

RESOLWEROVY POZYCJONER SIŁOWNIKÓV PNEUMATYCZNYCH

RPW01

INSTRUKCJA OBSŁUGI



Zakład Automatyki Przemysłowej
INTEC sp. z o.o.
ul. Bacciarellego 54
51-649 Wrocław
tel./faks: 71 348 15 15 / 71 348 18 18
e-mail: biuro@intec.com.pl
[http:// www.intec.com.pl](http://www.intec.com.pl)

Wrocław 2011-09-09

Wersja 1.00

Zakres opracowania: Instrukcja obsługi zawiera opis pozycjonera RPW01 z oprogramowaniem nr 1.59, obejmujący parametry techniczne, sposób i warunki montażu, sposób uruchomienia i programowania oraz wskazówki dla użytkowników. Niniejsze opracowanie nie zawiera opisu technicznego pozycjonera w wersji z sygnałem sterującym typu HART.

Spis treści

✳	WARUNKI BEZPIECZEŃSTWA	3
➤	ZAKRES STOSOWANIA.....	3
➤	OSTRZEŻENIA	3
➤	SZCZEGÓLNE WARUNKI BEZPIECZEŃSTWA STOSOWANIA W STREFACH ZAGROŻONYCH WYBUCHEM	3
✳	TRANSPORT PRZECHOWYWANIE	3
✳	OGÓLNY OPIS TECHNICZNY	4
➤	PARAMETRY OBWODÓW ISKROBEZPIECZNYCH	4
➤	DANE ZNAMIONOWE.....	4
➤	OBUDOWA I WYMIARY ZEWNĘTRZNE.....	5
➤	ZASADA DZIAŁANIA.....	6
➤	SCHEMAT BLOKOWY	7
➤	SCHEMAT ELEKTRYCZNY	7
➤	SCHEMAT APLIKACYJNY	8
➤	REALIZOWANE FUNKCJE	9
➤	SPOSÓB ZAMAWIANIA	12
✳	SPOSÓB MONTAŻU	12
✳	URUCHOMIENIE, TRYBY PRACY	13
➤	URUCHOMIENIE.....	13
➤	ZACHOWANIE POZYCJONERA PO PODANIU SYGNAŁU STERUJĄCEGO.....	13
➤	TRYB PRