результате чрезмерного снижения температуры испарения. Функция защиты очень пригодится для агрегатов с компрессорами (особенно многоступенчатыми) для которых характерно резкое снижение температуры испарения в момент запуска или увеличения производительности.

Когда температура испарения опускается ниже порога срабатывания функции защиты, система переходит в состояние пониженного рабочего давления и скорость открытия вентиля увеличивается. Чем ниже опускается температура, тем больше закрывается вентиль. Интегральная составляющая защиты устанавливает степень действия: чем ниже значение, тем больше действие.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Защита LOP: порог срабатывания	-50	-60 (-76)	Защита MOP: порог срабатывания	°C (°F)
Защита LOP: Интегральная составляющая, время	0	0	800	сек
АВАРИЙНАЯ СИГНАЛИЗАЦИЯ				
Задержка сигнализации низкой температуры испарения, (0= сигнализация выкл.)	300	0	18000	сек

Табл. 7.c

Интегральная составляющая (время) настраивается автоматически в зависимости от типа основной функции регулирования.

Примечание:

- порог срабатывания защиты по низкой температуре испарения должен быть ниже номинальной температуры испарения агрегата, иначе велика вероятность ложных срабатываний, и выше значения калибровки реле давления, иначе он будет бесполезным. В качестве первого приближения можно выбрать значение, находящееся посередине между этими двумя значениями;

- данная функция защиты не применяется в централизованных системах (холодильные витрины), где температура испарения поддерживается постоянной, а состояние отдельного электронного вентиля не оказывает влияния на уровень давления;
- тревога защиты по низкой температуре испарения может использоваться в качестве сигнализации утечек хладагента из контура. На практике утечка хладагента ведет к недопустимому снижению температуры испарения, т.е. она снижается пропорционально (по времени и скорости) уменьшению объема хладагента.

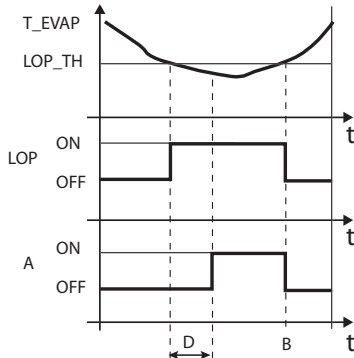


Рис. 7.б

Поз.:

T_EVAP	Температура испарения	D	Задержка тревоги
LOP_TH	Порог срабатывания защиты от низкой темп. испарения	ALARM	Тревога
LOP	Защита LOP	t	Время
B	Автоматический сброс тревоги		

MOP (высокое давление испарения)

MOP= высокое рабочее давление.

Порог срабатывания функции защиты от высокого рабочего давления (MOP) используется как температура насыщенного испарения и его можно легко сравнить со значением, указанным в технической спецификации изготовителя компрессора. Данная функция предотвращает недопустимый рост температуры испарения, которая приводит к чрезмерному увеличению рабочей нагрузки компрессора с последующим перегревом двигателя и, возможно, срабатыванием тепловой защиты. Данная функция защиты предназначена для применения в установках со встроенным компрессором, где в момент запуска наблюдается большое количество хладагента или присутствуют резкие изменения нагрузки. Кроме этого, такая функция защиты хорошо подходит для применения в централизованных системах (холодильные витрины), поскольку позволяет одновременно запустить все агрегаты без чрезмерного повышения давления компрессоров. Для снижения температуры испарения необходимо снизить производительность холодильного агрегата. Для этого закрывается электромагнитный вентиль, при этом контроль перегрева прекращается, и повышается температура перегрева. Таким образом, действие функции защиты умеренное и направлено на ограничение роста температуры испарения и поддержания ее ниже максимального уровня (порога срабатывания) наряду с попытками по возможности избежать увеличения температуры перегрева. Для восстановления нормальных рабочих условий срабатывания функции защиты недостаточно, а требуется уменьшить количество хладагента, чтобы прекратить рост температуры. Поэтому, нормальные рабочие условия системы (немного ниже порога срабатывания) сохраняются до изменения условий нагрузки.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Защита MOP: порог срабатывания	50	Защита LOP: порог срабатывания	200 (392)	°C (°F)
Защита MOP: Интегральная составляющая, время	20	0	800	сек
АВАРИЙНАЯ СИГНАЛИЗАЦИЯ				
Задержка сигнализации высокой температуры испарения, (0= сигнализация выкл.)	600	0	18000	сек

Табл. 7.д

Интегральная составляющая (время) настраивается автоматически в зависимости от типа основной функции регулирования.

Когда температура испарения становится выше порогового значения функции защиты от высокого рабочего давления (MOP), система переходит в состояние повышенного рабочего давления, регулирование перегрева прекращается (чтобы можно было контролировать давление), а вентиль медленно закрывается с целью ограничения температуры испарения. Поскольку действие относится к интегральному типу, функция напрямую зависит от разницы температуры испарения и значения порога срабатывания. Чем больше рост температуры испарения относительно порога срабатывания функции защиты MOP, тем больше закрывается вентиль. Интегральная составляющая защиты устанавливает степень действия: чем ниже значение, тем больше действие.

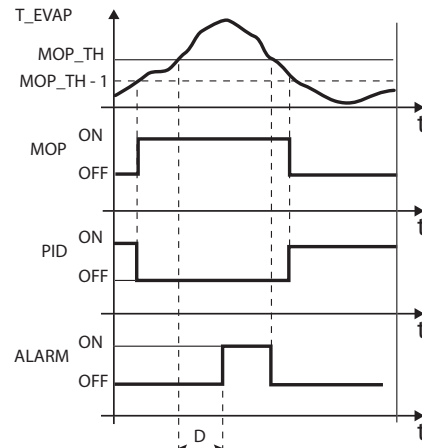


Рис. 7.с

Поз.:

T_EVAP	Температура испарения	MOP_TH	Порог срабатывания защиты от высокого рабочего давления
PID	ПИД-регулирование перегрева	ALARM	Тревога
MOP	Защита от высокого рабочего давления (MOP)	t	Время
D	Задержка тревоги		

Важно: порог срабатывания функции защиты MOP должен быть больше номинальной температуры испарения агрегата, иначе он будет бесполезным. Как правило, порог срабатывания защиты MOP указывается изготовителем компрессора. Обычно он находится в диапазоне от 10 °C до 15 °C.

Если закрытие вентиля приводит к существенному росту температуры всасывания (S2), превышающему заданный допустимый уровень - устанавливается специалистом диспетчерской службы (PlantVisor, pCO, VPM) и не может быть изменен при помощи дисплея - вентиль будет остановлен во избежание перегрева обмоток компрессора в ожидании уменьшения количества хладагента. Если функция защиты MOP отключена (интегральная составляющая регулирования выставлена равной нулю), функция регулирования максимальной температуры всасывания также будет отключена.

Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
Регулирование				
Защита MOP: порог срабатывания по температуре всасывания	30	-60 (-72)	200 (392)	°C(°F)

После завершения работы функции MOP восстанавливается контролируемое регулирование перегрева во избежание повторного роста температуры испарения выше порога срабатывания защиты.

8. ТАБЛИЦА ПАРАМЕТРОВ

8.1 Таблица параметров, привод А

Доступ *	Параметр/описание	По умолчанию	Мин.	Макс.	Ед. изм.	Тип **	CAREL SVP	Modbus®	Примечание	
КОНФИГУРАЦИЯ										
A	Сетевой адрес	198	1	207	-	I	11	138	CO	
A	Хладагент: 1= R22 2= R134a 3= R404A 4= R407C 5= R410A 6= R507A 7= R290 8= R600 9= R600a 10= R717 11= R744 12= R728 13= R1270 14= R417A 15= R422D 16= R413A 17= R422A 18= R423A 19= R407A 20= R427A	R404A	-	-	-	-	I	13	140	-
A	Вентиль: 1= CAREL E ^V 2= Alco EX4 3= Alco EX5 4= Alco EX6 5= Alco EX7 6= Alco EX8 330 Гц, рекомендованный CAREL 7= Alco EX8 500 Гц, рекомендованный Alco 8= Sporlan SEI 0.5-11 9= Sporlan SER 1.5-20 10= Sporlan SEI 30 11= Sporlan SEI 50 12= Sporlan SEH 100 13= Sporlan SEH 175 14= Danfoss ETS 12.5-25B 15= Danfoss ETS 50B 16= Danfoss ETS 100B 17= Danfoss ETS 250 18= Danfoss ETS 400 19= Два вентиля CAREL E ^V соединены вместе 20= Sporlan SER(I)G, J, K	CAREL E ^V	-	-	-	-	I	14	141	
A	Датчик S1: Ратиометрический Электронный (сигнал 0-5 В) (сигнал 4-20 мА) 1= -1 до 4.2 barg 8= -0.5 до 7 barg 2= 0.4 до 9.3 barg 9= 0 до 10 barg 3= -1 до 9.3 barg 10= 0 до 18.2 bar 4= 0 до 17.3 barg 11= 0 до 25 barg 5= 0.85 до 34.2 barg 12= 0 до 30 barg 6= 0 до 34.5 barg 13= 0 до 44.8 barg 7= 0 до 45 barg 14= внешний, -0.5 до 7 barg 15= внешний, 0 до 10 barg 16= внешний, 0 до 18.2 barg 17= внешний, 0 до 25 barg 18= внешний, 0 до 30 barg 19= внешний, 0 до 44.8 barg 20= внешний сигнал 4-20 мА	Ратиометр.: -1 до 9.3 barg	-	-	-	-	I	16	143	CO
A	Основная функция регулирования: 1= централизованная холодильная витрина/холодильная камера 2= холодильная витрина/холодильная камера со встроенным компрессором 3= "пертурб." холодильная витрина/холодильная камера 4= холодильная витрина/холодильная камера с докритическим циклом CO ₂ 5= конденсатор R404A для докритического цикла CO ₂ 6= воздушный кондиционер/чилер с пластинчатым теплообменником 7= воздушный кондиционер/чилер с трубчатым теплообменником 8= воздушный кондиционер/чилер с теплообменником из оребренных труб 9= воздуш. кондиционер/чилер с регулируемой холодопроизводительностью 10= "пертурб." воздушный кондиционер/чилер 11= регулировка давления испарителя 12= перепуск горячего газа по давлению 13= перепуск горячего газа по температуре 14= охладитель газа с транскритическим циклом CO ₂ 15= аналоговый позиционер (4-20 мА) 16= аналоговый позиционер (0-10 В) 17= воздушный кондиционер/чилер или холодильная витрина/холодильная камера с адаптивным регулированием 18= воздушный кондиционер/чилер с компрессором Digital Scroll (*) (*) только для вентилях CAREL	централизованная холодильная витрина/холодильная камера	-	-	-	-	I	15	142	-

Доступ *	Параметр/описание	По умолчанию	Мин.	Макс.	Ед. изм.	Тип **	CAREL SVP	Modbus®	Примечание
A	Датчик S2: 1= CAREL NTC 2= Датчик высокой температуры CAREL NTC-NT датчик NTC SPKR**TO 3= комбинированный датчик температуры CAREL NTC-NT датчик NTC SPKR**TO 4= внешний сигнал 0-10 В	CAREL NTC	-	-	-	I	17	144	CO
A	Дополнительное управление: Custom (НЕЛЬЗЯ ИЗМЕНИТЬ)	-	-	-	-	I	18	145	CO
A	Датчик S3: Ратиометрический (сигнал 0-5 В) 1= -1 до 4.2 barg 2= 0.4 до 9.3 barg 3= -1 до 9.3 barg 4= 0 до 17.3 barg 5= 0.85 до 34.2 barg 6= 0 до 34.5 barg 7= 0 до 45 barg Электронный (сигнал 4-20 мА) 8= -0.5 до 7 barg 9= 0 до 10 barg 10= 0 до 18.2 bar 11= 0 до 25 barg 12= 0 до 30 barg 13= 0 до 44.8 barg 14= внешний, -0.5 до 7 barg 15= внешний, 0 до 10 barg 16= внешний, 0 до 18.2 barg 17= внешний, 0 до 25 barg 18= внешний, 0 до 30 barg 19= внешний, 0 до 44.8 barg 20 = Внешний сигнал (4-20 мА)	Ратиометр.: -1 до 9.3 barg	-	-	-	I	19	146	CO
A	Релейный выход: 1 = выключен 2= реле аварийной сигнализации (размыкается при тревоге); 3 = управление электромагнитным вентилем (размыкается в дежурном режиме) 4 = управление вентилем + аварийная сигнализация (размыкается в дежурном режиме и работает как аварийная сигнализация)	Реле аварийной сигнализации	-	-	-	I	12	139	-
A	Датчик S4: 1= CAREL NTC 2= CAREL NTC-NT выс. темп. 3= комбинированный датчик NTC SPKR**TO	CAREL NTC	-	-	-	I	20	147	-
A	Цифровой вход DI2: Сигнал запуска вентиля В (НЕ ИЗМЕНЯЕТСЯ)	-	-	-	-	I	10	137	-
C	Переменная 1 на дисплее: 1= Открытие вентиля 2= Положение вентиля 3= Текущая холодопроизводительность 4= Заданная величина регулирования 5= Перегрев 6= Температура всасывания 7= Температура испарения 8= Давление испарения 9= Температура конденсации 10= Давление конденсации 11= Температура модулирующего термостата (*) 12= Давления испарителя 13= перепуск горячего газа по давлению 14= перепуск горячего газа по температуре 15 = Температура на выходе охладителя CO ₂ 16 = Давление на выходе охладителя CO ₂ 17 = Заданное давление охладителя CO ₂ 18= Показания датчика S1 19= Показания датчика S2 20= Показания датчика S3 21= Показания датчика S4 22= Вход 4-20 мА 23= вход 0-10 В (*)= НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	Перегрев	-	-	-	I	45	172	-
C	Переменная 2 на дисплее (см. переменная 1 на дисплее)	Открытие вентиля	-	-	-	I	46	173	-
C	Сигнал тревоги датчика S1: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении 4= Использование резервного датчика S3 (*) (*)= НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	Вентиль в фикс. положении	-	-	-	I	24	151	CO
C	Сигнал тревоги датчика S2: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении 4= Использование резервного датчика S4 (*) (*)= НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	Вентиль в фикс. положении	-	-	-	I	25	152	CO

Доступ *	Параметр/описание	По умолчанию	Мин.	Макс.	Ед. изм.	Тип **	CAREL SVP	Modbus®	Примечание
C	Сигнал тревоги датчика S3: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении	Действия нет	-	-	-	I	26	153	CO
C	Сигнал тревоги датчика S4: 1= действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении	Действия нет	-	-	-	I	27	154	CO
C	Язык: итальянский; английский	Итальянский	-	-	-				CO
C	Единицы измерения: 1= °C/K/barg; 2= °F/psig	°C/K/barg	-	-	-	I	21	148	CO
ДАТЧИКИ									
C	S1: калибровка смещения	0	-60 (-870), -60	60 (870), 60	barg (psig)mA	A	34	33	CO
C	S1: калибровка усиления, 4-20 мА	1	-20	20	-	A	36	35	CO
C	Давление S1: МИНИМАЛЬНОЕ значение	-1	-20 (-290)	Давление S1: МАКСИМАЛЬНОЕ значение	barg (psig)	A	32	31	CO
C	Давление S1: МАКСИМАЛЬНОЕ значение	9.3	Давление S1: МИНИМАЛЬНОЕ значение	200 (2900)	barg (psig)	A	30	29	CO
C	Давление S1: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	-1	-20 (-290)	Давление S1: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	barg (psig)	A	39	38	CO
C	Давление S1: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	9.3	Давление S1: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	200 (2900)	barg (psig)	A	37	36	CO
C	S2: калибровка смещения	0	-20 (-36), -20	20 (36), 20	°C (°F), вольты	A	41	40	CO
C	S2: калибровка усиления, 0-10 В	1	-20	20	-	A	43	42	CO
C	Температура S2: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	-50	-60 (-76)	Температура S2: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	°C (°F)	A	46	45	CO
C	Температура S2: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	105	Температура S2: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	200 (392)	°C (°F)	A	44	43	CO
C	S3: калибровка смещения	0	-60 (-870)	60 (870)	barg (psig)	A	35	34	CO
C	S3: калибровка усиления, 4-20 мА	1	-20	20	-	A	82	81	CO
C	Давление S3 : МИНИМАЛЬНОЕ значение	-1	-20 (-290)	Давление S3 : МАКСИМАЛЬНОЕ значение	barg (psig)	A	33	32	CO
C	Давление S3 : МАКСИМАЛЬНОЕ значение	9.3	Давление S3 : МИНИМАЛЬНОЕ значение	200 (2900)	barg (psig)	A	31	30	CO
C	Давление S3 : МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	-1	-20 (-290)	Давление S3: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	barg (psig)	A	40	39	CO
C	Давление S3 : МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	9.3	Давление S3 : МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	200 (2900)	barg (psig)	A	38	37	CO
C	S4: калибровка смещения	0	-20 (-36)	20 (36)	°C (°F)	A	42	41	CO
C	Температура S4: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	-50	-60 (-76)	Температура S4: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	°C (°F)	A	47	46	CO
C	Температура S4: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	105	Температура S4: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	200 (392)	°C (°F)	A	45	44	CO
РЕГУЛИРОВАНИЕ									
A	Параметр перегрева	11	LowSH: порог срабатывания	180 (324)	K (°F)	A	50	49	-
A	Открытие вентиля при запуске (отношение произв. испарителя/ вентиля)	50	0	100	%	I	37	164	-
C	Вентиль открыт в дежурном режиме (0= выключено = вентиль закрыт; 1=включено = вентиль открыт на 25%)	0	0	1	-	D	23	22	-
C	Запуск задержки после размораживания - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	10	0	60	мин.	I	40	167	-
A	Температура перепуска горячего газа	10	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)	A	28	27	-
A	Давление перепуска горячего газа	3	-20 (-290)	200 (2900)	barg (psig)	A	62	61	-
A	Параметр регулирования давления испарителя	3.5	-20 (-290)	200 (2900)	barg (psig)	A	29	28	-
C	ПИД-регулирование: пропорциональная составляющая	15	0	800	-	A	48	47	-
C	ПИД-регулирование: Интегральная составляющая, время	150	0	1000	сек	I	38	165	-
C	ПИД-регулирование: Производная составляющая, время	5	0	800	сек	A	49	48	-

A	Защита LowSH: порог срабатывания	5	-40 (-72)	Величина параметра перегрева	K (°F)	A	56	55	-
C	Защита LowSH: Интегральная составляющая, время	15	0	800	сек	A	55	54	-
A	Защита LOP: порог срабатывания	-50	-60 (-76)	Защита MOP: порог срабатывания	°C (°F)	A	52	51	-
C	Защита LOP: Интегральная составляющая, время	0	0	800	сек	A	51	50	-
A	Защита MOP: порог срабатывания	50	Защита LOP: порог срабатывания	200 (392)	°C (°F)	A	54	53	-
C	Защита MOP: Интегральная составляющая, время	20	0	800	сек	A	53	52	-
A	Включить ручное управление вентилем	0	0	1	-	D	24	23	-
A	Ручное управление вентилем	0	0	9999	шаг	I	39	166	-
СПЕЦИАЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ									
A	Высокая темп. конденсации: пороговое значение - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	80	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)	A	58	57	-
C	Высокая темп. конденсации: интегральная составляющая - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	20	0	800	сек	A	57	56	-
A	Модулирующий термостат: заданная величина - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	0	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)	A	61	60	-
A	Модулирующий термостат: дифференциал - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	0.1	0.1 (0.2)	100 (180)	°C (°F)	A	60	59	-
C	Модулирующий термостат: смещение заданной величины перегрева - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	0	0 (0)	100 (180)	K (°F)	A	59	58	-
C	Коэффициент 'A' для регулирования CO ₂	3.3	-100	800	-	A	63	62	-
C	Коэффициент 'B' для регулирования CO ₂	-22.7	-100	800	-	A	64	63	-
C	Принудительная ручная настройка 0 = нет; 1 = да	0	0	1	-	D	39	38	-
C	Метод настройки 0 до 100= автоматический выбор 101 до 141= выбор вручную 142 до 254= выключено 255= ПИД-параметры определены	0	0	255	-	I	79	206	-
C	Сетевое соединение 0= 4800 1= 9600 2= 19200	2	0	2	бит/сек	I	74	201	CO
АВАРИЙНАЯ СИГНАЛИЗАЦИЯ									
C	Задержка сигнализации недостаточного перегрева, 0= сигнализация ВЫКЛЮЧЕНА	300	0	18000	сек	I	43	170	-
C	Задержка сигнализации низкой температуры испарения, (0= сигнализация выкл.)	300	0	18000	сек	I	41	168	-
C	Задержка сигнализации высокой температуры испарения, (0= сигнализация выкл.)	600	0	18000	сек	I	42	169	-
C	Задержка сигнализации высокой температуры конденсации (HiT-cond) НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	600	0	18000	сек	I	44	171	-
C	Порог срабатывания тревоги низкой температуры всасывания	-50	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)	A	26	25	-
C	Задержка сигнализации низкой температуры всасывания (0= сигнализация выкл.)	300	0	18000	сек	I	9	136	-
ВЕНТИЛЬ									
C	Минимальный шаг электронного расширительного вентиля	50	0	9999	шаг	I	30	157	-
C	Максимальный шаг электронного расширительного вентиля	480	0	9999	шаг	I	31	158	-
C	Шаг закрытия электронного расширительного вентиля	500	0	9999	шаг	I	36	163	-
C	Номинальная скорость электронного расширительного вентиля	50	1	2000	шаг/сек	I	32	159	-
C	Номинальный ток электронного расширительного вентиля	450	0	800	мА	I	33	160	-
C	Ток удержания электронного расширительного вентиля	100	0	250	мА	I	35	162	-
C	Рабочий цикл электронного расширительного вентиля	30	1	100	%	I	34	161	-
C	Синхронизация положения при открытии	1	0	1	-	D	20	19	-
C	Синхронизация положения при закрытии	1	0	1	-	D	21	20	-

Табл. 8.а

* Уровень доступа: A= служебный параметр (наладчик), C= заводской параметр.

** Тип переменной: A= аналоговая; D= цифровая, I= целая
CO= параметр настраивается с привода A или привода B

8.2 Таблица параметров, привод В

Доступ *	Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.	Тип **	CAREL SVP	Modbus®	Примечание
КОНФИГУРАЦИЯ									
A	Сетевой адрес	198	1	207	-	I	11	138	CO
A	Хладагент:	R404A	-	-	-	I	55	182	-
	1= R22 2= R134a 3= R404A								
	4= R407C 5= R410A 6= R507A								
	7= R290 8= R600 9= R600a								
	10= R717 11= R744 12= R728								
	13= R1270 14= R417A 15= R422D								
	16= R413A 17= R422A 18= R423A								
	19= R407A 20= R427A								
A	Вентиль:	CAREL E [®] V	-	-	-	I	54	181	
	1= CAREL E [®] V								
	2= Alco EX4								
	3= Alco EX5								
	4= Alco EX6								
	5= Alco EX7								
	6= Alco EX8 330 Гц, рекомендованный CAREL								
	7= Alco EX8 500 Гц, рекомендованный Alco								
	8= Sporlan SEI 0.5-11								
	9= Sporlan SER 1.5-20								
	10= Sporlan SEI 30								
	11= Sporlan SEI 50								
	12= Sporlan SEH 100								
	13= Sporlan SEH 175								
	14= Danfoss ETS 12.5-25B								
	15= Danfoss ETS 50B								
	16= Danfoss ETS 100B								
	17= Danfoss ETS 250								
	18= Danfoss ETS 400								
	19= Два вентиля CAREL E [®] V соединены вместе								
	20= Sporlan SER(I)G, J, K								
A	Датчик S1:	Ратиометр.: -1 до 9.3 barg	-	-	-	I	16	143	CO
	Ратиометрический Электронный								
	(ВЫХ =0-5 В)	(сигнал 4-20 мА)							
	1= -1 до 4.2 barg 8= -0.5 до 7 barg								
	2= 0.4 до 9.3 barg 9= 0 до 10 barg								
	3= -1 до 9.3 barg 10= 0 до 18.2 barg								
	4= 0 до 17.3 barg 11= 0 до 25 barg								
	5= 0.85 до 34.2 barg 12= 0 до 30 barg								
	6= 0 до 34.5 barg 13= 0 до 44.8 barg								
	7= 0 до 45 barg 14= внешний, -0.5 до 7 barg								
		15= внешний, 0 до 10 barg							
		16= внешний, 0 до 18.2 barg							
		17= внешний, 0 до 25 barg							
		18= внешний, 0 до 30 barg							
		19= внешний, 0 до 44.8 barg							
	20= внешний сигнал 4-20 мА								
A	Основная функция регулирования:	централизованная холо-	-	-	-	I	56	183	-
	1= централизованная холодильная витрина/холодильная камера	дильная витрина/							
	2= холодильная витрина/холодильная камера со встроенным компрессором	холодильная							
	3= "пертурб." холодильная витрина/холодильная камера	витрина/							
	4= холодильная витрина/холодильная камера с докритическим циклом CO ₂	холодильная							
	5= Конденсатор R404A для докритического цикла CO ₂	камера							
	6= воздушный кондиционер/чилер с пластинчатым теплообменником								
	7= воздушный кондиционер/чилер с трубчатым теплообменником								
	8= воздушный кондиционер/чилер с теплообменником из оребренных труб								
	9= воздуш. кондиционер/чилер с регулируемой холодопроизводительностью								
	10= "пертурб." воздушный кондиционер/чилер								
	11= регулировка давления испарителя								
	12= перепуск горячего газа по давлению								
	13= перепуск горячего газа по температуре								
	14= охладитель газа с транскритическим циклом CO ₂								
	15= аналоговый позиционер (4-20мА)								
	16= аналоговый позиционер (0-10В)								
	17= воздушный кондиционер/чилер или холодильная витрина/холодильная камера саадаптивным регулированием								
	18= воздушный кондиционер/чилер с компрессором Digital Scroll (*)								
	(*) только контроллеры для вентилях CAREL								
A	Датчик S2:	CAREL NTC	-	-	-	I	17	144	CO
	1= CAREL NTC 2= Датчик высокой								
	3= комбинированный температуры CAREL NTC-NT								
	датчик NTC SPKР**ТО 4= внешний сигнал 0-10 В								
A	Дополнительное управление:	-	-	-	-	I	18	145	CO
	Custom (НЕЛЬЗЯ ИЗМЕНИТЬ)								

Доступ *	Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.	Тип **	CAREL SVP	Modbus®	Примечание
A	Датчик S3: Ратиометрический (сигнал 0-5 В) 1= -1 до 4.2 barg 2= 0.4 до 9.3 barg 3= -1 до 9.3 barg 4= 0 до 17.3 barg 5= 0.85 до 34.2 barg 6= 0 до 34.5 barg 7= 0 до 45 barg 20= Внешний сигнал (4-20 mA) Электронный (сигнал 4-20 mA) 8= -0.5 до 7 barg 9= 0 до 10 barg 10= 0 до 18.2 bar 11= 0 до 25 barg 12= 0 до 30 barg 13= 0 до 44.8 barg 14= remote, -0.5 до 7 barg 15= remote, 0 до 10 barg 16= remote, 0 до 18.2 barg 17= remote, 0 до 25 barg 18= remote, 0 до 30 barg 19= remote, 0 до 44.8 barg	Ратиометр.: -1 до 9.3 barg	-	-	-	I	19	146	CO
A	Релейный выход: 1 = выключен 2= реле аварийной сигнализации (размыкается при тревоге); 3 = Управление электромагнитным вентилем (размыкается в дежурном режиме) 4 = управление вентилем + аварийная сигнализация (размыкается в дежурном режиме и работает как аварийная сигнализация)	Реле аварийной сигнализации	-	-	-	I	57	184	-
A	Датчик S4: 1= CAREL NTC 2= CAREL NTC-НТ выс. темп. 3= Комбинированный датчик NTC SPKP**T0	CAREL NTC	-	-	-	I	20	147	CO
A	Цифровой вход DI2: Сигнал запуска вентиля В (НЕ ИЗМЕНЯЕТСЯ)	-	-	-	-	I	10	137	-
C	Переменная 1 на дисплее: 1= Открытие вентиля 2= Положение вентиля 3= Текущая холодопроизводительность 4= Заданная величина регулирования 5= Перегрев 6= Температура всасывания 7= Температура испарения 8= Давление испарения 9= Температура конденсации 10= Давление конденсации 11= Температура модулирующего термостата (*) 12= Давления испарителя 13= перепуск горячего газа по давлению 14= перепуск горячего газа по температуре 15 = Температура на выходе охладителя CO ₂ 16 = Давление на выходе охладителя CO ₂ 17 = Заданное давление охладителя CO ₂ 18= Показания датчика S1 19= Показания датчика S2 20= Показания датчика S3 21= Показания датчика S4 22= Вход 4-20 mA 23= вход 0-10 В (*)= НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	Перегрев	-	-	-	I	58	185	-
C	Переменная 2 на дисплее (см. переменная 1 на дисплее)	Открытие вентиля	-	-	-	I	59	186	-
C	Сигнал тревоги датчика S1: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении 4= Использование резервного датчика S3 (*) (*)= НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	Вентиль в фикс. положении	-	-	-	I	24	151	CO
C	Сигнал тревоги датчика S2: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении 4= Использование резервного датчика S4 (*) (*)= НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	Вентиль в фикс. положении	-	-	-	I	25	152	CO
C	Сигнал тревоги датчика S3: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении	Действия нет	-	-	-	I	26	153	CO
C	Сигнал тревоги датчика S4: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении	Действия нет	-	-	-	I	27	154	CO
C	Язык: итальянский; английский	Итальянский	-	-	-	-	-	-	CO
C	диницы измерения: 1= °C/K/barg; 2= °F/psig	°C/K/barg	-	-	-	I	21	148	CO
ДАТЧИКИ									
C	S1: калибровка смещения	0	-60 (-870), -60	60 (870), 60	barg (psig)mA	A	34	33	CO

Доступ *	Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.	Тип **	CAREL SVP	Modbus®	Примечание
C	S1: калибровка усиления, 4-20мА	1	-20	20	-	A	36	35	CO
C	Давление S1: МИНИМАЛЬНОЕ значение	-1	-20 (-290)	Давление S1: МАКСИМАЛЬНОЕ значение	barg (psig)	A	32	31	CO
C	Давление S1: МАКСИМАЛЬНОЕ значение	9.3	Давление S1: МИНИМАЛЬНОЕ значение	200 (2900)	barg (psig)	A	30	29	CO
C	Давление S1: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	-1	-20 (-290)	Давление S1: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	barg (psig)	A	39	38	CO
C	Давление S1: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	9.3	Давление S1: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	200 (2900)	barg (psig)	A	37	36	CO
C	S2: калибровка смещения	0	-20 (-36), -20	20 (36), 20	°C (°F), вольты	A	41	40	CO
C	S2: калибровка усиления, 0-10В	1	-20	20	-	A	43	42	CO
C	Температура S2: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	-50	-60 (-76)	Температура S2: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	°C (°F)	A	46	45	CO
C	Температура S2: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	105	Температура S2: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	200 (392)	°C (°F)	A	44	43	CO
C	S3: калибровка смещения	0	-60 (-870)	60 (870)	barg (psig)	A	35	34	CO
C	S3: калибровка усиления, 4-20мА	1	-20	20	-	A	82	81	CO
C	Давление S3 : МИНИМАЛЬНОЕ значение	-1	-20 (-290)	Давление S3 : МАКСИМАЛЬНОЕ значение	barg (psig)	A	33	32	CO
C	Давление S3 : МАКСИМАЛЬНОЕ значение	9.3	Давление S3 : МИНИМАЛЬНОЕ значение	200 (2900)	barg (psig)	A	31	30	CO
C	Давление S3 : МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	-1	-20 (-290)	Давление S3 : МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	barg (psig)	A	40	39	CO
C	Давление S3 : МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	9.3	Давление S3 : МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	200 (2900)	barg (psig)	A	38	37	CO
C	S4: калибровка смещения	0	-20 (-36)	20 (36)	°C (°F)	A	42	41	CO
C	Температура S4: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	-50	-60 (-76)	Температура S4: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	°C (°F)	A	47	46	CO
C	Температура S4: МАКСИМАЛЬНОЕ значение тревоги	105	Температура S4: МИНИМАЛЬНОЕ значение тревоги	200 (392)	°C (°F)	A	45	44	CO
РЕГУЛИРОВАНИЕ									
A	Параметр перегрева	11	LowSH: порог срабатывания	180 (324)	K (°F)	A	83	82	-
A	Открытие вентиля при запуске (отношение произв. испарителя/ вентиля)	50	0	100	%	I	60	187	-
C	Вентиль открыт в дежурном режиме (0= выключено = вентиль закрыт; 1=включено = вентиль открыт на 25%)	0	0	1	-	D	36	35	-
C	Запуск задержки после размораживания - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	10	0	60	мин	I	40	167	CO
A	Температура перепуска горячего газа	10	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)	A	84	83	-
A	Давление перепуска горячего газа	3	-20 (-290)	200 (2900)	barg (psig)	A	85	84	-
A	Параметр регулирования давления испарителя	3.5	-20 (-290)	200 (2900)	barg (psig)	A	86	85	-
C	ПИД-регулирование: пропорциональная составляющая	15	0	800	-	A	87	86	-
C	ПИД-регулирование: Интегральная составляющая, время	150	0	1000	сек	I	61	188	-
C	ПИД-регулирование: Производная составляющая, время	5	0	800	сек	A	88	87	-
A	Защита LowSH: порог срабатывания	5	-40 (-72)	Величина параметра перегрева	K (°F)	A	89	88	-
C	Защита LowSH: Интегральная составляющая, время	15	0	800	сек	A	90	89	-
A	Защита LOP: порог срабатывания	-50	-60 (-76)	Защита MOP: порог срабатывания	°C (°F)	A	91	90	-
C	Защита LOP: Интегральная составляющая, время	0	0	800	сек	A	92	91	-
A	Защита MOP: порог срабатывания	50	Защита LOP: порог срабатывания	200 (392)	°C (°F)	A	93	92	-
C	Защита MOP: Интегральная составляющая, время	20	0	800	сек	A	94	93	-
A	Включить ручное управление вентилем	0	0	1	-	D	32	31	-
A	Ручное управление вентилем	0	0	9999	шаг	I	53	180	-

Доступ *	Параметр/описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.	Тип **	CAREL SVP	Modbus®	Примечание
СПЕЦИАЛЬНЫЕ ФУНКЦИИ									
A	Высокая темп. конденсации: пороговое значение - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	80	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)	A	58	57	CO
C	Высокая темп. конденсации: интегральная составляющая - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	20	0	800	сек	A	57	56	CO
A	Модулирующий термостат: заданная величина - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	0	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)	A	61	60	CO
A	Модулирующий термостат: дифференциал - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	0.1	0.1 (0.2)	100 (180)	°C (°F)	A	60	59	CO
C	Модулирующий термостат: смещение заданной величины перегрева - НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	0	0 (0)	100 (180)	K (°F)	A	59	58	CO
C	Коэффициент 'A' для регулирования CO ₂	3.3	-100	800	-	A	95	94	-
C	Коэффициент 'B' для регулирования CO ₂	-22.7	-100	800	-	A	96	95	-
C	Принудительная ручная настройка 0 = нет; 1 = да	0	0	1	-	D	41	40	-
C	Метод настройки 0 до 100= автоматический выбор 101 до 141= выбор вручную 142 до 254= выключено 255= ПИД-параметры определены	0	0	255	-	I	80	207	-
C	Сетевое соединение 0=4800 1=9600 2=19200	2	0	2	бит/сек	I	74	201	CO
АВАРИЙНАЯ СИГНАЛИЗАЦИЯ									
C	Время задержки тревоги низкой температуры перегрева (LowSH) (0= сигнализация выкл)	300	0	18000	сек	I	62	189	-
C	Время задержки тревоги низкой температуры испарения (LOP) (0= сигнализация выкл)	300	0	18000	сек	I	63	190	-
C	Время задержки тревоги высокой температуры испарения (MOP) (0= сигнализация выкл)	600	0	18000	сек	I	64	191	-
C	Время задержки тревоги высокой температуры конденсации (HiTcond) НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	600	0	18000	сек	I	44	171	-
C	Порог срабатывания тревоги низкой температуры всасывания	-50	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)	A	97	96	-
C	Задержка срабатывания тревоги низкой температуры всасывания (0= сигнализация выкл)	300	0	18000	сек	I	65	192	-
ВЕНТИЛЬ									
C	Минимальный шаг электронного расширительного вентиля	50	0	9999	шаг	I	66	193	-
C	Максимальный шаг электронного расширительного вентиля	480	0	9999	шаг	I	67	194	-
C	Шаг закрытия электронного расширительного вентиля	500	0	9999	шаг	I	68	195	-
C	Номинальная скорость электронного расширительного вентиля	50	1	2000	шаг/сек	I	69	196	-
C	Номинальный ток электронного расширительного вентиля	450	0	800	мА	I	70	197	-
C	Ток удержания электронного расширительного вентиля	100	0	250	мА	I	71	198	-
C	Рабочий цикл электронного расширительного вентиля	30	1	100	%	I	72	199	-
C	Синхронизация положения при открытии	1	0	1	-	D	37	36	-
C	Синхронизация положения при закрытии	1	0	1	-	D	38	37	-

Табл. 8.б

* Уровень доступа: A= служебный параметр (наладчик), C= заводской параметр.

** Тип переменной: A= аналоговая; D= цифровая, I= целая

CO= параметр настраивается с привода A или привода B

8.3 Единицы измерения

В меню параметров конфигурации (требуется заводской уровень доступа) можно выбрать единицы измерения привода:

- международная (°C, K, barg);
- британская (°F, psig).

Примечание: единицы измерения K и R означают градусы Кельвина или Ранкига, адаптированные для измерения температуры перегрева и др. параметров.

После смены единиц измерения значения всех параметров записываются в память привода, а все результаты измерения датчиков преобразовываются. Это означает, что смена единиц измерения не оказывает влияния на процесс регулирования.

Пример №1: Показания давления 100 barg. Значение сразу же преобразуется, соответственно, в 1450 psig.

Пример №2: Параметр "Настройка перегрева" равен 10 K. Значение параметра сразу же преобразуется, соответственно, в 18 °F.

Пример №3: Параметр "Температура S4: максимальное значение срабатывания тревоги" равный 150 °C будет сразу преобразован в 302 °F.

Примечание: из-за некоторых ограничений, связанных с арифметическими функциями привода, величины давления свыше 200 barg (2900 psig) и температуры свыше 200 °C (392 °F) нельзя преобразовать

8.4 Переменные, доступные по последовательному интерфейсу – привод А

	Описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Тип	CAREL SVP	Modbus®	Чтение (R)/запись (W)
	Показания датчика S1	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	1	0	R
	Показания датчика S2	0	-60 (-870)	200 (2900)	A	2	1	R
	Показания датчика S3	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	3	2	R
	Показания датчика S4	0	-60 (-76)	200 (392)	A	4	3	R
	Температура всасывания	0	-60 (-76)	200 (392)	A	5	4	R
	Температура испарения	0	-60 (-76)	200 (392)	A	6	5	R
	Давление испарения	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	7	6	R
	Температура перепуска горячего газа	0	-60 (-76)	200 (392)	A	8	7	R
	Давление EPR (обратное давление)	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	9	8	R
	Перегрев	0	-40 (-72)	180 (324)	A	10	9	R
	Давление конденсации	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	11	10	R
	Температура конденсации	0	-60 (-76)	200 (392)	A	12	11	R
	Температура модулир. термостата	0	-60 (-76)	200 (392)	A	13	12	R
	Давление перепуска горячего газа	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	14	13	R
	Давление на выходе охладителя CO2	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	15	14	R
	Температура на выходе охладителя CO2	0	-60 (-76)	200 (392)	A	16	15	R
	Открытие вентилей	0	0	100	A	17	16	R
	Настройка давления охладителя CO2	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	18	17	R
	Уровень входного сигнала 4-20мА (вход S1)	4	4	20	A	19	18	R
	Уровень входного сигнала 0-10В (вход S2)	0	0	10	A	20	19	R
	Заданная величина регулирования	0	-60 (-870)	200 (2900)	A	21	20	R
	Версия прошивки контроллера	0	0	800	A	25	24	R
	MOP: пороговая температура всасывания (вход S2)	30	-60 (-76)	200 (392)	A	102	101	R/W
	Положение вентилей	0	0	9999	I	4	131	R
	Текущая холодопроизводительность	0	0	100	I	7	134	R/W
	Состояние функции адаптивного регулирования	-	0	10	I	75	202	R
	Результат последней настройки	0	0	8	I	76	203	R
	Метод настройки	50	0	255	I	79	206	R/W
	Расширенные показания датчика S1 (*)	0	-2000 (-2901)	20000 (29007)	I	83	210	R
Тревога	Низкая температура всасывания	0	0	1	D	1	0	R
	Ошибка сети LAN	0	0	1	D	2	1	R
	Ошибка памяти EEPROM	0	0	1	D	3	2	R
	Датчик S1	0	0	1	D	4	3	R
	Датчик S2	0	0	1	D	5	4	R
	Датчик S3	0	0	1	D	6	5	R
	Датчик S4	0	0	1	D	7	6	R
	Отказ мотора электронного расширительного вентилей	0	0	1	D	8	7	R
Тревога	Состояние реле А	0	0	1	D	9	8	R
	Низкая температура испарения	0	0	1	D	10	9	R
	Высокая температура испарения	0	0	1	D	11	10	R
	Низкая температура перегрева	0	0	1	D	12	11	R
	Состояние цифрового входа DI1	0	0	1	D	14	13	R
	Состояние цифрового входа DI2	0	0	1	D	15	14	R
	Включение регулирования электронного вентилей	0	0	1	D	22	21	R/W
Тревога	Адаптивное регулирование не эффективно	0	0	1	D	40	39	R

Табл. 8.с

(*) Показанная переменная будет делиться на 100, обеспечивая точность до сотых бара (psig).

8.5 Переменные, доступные по последовательному интерфейсу – привод В

	Описание	По умолч.	Мин.	Макс.	Тип	CAREL SVP	Modbus®	Чтение (R)/запись (W)
	Температура всасывания	0	-60 (-76)	200 (392)	A	69	68	R
	Температура испарения	0	-60 (-76)	200 (392)	A	70	69	R
	Давление испарения	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	71	70	R
	Температура перепуска горячего газа	0	-60 (-76)	200 (392)	A	74	73	R
	Давление EPR (обратное давление)	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	72	71	R
	Перегрев	0	-40 (-72)	180 (324)	A	68	67	R
	Давление перепуска горячего газа	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	73	72	R
	Давление на выходе охладителя CO2	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	76	75	R
	Температура на выходе охладителя CO2	0	-60 (-76)	200 (392)	A	75	74	R
	Открытие вентилей	0	0	100	A	66	65	R
	Настройка давления охладителя CO2	0	-20 (-290)	200 (2900)	A	77	76	R
	Уровень входного сигнала 4-20мА (вход S3)	4	4	20	A	78	77	R
	Заданная величина регулирования	0	-60 (-870)	200 (2900)	A	67	66	R
	MOP: пороговая температура всасывания (вход S4)	30	-60 (-76)	200 (392)	A	103	102	R/W
	Положение вентилей	0	0	9999	I	49	176	R
	Текущая холодопроизводительность	0	0	100	I	50	177	R/W
	Результат последней настройки	0	0	8	I	78	205	R
	Метод настройки	50	0	255	I	80	207	R/W
	Состояние функции адаптивного регулирования	0	0	10	I	77	204	R
	Расширенные показания датчика S3 (*)	0	-2000 (-2901)	20000 (29007)	I	84	211	R
Тревога	Низкая температура всасывания	0	0	1	D	29	28	R
	Отказ мотора электронного расширительного вентилей	0	0	1	D	30	29	R
	Состояние реле В	0	0	1	D	31	30	R
Тревога	Низкая температура испарения	0	0	1	D	27	26	R
	Высокая температура испарения	0	0	1	D	28	27	R
	Низкая температура перегрева	0	0	1	D	26	25	R
	Привод В отсоединен	0	0	1	D	35	34	R
	Адаптивное регулирование не эффективно	0	0	1	D	42	41	R

(*) Показанная переменная будет делиться на 100, обеспечивая точность до сотых бара (psig).

Тип переменной: A= аналоговая; D= цифровая, I= целая

SVP= адрес переменной по протоколу CAREL, плата последовательного интерфейса 485

Modbus®: адрес переменной по протоколу Modbus®, плата последовательного интерфейса 485.

8.6 Переменные, зависящие от функций регулирования

В нижеприведенной таблице показаны переменные, используемые приводами в зависимости от настройки параметра "Основная функция регулирования". В конце списка переменных содержатся окна, при помощи которых проверяются электрические соединения вентиля и датчика для приводов A и B. Эти переменные можно посмотреть в режиме дисплея (подробнее см. параграф 3.4) или проверить их по последовательному соединению в программе VPM, PlantVisorPRO... (подробнее см. параграфы 8.4, 8.5)

Порядок проверки переменных на дисплее контроллера:


- одновременно нажмите кнопки Help и Enter, чтобы выбрать привод A или B;
- нажмите кнопку ВВЕРХ/ВНИЗ;
- нажмите кнопку ВНИЗ, чтобы перейти к следующей переменной/окну;
- нажмите кнопку Esc для возврата в стандартный режим просмотра.

Переменная на дисплее	Main control					
	Управление перегревом	Транскрип. CO ₂	Температура перепуска горячего газа	Давление перепуска горячего газа	Обратное давление EPR	Аналоговое позиционирование
Открытие вентиля (%)
Положение вентиля (шаг)
Текущая холодопроизводительность
Заданная величина регулирования
Перегрев
Температура всасывания
Температура испарения
Давление испарения
Температура конденсации (*)
Давление конденсации (*)
Температура модулирующего термостата (*)
Давление EPR (обратное давление)
Давление перепуска горячего газа
Температура перепуска горячего газа
Температура на выходе охладителя CO ₂
Давление на выходе охладителя CO ₂
Настройка давления охладителя CO ₂
Показания датчика S1
Показания датчика S2
Показания датчика S3
Показания датчика S4
Уровень сигнала 4-20mA
Уровень сигнала 0-10V
Состояние цифрового входа DI1 (**)
Состояние цифрового входа DI2 (**)
Версия прошивки привода электронного вентиля
Версия прошивки дисплея
Состояние функции адаптивного регулирования
0= выключена или остановлена
1= мониторинг перегрева
2= мониторинг температуры всасывания
3= ожидание стабилизации перегрева
4= ожидание стабилизации температуры всасывания
5= выполнение шага
6= позиционирование вентиля
7= обработка запроса на шаг
8= ожидание стабилизации после шага
9= ожидание результата настройки
10= остановка, превышено максимальное количество попыток
Результат последней настройки
0= попытка не выполнена
1= попытка прерывна
2= ошибка выполнения шага
3= ошибка задержки времени/константы времени
4= неправильная модель
5= настройка завершена успешно (температура всасывания)
6= настройка завершена успешно (перегрев)

Табл. 8.d

(*) Величина переменной не показывается

(**) Состояние цифрового входа: 0= разомкнут, 1= замкнут.

 **Примечание:** показания датчиков S1, S2, S3 и S4 отображаются на дисплее всегда независимо от того подсоединен датчик или нет.

9. АВАРИЙНАЯ СИГНАЛИЗАЦИЯ

9.1 Аварийная сигнализация

Существует два типа аварийной сигнализации для каждого привода:

- системы: мотор вентиля, память EEPROM, датчик и связь;
- регулирование: низкая температура перегрева, низкое рабочее давление, высокое рабочее давление, низкая температура всасывания.

Условия формирования сигнала тревоги определяются в настройках порога срабатывания и времени срабатывания (задержки). Когда задержка срабатывания равна 0, значит сигнализация отключена. При появлении тревоги памяти EEPROM контроллер всегда выключается.

Все аварийный сигнал сбрасываются автоматически после устранения причины их появления. Контакт аварийного реле размыкается, если реле сконфигурировано как аварийное реле в соответствующем параметре. Оповещение на приводе о наличии аварийного сигнала зависит от конфигурации привода, т.е. имеется дополнительный дисплей или установлена стандартная плата светодиодных индикаторов. См. таблицу ниже.

Примечание: светодиод тревоги загорается только при получении любого аварийного сигнала (в случае сигнала тревоги регулирование не загорается).

Пример: пример работы светодиодов тревоги для привода А и привода В

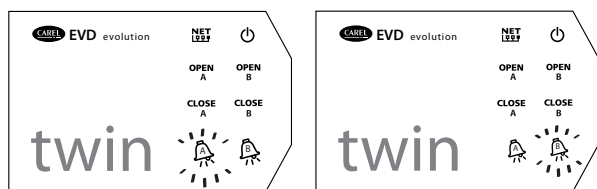


Рис. 9.а

Примечание: светодиод тревоги загорается при получении сигнала неисправности питания только если установлен аккумуляторный модуль EVBAT*** (опция). Данный модуль обеспечивает резервное питание для закрытия вентиля.

Дисплей показывает все виды тревоги, но разным образом: **аварийный сигнал системы:** в главном окне появляется мигающее сообщение ALARM. Нажмите кнопку справки Help, чтобы вывести на дисплей описание данного аварийного сигнала. При этом вверху справа показано общее количество активных аварийных сигналов и привод по которому сработал сигнал тревоги (А / В). Одинаковый

сигнал тревоги может появиться по обоим приводам (например, сигнал тревоги датчика).

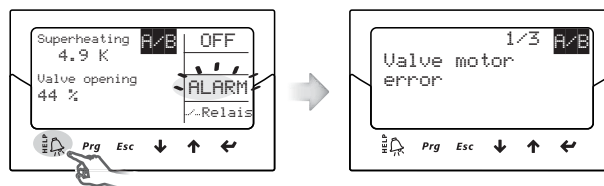


Рис. 9.б

- **сигнал тревоги регулирования:** в главном окне рядом с мигающим сообщением ALARM показан тип сработавшей защиты.

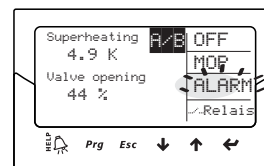


Рис. 9.с

- **Примечание:** чтобы пролистать все активные аварийные сигналы, нажмите кнопку Help и листайте кнопками ВВЕРХ/ВНИЗ; Если по достижении последнего сигнала тревоги привода А/В появляется следующее сообщение:

Alarms active on driver B/A

1. Нажмите кнопку Esc для возврата в стандартный режим просмотра.
 2. Одновременно нажмите кнопки Help и Enter, чтобы выбрать соответствующий привод;
 3. Нажмите кнопку Help, чтобы посмотреть очередь сигналов тревоги.
- сигналы тревоги регулирования можно выключить, выбрав время задержки равным нулю в соответствующих параметрах.

Таблица аварийной сигнализации

Тип тревоги	Причина тревоги	Свето-диод	Дисплей	Реле	Сброс	Состояние регулирования	Методы устранения
Датчик S1	Отказ датчика S1 или превышение заданного диапазона	Красный свето-диод тревоги	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Авто	Зависит от параметра "Сигнал тревоги датчика S1"	Проверьте соединения датчика. Проверьте параметры "Сигнал тревоги датчика S1" и "Давление S1: параметры МИНИМАЛЬНОГО и МАКСИМАЛЬНОГО значения тревоги"
Датчик S2	Отказ датчика S2 или превышение заданного диапазона	Красный свето-диод тревоги	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Авто	Зависит от параметра "Сигнал тревоги датчика S2"	Проверьте соединения датчика. Проверьте параметры "Сигнал тревоги датчика S2" и "Температура S2: параметры МИНИМАЛЬНОГО и МАКСИМАЛЬНОГО значения тревоги"
Датчик S3	Отказ датчика S3 или превышение заданного диапазона	Красный свето-диод тревоги	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Авто	Зависит от параметра "Сигнал тревоги датчика S3"	Проверьте соединения датчика. Проверьте параметры "Сигнал тревоги датчика S3" и "Давление S3: параметры МИНИМАЛЬНОГО и МАКСИМАЛЬНОГО значения тревоги"
Датчик S4	Отказ датчика S4 или превышение заданного диапазона	Красный свето-диод тревоги	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Авто	Зависит от параметра "Сигнал тревоги датчика S4"	Проверьте соединения датчика. Проверьте параметры "Сигнал тревоги датчика S4" и "Температура S4: параметры МИНИМАЛЬНОГО и МАКСИМАЛЬНОГО значения тревоги"
Низкая температура перегрева	Сработала защита LowSH	-	Мигает сообщение ALARM и LowSH	Зависит от конфигурации	Авто	Действие защиты уже выполняется	Проверьте параметр "Защита LowSH: порог срабатывания и задержка"
Низкая температура испарения	Сработала защита LOP	-	Мигает сообщение ALARM и LOP	Зависит от конфигурации	Авто	Действие защиты уже выполняется	Проверьте параметр "Защита LOP: порог срабатывания и задержка"
Высокая температура испарения	Сработала защита MOP	-	Мигает сообщение ALARM и MOP	Зависит от конфигурации	Авто	Действие защиты уже выполняется	Проверьте параметр "Защита MOP: порог срабатывания и задержка"

Тип тревоги	Причина тревоги	Свето-диод	Дисплей	Реле	Сброс	Состояние регулирования	Методы устранения
Низкая температура всасывания	Превышено время задержки и пороговое значение	-	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Авто	Нет	Проверьте параметр порога срабатывания и задержки сигнализации.
Ошибка памяти EEPROM	Отказ памяти EEPROM (сохранение рабочих параметров и/или параметров агрегата)	Красный свето-диод тревоги	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Заменить контроллер/ обратиться в сервисный центр	Выключение всей системы	Заменить контроллер/обратиться в сервисный центр
Отказ мотора электронного расширительного вентиля	Отказ мотора привода, не подсоединен	Красный свето-диод тревоги	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Авто	Приостановка	Проверьте соединения и состояние мотора Выключите и включите контроллер.
Ошибка сети pLAN (только для привода EVD pLAN)	Ошибка сети pLAN	Мигает зеленый свето-диод NET	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Авто	Регулирование по сигналу входа DI1	Проверьте настройку сетевого адреса
	Ошибка соединения с сетью pLAN	Свето-диод NET LED погас	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Авто	Регулирование по сигналу входа DI2	Проверьте соединения и работоспособность контроллера pCO
Ошибка сети LAN (tLAN RS485/ Mod-Bus EVD)	Ошибка сети	Свето-диод NET мигает	Сообщений нет	Изменения нет	Авто	Нет	Проверьте настройку сетевого адреса
	Ошибка соединения	Свето-диод NET LED погас	Сообщений нет	Изменения нет	Авто	Нет	Проверьте соединения и работоспособность контроллера pCO
Ошибка подключения дисплея	Нет связи между контроллером и дисплеем	-	Сообщение об ошибке	Изменения нет	Замените контроллер/ дисплей	Нет	Проверьте правильность подключения и состояние контроллера/дисплея
Привод В отсоединен	Ошибка соединения, привод В	Красный свето-диод тревоги В	Мигает сообщение ALARM	Зависит от конфигурации	Авто	Привод В: принудительное закрытие Привод А: Нет	Замените контроллер
Активная тревога привода А (1)	Общая неисправность, привод А	Красный свето-диод тревоги А	Мигает сообщение ALARM	Изменения нет	Авто	Нет	См. список тревоги привода А
Активная тревога привода В (2)	Ошибка соединения, привод В	Красный свето-диод тревоги В	Мигает сообщение ALARM	Изменения нет	Авто	Нет	См. список тревоги привода В
Адаптивное регулирование не эффективно	Отказ настройки	-	Мигает сообщение ALARM	Изменения нет	Авто	Нет	Измените величину параметра "Основная функция регулирования"

Табл.9.а

- 1) Сообщение, которое появляется в конце списка тревоги привода В.
- 2) Сообщение, которое появляется в конце списка тревоги привода А.

9.2 Настройка аварийного реле

Контакты реле разомкнуты, когда контроллер обесточен. Во время обычной работы контроллера реле можно отключить (и оно будет всегда разомкнутым) или сконфигурировать как:

- аварийное реле: в нормальном состоянии релейный контакт замкнут и размыкается только при получении сигнала тревоги. Можно использовать для выключения компрессора и системы при получении сигнала тревоги.
- реле электромагнитного вентиля: в нормальном состоянии контакт реле замкнут и размыкается только в дежурном режиме. При получении сигнала тревоги каких-либо изменений не происходит.
- реле электромагнитного вентиля + аварийное реле: в нормальном состоянии контакт реле замкнут и размыкается в дежурном режиме и/или при получении сигнала тревоги низкой температуры перегрева, высокого рабочего давления, высокой температуры конденсации и низкой температуры всасывания. Потому что после получения таких сигналов тревоги можно защитить агрегат, выключив компрессор или прервав поток хладагента. Сигнал тревоги низкого рабочего давления является исключением, потому что закрытие вентиля в такой ситуации может только ухудшить ситуацию.

Параметр/описание	По умолч.
Релейный выход: 1 = выключен 2= реле аварийной сигнализации (размыкается при тревоге); 3 = Управление электромагнитным вентилем (размыкается в дежурном режиме) 4 = управление вентилем + аварийная сигнализация (размыкается в дежурном режиме и работает как аварийная сигнализация)	Аварийное реле

Табл.9.б

Примечание: Если реле сконфигурировано как аварийное реле для отправки сигнала тревоги на удаленное устройство (сирена, свет), подсоедините реле к выходу в соответствии со следующей схемой:

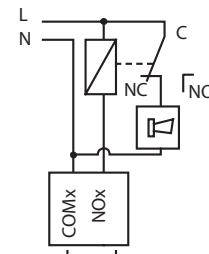


Рис. 9.d

Поз.:

L	Фаза
N	Ноль
COMx, NOx	Выход аварийного реле

9.3 Аварийные сигналы датчиков

Сигналы тревоги датчиков относятся к аварийным сигналам системы. Когда показания одного из датчиков оказываются вне диапазона, установленного соответствующими параметрами настройки тревоги, срабатывает сигнал тревоги. Настройки порога срабатывания не привязаны к диапазону измерения. Следовательно, можно ограничить диапазон срабатывания сигнала тревоги для гарантии безопасной работы контролируемого агрегата.

Примечание:

- Пороги срабатывания тревоги могут находиться вне диапазона измерения датчика во избежание ложных срабатываний. В этом случае правильность работы агрегата и формирования сигнала тревоги не гарантируется;
- По умолчанию после выбора типа используемого датчика автоматически настраиваются пороги срабатывания тревоги, соответствующие диапазону измерения датчика.

Параметр/описание	По умлч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
Датчики				
Давление S1: МИНИМАЛЬНОЕ значение срабатывания тревоги (S1_AL_MIN)	-1	-20 (-290)	S1_AL_MAX	barg (psig)
Давление S1: МАКСИМАЛЬНОЕ значение срабатывания тревоги (S1_AL_MAX)	9.3	S1_AL_MIN	200 (2900)	barg (psig)
Температура S2: МИНИМАЛЬНОЕ значение срабатывания тревоги (S2_AL_MIN)	-50	-60 (-76)	S2_AL_MAX	°C (°F)
Температура S2: МАКСИМАЛЬНОЕ значение срабатывания тревоги (S2_AL_MAX)	105	S2_AL_MIN	200 (392)	°C (°F)
Давление S3 : МИНИМАЛЬНОЕ значение срабатывания тревоги (S3_AL_MIN)	-1	-20 (-290)	S3_AL_MAX	barg (psig)
Давление S3 : МАКСИМАЛЬНОЕ значение срабатывания тревоги (S3_AL_MAX)	9.3	S3_AL_MIN	200 (2900)	barg (psig)
Температура S4: МИНИМАЛЬНОЕ значение срабатывания тревоги (S4_AL_MIN)	-50	-60 (-76)	S4_AL_MAX	°C (°F)
Температура S4: МАКСИМАЛЬНОЕ значение срабатывания тревоги (S4_AL_MAX)	105	S4_AL_MIN	200 (392)	°C (°F)

Табл.9.c

Поведение привода в ответ на сигнал тревоги датчика можно настроить в заводских параметрах. Варианты настройки следующие:

- действия нет (регулирование продолжается, но правильное измерение переменных не гарантируется);
- вентиль принудительно закрывается (регулирование прекращается);
- вентиль принудительно переводится в исходное положение (регулирование прекращается).

Параметр/описание	По умлч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
КОНФИГУРАЦИЯ				
Сигнал тревоги датчика S1: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении 4= Использование резервного датчика S3 (*) (*)= НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	Вентиль в фикс. положении	-	-	-
Сигнал тревоги датчика S2: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении 4= Использование резервного датчика S4 (*) (*)= НЕЛЬЗЯ ВЫБРАТЬ	Вентиль в фикс. положении	-	-	-
Сигнал тревоги датчика S3: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении	Действия нет	-	-	-
Сигнал тревоги датчика S4: 1= Действия нет 2= Принудительное закрытие вентиля 3= Вентиль в фикс. положении	Действия нет	-	-	-
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Открытие вентиля при запуске (отношение произв. испарителя/ вентиля)	50	0	100	%

Табл.9.d

9.4 Сигналы тревоги функции регулирования

Данные сигналы тревоги появляются только во время регулирования.

Сигналы тревоги защиты

Сигналы тревоги низкой температуры перегрева, низкого рабочего давления и высокого рабочего давления могут появляться только в процессе регулирования при условии превышения заданного порога срабатывания защиты и только по истечении времени задержки, заданной в соответствующем параметре. Если функция защиты выключена (интегральная составляющая = 0 сек.), сигнализация выключена. Если значение переменной, которую контролирует функция защиты, возвращается в допустимый диапазон по истечении времени задержки тревоги, значит сигнал тревоги формироваться не будет.



Примечание: велика вероятность, как и во время задержки, что функция защиты окажет определенное воздействие.

Если время задержки тревоги выставлено равным 0 сек., значит тревога выключена. Однако функции защиты продолжают действовать. Сброс сигналов тревоги происходит автоматически.

Низкая температура всасывания

Тревога низкой температуры всасывания не связана с какой-либо функцией защиты. У нее есть пороговое значение и время задержки, и она срабатывает при отказе датчика или вентиля с целью защиты компрессора. При этом реле контролирует электромагнитный вентиль или просто сигнализирует об опасности.

На самом деле неправильное измерение давления испарения или выбор неправильного типа хладагента может привести к тому, что вычисленная температура перегрева окажется существенно больше фактического значения и значит вентиль будет открываться слишком сильно.

В данном случае низкая температура всасывания означает переполнение компрессора с формированием соответствующего сигнала тревоги.

Если время задержки сигнала тревоги равно нулю, значит сигнализация выключена. Сброс сигнала тревоги происходит автоматически с фиксированным дифференциалом на 3°C выше порога срабатывания.

Работа реле при получении сигнала тревоги регулирования

Как уже было отмечено в параграфе о конфигурировании реле, при получении сигнала тревоги низкой температуры перегрева, высокого рабочего давления и низкой температуры всасывания реле привода размыкается в обоих случаях - если сконфигурировано как аварийное реле или как реле электромагнитного вентиля + аварийное реле.

При поступлении сигнала тревоги низкого рабочего давления реле привод размыкается только при условии, что оно сконфигурировано как аварийное реле.

Параметр/описание	По умлч.	Мин.	Макс.	Ед. изм.
РЕГУЛИРОВАНИЕ				
Защита LowSH: порог срабатывания	5	-40 (-72)	Величина параметра перегрева	K (°F)
Защита LowSH: Интегральная составляющая, время	15	0	800	сек
Защита LOP: порог срабатывания	-50	-60 (-76)	MOP: threshold	°C (°F)
Защита LOP: Интегральная составляющая, время	0	0	800	сек
Защита MOP: порог срабатывания	50	MOP: порог срабатывания	200 (392)	°C (°F)
Защита MOP: Интегральная составляющая, время	20	0	800	сек
АВАРИЙНАЯ СИГНАЛИЗАЦИЯ				
Задержка сигнализации недостаточного перегрева, 0= сигнализация ВЫКЛЮЧЕНА	300	0	18000	сек
Время задержки тревоги низкой температуры испарения (LOP) (0= сигнализация выкл)	300	0	18000	сек
Время задержки тревоги высокой температуры испарения (MOP) (0= сигнализация выкл)	600	0	18000	сек
Порог срабатывания тревоги низкой температуры всасывания	-50	-60 (-76)	200 (392)	°C (°F)
Задержка срабатывания тревоги низкой температуры всасывания	300	0	18000	сек

Табл.9.e

9.5 Аварийный сигнал мотора электронного расширительного вентиля

По завершении ввода в эксплуатацию и при каждом включении питания контроллера запускается процедура инициализации мотора вентиля. Перед запуском этой процедуры вентиль принудительно закрывается примерно на 10 секунд. Вентиль остается в неподвижном состоянии, чтобы можно было выявить любую неисправность мотора вентиля или неправильное подключение. В любом случае, при обнаружении неисправности срабатывает тревога и автоматически сбрасывается. Контроллер переходит в состояние ожидания, чтобы дольше контролировать вентиль. Данную функцию можно отключить. Для этого соответствующий цифровой вход каждого привода должен быть замкнут. В этом случае при включении питания контроллера вентиль немедленно будет принудительно закрыт.



Важно: после устранения неполадки мотора рекомендуется выключить и снова включить контроллер, чтобы синхронизировать положение вентиля. Если это невозможно, можно воспользоваться функцией автоматической синхронизации вентиля. Тем не менее, правильность регулирования не гарантируется до следующей синхронизации.

9.6 Ошибка сети rLAN

Если соединение с сетью rLAN пропадает более чем на 6 секунд из-за электрической неисправности, неправильной настройки сетевого адреса или отказа контроллера rCO, срабатывает сигнал тревоги об ошибке сети rLAN.

Ошибка сети rLAN оказывает влияние на регулирование следующим образом:

- **Вариант №1:** контроллер в дежурном режиме, цифровой вход DI1/DI2 отсоединен; привод A/B продолжает оставаться в дежурном режиме, а регулирование нельзя возобновить;
- **Вариант №2:** контроллер в дежурном режиме, цифровой вход DI1/DI2 отсоединен; привод прекращает регулирование и переходит в дежурный режим;
- **Вариант №3:** контроллер в дежурном режиме, цифровой вход DI1/DI2 подсоединен; привод остается в дежурном режиме, регулирование можно возобновить при замыкании цифрового входа. В таком случае он запустится с “текущей холодопроизводительностью”= 100%;
- **Вариант №4:** контроллер в режиме регулирования, цифровой вход DI1/DI2 подсоединен; привод A/B остается в режиме регулирования, поддерживается уровень “текущей холодопроизводительности”. При размыкании цифрового входа привод переходит в дежурный режим, а регулирование возобновляется после замыкания входа. В таком случае он запустится с “текущей холодопроизводительностью”= 100%.

9.7 Ошибка сети LAN (для приводов с поддержкой сети tLAN и RS485/Modbus®)

Если используемый контроллер поддерживает сеть tLAN или RS485/Modbus® для соединения с контроллером другого типа или системой диспетчерского контроля, сигнализации об ошибке сети LAN и никакого влияния на регулирование, соответственно, тоже оказано не будет. Тем не менее, зеленый светодиод NET LED покажет, что проблема на линии имеется. Если светодиод NET мигает или погас, значит время неисправности превысило 150 секунд.

10. ПОИСК И ДИАГНОСТИКА НЕИСПРАВНОСТЕЙ

В таблице ниже приведен список возможных неисправностей, которые могут встречаться при запуске и в процессе работы привода и электронного вентиля. В данной таблице рассмотрены наиболее распространенные виды неисправностей, которые можно попробовать устранить самостоятельно перед обращением в сервисный центр.

НЕИСПРАВНОСТЬ	ВОЗМОЖНАЯ ПРИЧИНА	МЕТОД УСТРАНЕНИЯ
Величина перегрева измерена неправильно	Датчик неправильно измеряет перегрев	Проверьте правильность измерения давления и температуры, а также правильность установки датчика. Проверьте, что параметры минимального и максимального давления датчика давления, заданные в приводе, соответствуют диапазону измерения используемого датчика давления. Проверьте правильность электрических соединений с датчиком.
	Неправильно выбран тип хладагента	Проверьте и при необходимости измените параметр типа хладагента.
Жидкость возвращается в компрессор во время регулирования	Неправильно выбран тип вентиля	Проверьте и при необходимости измените параметр типа вентиля.
	Вентиль подсоединен неправильно (поворачивается в обратном направлении) и открыт	Проверьте работу вентиля вручную, попробуйте полностью открыть и закрыть его. При полностью открытом вентиле уровень перегрева должен опуститься и наоборот. Если все происходит наоборот, проверьте электрические соединения.
	Величина перегрева слишком низкая	Увеличьте значение параметра перегрева. Сначала попробуйте поставить 12 °C и проверьте, что жидкость перестала возвращаться. Затем, постепенно снижайте значение контролируя при этом отсутствие жидкости.
	Защита от низкой температуры перегрева работает плохо	Если температура перегрева сохраняется низкой слишком долго (вентиль при этом медленно закрывается), поднимите пороговое значение срабатывания функции защиты и/или снизьте интегральную составляющую (время) функции защиты. Сначала попробуйте сделать пороговое значение на 3 °C меньше заданной температуры перегрева, а время выберите равным 3-4 секундам. Затем, постепенно снижайте пороговое значение и увеличивайте время, контролируя при этом отсутствие возвращающейся жидкости независимо от рабочих условий.
	Статор неисправен или подсоединен неправильно	Отсоедините статор с кабелем от вентиля, затем проверьте сопротивление обмоток обычным тестером. В обоих случаях сопротивление должно быть примерно 36 Ом. В противном случае замените статор. Затем, проверьте правильность подсоединения кабеля к приводу.
Вентиль постоянно открыт	Вентиль постоянно открыт	Проверьте, что температура перегрева всегда низкая (<2 °C), когда вентиль постоянно открыт (шаг 0). Если это так, вручную полностью закройте вентиль. Если температура все равно низкая, проверьте правильность электрических соединений и/или замените вентиль.
	Значение параметра "Открытие вентиля при запуске" слишком высокое для большинства холодильных витрин, где уровень часто повышается до отметки регулирования (только для централизованных холодильных витрин)	Снизьте значение параметра "Открытие вентиля при запуске" для всех систем и убедитесь в отсутствии нежелательных последствий, отразившихся на регулировании температуры.
	Жидкость возвращается в компрессор только после цикла размораживания (только для централизованных холодильных витрин)	Увеличьте значение параметра "Задержка регулирования вентиля после цикла размораживания".
Жидкость возвращается в компрессор только после цикла размораживания (только для централизованных холодильных витрин)	Время паузы регулирования после размораживания слишком короткое (только для MasterCase, MasterCase 2 и mpxPRO)	Проверьте, что величина срабатывания тревоги низкой температуры перегрева больше измеренной величины перегрева и что соответствующая защита сработала (интегральная составляющая > 0 сек. При необходимости снизьте значение параметра интегральной составляющей.
	Температура перегрева, измеренная приводом после размораживания и до выхода на рабочий режим слишком низкая в течение нескольких минут	Точнее настройте параметры, чтобы ускорить закрытие вентиля: увеличьте пропорциональную составляющую до 30, увеличьте интегральную составляющую до 250 сек, а производную составляющую до 10 секунд.
	Температура перегрева, измеренная приводом, не опускается слишком низко, но жидкость все равно возвращается в компрессор	Измените время запуска цикла размораживания. Если это невозможно, если условия предыдущих двух параметров не удовлетворены, увеличьте значение параметра перегрева и пороговое значение функции защиты от низкой температуры перегрева не менее чем на 2 °C для искомым холодильных витрин.
	Одновременно размораживается несколько холодильных витрин	Замените вентиль на аналогичный, только меньший по размеру.
Жидкость возвращается в компрессор только при запуске контроллера (который до этого был выключен)	Вентиль слишком большой	Проверьте правильность расчета с учетом отношения номинальной холодопроизводительности испарителя к производительности вентиля; при необходимости уменьшите значение параметра.
	Значение параметра "Открытие вентиля при запуске" слишком высокое	Проверьте правильность расчета с учетом отношения номинальной холодопроизводительности испарителя к производительности вентиля; при необходимости уменьшите значение параметра.
Температура перегрева колеблется около заданного значения более чем на 4°C	Скачки давления конденсации	Проверьте параметры настройки конденсатора в контроллере (например, увеличьте значение диапазона пропорционального регулирования или увеличьте интегральную составляющую). Примечание: Для нормальной стабильности необходимо, чтобы колебания давления находились в пределах +/- 0,5 бара. Если данный способ не подействовал или параметры изменить нельзя, подгоните параметры регулирования электронного вентиля с учетом характерной особенности подобных систем (см. параграф 8.3)
	Температура перегрева колеблется даже если отрегулирован вручную (в положении, соответствующем арифм. среднему рабочих значений)	Проверьте причины колебаний температуры перегрева (например, недостаточно хладагента в контуре) и устранили их. Если невозможно, подгоните параметры регулирования электронного вентиля с учетом характерной особенности подобных систем (см. параграф 8.3).
	Температура перегрева НЕ колеблется, когда вентиль отрегулирован вручную (в положении, соответствующем арифм. среднему рабочих значений)	В данном случае уменьшите пропорциональную составляющую на 30-50 %. Затем, попробуйте увеличить интегральную составляющую настолько же. В любом случае попробуйте использовать значения параметров, рекомендованные для обеспечения стабильности систем.
	Величина перегрева слишком низкая	Увеличьте значение параметра перегрева и проверьте, что колебания уменьшились или исчезли вовсе. Сначала попробуйте поставить 13 °C, затем постепенно снижайте значение и одновременно следите, чтобы колебания вновь не появились, а температура системы достигает точки регулирования.

НЕИСПРАВНОСТЬ	ВОЗМОЖНАЯ ПРИЧИНА	МЕТОД УСТРАНЕНИЯ
Высокое давление испарения в момент запуска при высокой температуре в испарителе	Функция защита от повышенного рабочего давления выключена или не справляется	Чтобы включить защиту от повышенного рабочего давления, выставьте в соответствующем параметре необходимую температуры насыщенного испарения (макс. температура испарения для компрессора), а в параметре интегральной составляющей функции защиты от повышенного рабочего давления поставьте значение выше 0 (рекомендуется 4 секунды). Чтобы ускорить действие защиты, уменьшите интегральную составляющую функции защиты от повышенного рабочего давления.
	Слишком много хладагента заправлено в систему или слишком высокий расход в момент запуска (только для холодильных витрин).	Используйте методику "плавного запуска", включая системы по одной или небольшими группами. Если это невозможно, уменьшите значения порогов срабатывания защиты от повышенного давления для всех систем.
В момент запуска срабатывает защита от низкого давления (только для систем со встроенным компрессором)	Значение параметра "Открытие вентиля при запуске" слишком низкое.	Проверьте правильность расчета с учетом отношения номинальной холодопроизводительности испарителя к производительности вентиля; при необходимости уменьшите значение параметра.
	Привод rLAN или tLAN не работает и вентиль остается закрытым	Проверьте правильность соединения rLAN / tLAN. Проверьте, что контроллер rCO подсоединен к приводу (если есть) и посылает сигнал запуска на привод. Проверьте, что привод HE находится в автономном режиме.
	Привод в автономном режиме не работает и вентиль остается закрытым	Проверьте подключение цифрового входа. Проверьте, что сигнал регулирования посылается на вход и он нормально замыкается. Проверьте, что привод находится в автономном режиме.
	Защита от низкого рабочего давления выключена	Выставьте интегральную составляющую защиты от низкого давления более 0 сек.
	Защита от низкого рабочего давления не работает	Проверьте, что порог срабатывания защиты соответствует требуемой температуры насыщенного испарения (между номинальной температурой испарения агрегата и соответствующей температурой калибровки сигнализатора низкого давления) и уменьшите значение интегральной составляющей защиты от низкого рабочего давления.
	Электромагнитный вентиль заблокирован	Проверьте правильность открытия электромагнитного вентиля, проверьте электрические соединения реле.
	Недостаточно хладагента	Проверьте отсутствие пузырьков через смотровое стекло выше расширительного вентиля. Проверьте, что температура переохлаждения правильная (более 5 °C); в противном случае заправьте хладагент в контур.
	Вентиль подсоединен неправильно (поворачивается в обратном направлении) и открыт	Проверьте работу вентиля вручную, попробуйте полностью открыть и закрыть его. При полностью открытом вентиле уровень перегрева должен опуститься и наоборот. Если все происходит наоборот, проверьте электрические соединения.
	Статор неисправен или подсоединен неправильно	Отсоедините статор с кабелем от вентиля, затем проверьте сопротивление обмоток обычным тестером. В обоих случаях сопротивление должно быть примерно 36 Ом. В противном случае замените статор. Затем, проверьте правильность подсоединения кабеля к приводу.
	Значение параметра "Открытие вентиля при запуске" слишком низкое.	Проверьте правильность расчета с учетом отношения номинальной холодопроизводительности испарителя к производительности вентиля; при необходимости уменьшите значение параметра.
Система выключается из-за низкого давления во время регулирования (только для систем со встроенным компрессором)	Защита от низкого рабочего давления выключена	Выставьте интегральную составляющую защиты от низкого давления более 0 сек.
	Защита от низкого рабочего давления не работает	Проверьте, что порог срабатывания защиты соответствует требуемой температуры насыщенного испарения (между номинальной температурой испарения агрегата и соответствующей температурой калибровки сигнализатора низкого давления) и уменьшите значение интегральной составляющей защиты от низкого рабочего давления.
	Электромагнитный вентиль заблокирован	Проверьте правильность открытия электромагнитного вентиля, проверьте электрические соединения и работу реле регулирования.
	Недостаточно хладагента	Проверьте отсутствие пузырьков через смотровое стекло выше расширительного вентиля. Проверьте, что температура переохлаждения правильная (более 5 °C); в противном случае заправьте хладагент в контур.
	Вентиль слишком маленький	Замените вентиль на аналогичный, только большего размера.
	Статор неисправен или подсоединен неправильно	Отсоедините статор с кабелем от вентиля, затем проверьте сопротивление обмоток обычным тестером. В обоих случаях сопротивление должно быть примерно 36 Ом. В противном случае замените статор. Проверьте правильность подключения кабеля к приводу (см. параграф 5.1).
	Вентиль постоянно закрыт	После запуска вручную полностью откройте вентиль. Если температура все равно высокая, проверьте правильность электрических соединений и/или замените вентиль.
Холодильная витрина не достигает заданной температуры, хотя степень открытия вентиля выставлена максимальной (только для централизованных холодильных витрин)	Электромагнитный вентиль заклинило	Проверьте открытие электромагнитного вентиля, проверьте электрические соединения и работу реле.
	Недостаточно хладагента	Проверьте отсутствие пузырьков через смотровое стекло выше расширительного вентиля. Проверьте, что температура переохлаждения правильная (более 5 °C); в противном случае заправьте хладагент в контур.
	Недостаточное напряжение на вентиле Неисправен статор или неправильное подключение	Замените вентиль на аналогичный, только большего размера. Отсоедините статор от вентиля, отсоедините кабель и измерьте сопротивление обмоток обычным мультиметром. В обоих случаях сопротивление должно быть примерно 36 Ом. В противном случае замените статор. Наконец, проверьте правильность подключения кабеля к приводу (см. параграф 5.1).
	Вентиль постоянно закрыт	После запуска вручную полностью откройте вентиль. Если температура все равно высокая, проверьте правильность электрических соединений и/или замените вентиль.
Холодильная витрина не достигает заданной температуры, а положение вентиля всегда 0 (только для централизованных холодильных витрин)	Привод rLAN или tLAN не работает и вентиль остается закрытым	Проверьте правильность соединения rLAN / tLAN. Проверьте, что контроллер rCO подсоединен к приводу (если есть) и посылает сигнал запуска на привод. Проверьте, что привод HE находится в автономном режиме.
	Привод в автономном режиме не работает и вентиль остается закрытым	Проверьте подключение цифрового входа. Проверьте, что сигнал регулирования посылается на вход и он нормально замыкается. Проверьте, что привод находится в автономном режиме.

Табл.10.а

11. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Питание	24 В перем. тока (+10/-15%) 50/60 Гц, требуется внешний предохранитель 2А типа Т. Используйте подходящий трансформатор класса 2 (не более 100 VA), длина не более 5 метров	
Мощность потребления	35 ВА	
Резервное питание	22 В пост. тока +/-5%. (с дополнительным аккумуляторным модулем EVBAT00400). Длина соединительного кабеля не более 5 метров.	
Изоляция между релейным выходом и другими выходами	усиленная; 6 мм по воздуху, 8 мм по поверхности; изоляция 3750В	
Кабель мотора	4-жильный экранированный кабель сечением AWG 22 длиной 50м максимум или сечением AWG 14 и длиной не более 10 м	
Цифровой вход	Активируется сухим контактом или транзистором на клемму GND. Ток замыкания контакта 5мА; Длина соединительного кабеля не более 30 метров	
Датчики (длина кабеля не более 10 метров) экранированный кабель длиной не более 30 м)	S1	<p>Ратиометрический датчик давления (сигнал 0-5 В):</p> <ul style="list-style-type: none"> • разрешение 0,1 % полного значения шкалы; • погрешность измерения: не более 2% полного значения шкалы; обычно 1% <p>Электронный датчик давления (сигнал 4-20мА):</p> <ul style="list-style-type: none"> • разрешение 0,5 % полного значения шкалы; • погрешность измерения: не более 8% полного значения шкалы; обычно 7% <p>внешний электронный датчик давления (сигнал 4-20мА). Количество подсоединенных приводов - не более 5</p> <p>Комбинированный ратиометрический датчик давления (сигнал 0-5В):</p> <ul style="list-style-type: none"> • разрешение 0,1 % полного значения шкалы; • погрешность измерения: не более 2% полного значения шкалы; обычно 1% <p>Входной сигнал 4-20мА (ток не более 24мА):</p> <ul style="list-style-type: none"> • разрешение 0,5 % полного значения шкалы; • погрешность измерения: не более 8% полного значения шкалы; обычно 7%
	S2	<p>Датчик NTC низкой температуры:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 10 kΩ при 25°C, -50Т90 °С; • погрешность измерения: 1°C в диапазоне от -50 до 50°C; 3 °С в диапазоне от +50 до 90 °С <p>Датчик NTC высокой температуры:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 50 kΩ при 25°C, -40Т150 °С; • погрешность измерения: 1,5 °С в диапазоне от -20 до 115°C, 4 °С при превышении данного диапазона <p>Комбинированный датчик NTC:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 10kΩ при 25°C, -40 до 120 °С; • погрешность измерения: 1°C в диапазоне от -40 до 50°C; 3 °С в диапазоне от +50 до 90 °С <p>Входной сигнал 0-10В (не более 12В):</p> <ul style="list-style-type: none"> • разрешение 0,1 % полного значения шкалы; • погрешность измерения: не более 9% полного значения шкалы; обычно 8%
	S3	<p>Ратиометрический датчик давления (сигнал 0-5В):</p> <ul style="list-style-type: none"> • разрешение 0,1 % полного значения шкалы; • погрешность измерения: не более 2% полного значения шкалы; обычно 1% <p>Электронный датчик давления (сигнал 4-20мА):</p> <ul style="list-style-type: none"> • разрешение 0,5 % полного значения шкалы; • погрешность измерения: не более 8% полного значения шкалы; обычно 7% <p>внешний электронный датчик давления (сигнал 4-20мА). Количество подсоединенных приводов - не более 5</p> <p>Входной сигнал 4-20мА (ток не более 24мА):</p> <ul style="list-style-type: none"> • разрешение 0,5 % полного значения шкалы; • погрешность измерения: не более 8% полного значения шкалы; обычно 7% <p>Комбинированный ратиометрический датчик давления (сигнал 0-5В):</p> <ul style="list-style-type: none"> • разрешение 0,1 % полного значения шкалы; • погрешность измерения: не более 2% полного значения шкалы; обычно 1%
	S4	<p>Датчик NTC низкой температуры:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 10kΩ при 25°C, от -50 до 105°C; • погрешность измерения: 1°C в диапазоне от -50 до 50°C; 3 °С в диапазоне от 50 до 90 °С <p>Датчик NTC высокой температуры:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 50 kΩ при 25°C, -40Т150 °С; • погрешность измерения: 1,5 °С в диапазоне от -20 до 115°C, 4 °С при превышении данного диапазона <p>Комбинированный датчик NTC:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 10kΩ при 25°C, -40 до 120 °С; • погрешность измерения 1 °С в диапазоне от -40 до 50 °С; 3 °С в диапазоне от +50 до 90 °С
Релейный выход	нормально разомкнутый контакт; резистивная нагрузка 5А, 250В перем. тока; индуктивная нагрузка 2А, 250В перем. тока (PF=0.4); Длина соединительного кабеля	
Питание активных датчиков (V _{рег.})	5В пост. тока ±2% или 12В пост. тока ±10% в зависимости от типа датчика	
Интерфейс RS485	Экранированный кабель, длина не более 1000 метров	
Интерфейс tLAN	Экранированный кабель, длина не более 30 метров	
Интерфейс pLAN	Экранированный кабель, длина не более 500 метров	
Монтаж	DIN-рейка	
Соединительные разъемы	съёмные, под кабель сечением от 0,5 до 2,5 мм ² (12 до 20 AWG)	
Габариты	ГхВхШ= 70x110x60	
Условия работы	от -10 до 60°C; отн. влажность <90%, без конденсата	
Условия хранения	от -20 до 70°C, отн. влажность 90%, без конденсата	
Класс защиты	IP20	
Вред окружающей среде	2 (обычный)	
Пожаропрочность	Категория D	
Стойкость к скачкам напряжения	Категория 1	
Тип действия реле	микрорепереклечение 1С	
Класс изоляции	2	
Структура и класс ПО	A	
Стандарты	Электробезопасность: EN 60730-1, EN 61010-1, UL873 Электромагнитная совместимость: EN 61000-6-1, EN 61000-6-2, EN 61000-6-3, EN 61000-6-4; EN61000-3-2, EN55014-1, EN55014-2, EN61000-3-3.	

Табл. 11.а

12. ПРИЛОЖЕНИЕ: ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ (VPM)

12.1 Установка

Зайдите на сайт <http://ksa.carel.com>, откройте раздел программного обеспечения контроллеров Parametric Controller и выберите программу Visual Parameter Manager.

Появится окно, где можно скачать 3 файла:

1. VPM_CD.zip: файл для записи на CD-диск;
2. Обновление;
3. Полная установка: программа.

Если программа устанавливается в первый раз, выберите полную установку. Если требуется обновить имеющуюся программу, выберите обновление. Чтобы автоматически установить программу, запустите файл setup.exe.

Примечание: перед полной установкой программы необходимо сначала удалить предыдущую версию программы VPM.



Рис. 12.с

12.2 Настройка конфигурации (VPM)

При запуске программы выберите конфигурируемое устройство: привод EVD Evolution. Откроется домашняя страница, где можно создать новый проект или открыть существующий проект. Выберите создание нового проекта и введите новый пароль пользователя.



Рис. 12.а

Теперь, выберите требуемое действие:

1. Доступ к параметрам привода EVD Evolution twin, сохраненным в памяти EEPROM: выберите "tLAN";

Доступ к параметрам осуществляется в реальном времени (режим ONLINE). В верхнем правом поле введите сетевой адрес 198, затем выберите мастера инициализации порта USB. Получите доступ к служебным и заводским параметрам.

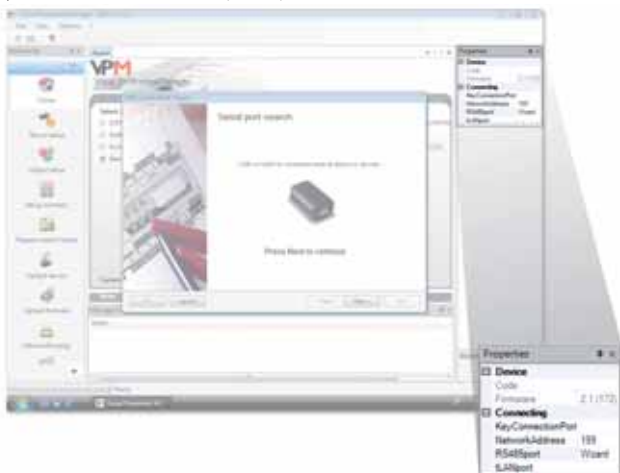


Рис. 12.б

2. Выбор модели из списка и создание нового проекта или открытие существующего проекта: выберите "Device model".

Можно создать новый проект, внести необходимые изменения и при последующем подключении перенести данные конфигурации (режим OFFLINE). Получите доступ к служебным и заводским параметрам.

- Выберите модель устройства и введите соответствующее обозначение устройства

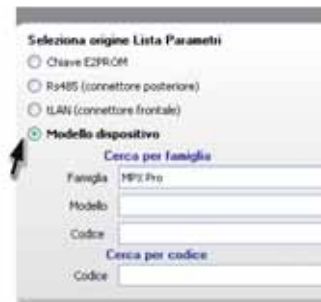


Рис. 12.д

- Выберите опцию настройки конфигурации устройства: на экране появится список параметров, которые можно изменить.



Рис. 12.е


По завершении настройки конфигурации выберите команду сохранения сделанных изменений в файле с расширением .hex.

File -> Save parameter list.

Для загрузки параметров конфигурации в контроллер выберите команду "Write". В процессе загрузки мигают два светодиода адаптера.




Рис. 12.f

 **Примечание:** для оперативного доступа к справочной системе нажмите кнопку F1.

12.3 Копирование параметров настройки

Создав новый проект, откройте страницу конфигурирования устройства, чтобы загрузить параметры конфигурации в другой контроллер:

- скопируйте параметры конфигурации из искомого контроллера при помощи команды "Read";
- отсоедините разъем от служебного последовательного порта;
- подсоедините разъем к служебному порту другого контроллера;
- загрузите параметры конфигурации в контроллер при помощи команды "Write".

 **Важно:** запрещается копировать параметры между контроллерами, имеющими различные шифры. Если версии прошивки устройств разные, могут возникнуть проблемы совместимости.

12.4 Восстановление значений по умолчанию

При запуске программы:

- выберите модель из списка и загрузите список соответствующих параметров;
- Выберите опцию настройки конфигурации устройства (Configure device): появится список параметров со значениями по умолчанию.
- подсоедините разъем к служебному порту контроллера;
- выберите команду "Write". В процессе загрузки мигают два светодиода адаптера.

Теперь, параметры конфигурации контроллера восстановлены до значений по умолчанию.

12.5 Обновление прошивки контроллера и дисплея

Обновление прошивки дисплея и контроллера осуществляется через установленную на компьютере программу VPM. Также для подсоединения компьютера к устройству потребуется адаптер USB/tLAN (подробнее см. схему соединений в разделе 2.7). Скачать новую прошивку можно по адресу <http://ksa.carel.com>. Подробнее см. справку в программе VPM.

CAREL

CAREL INDUSTRIES HQs
Via dell'Industria, 11 - 35020 Brugine - Padova (Italy)
Tel. (+39) 049.9716611 - Fax (+39) 049.9716600
e-mail: carel@carel.com - www.carel.com

Agenzia / Agency:

+0300006RU rel. 1.1 - 10.02.2010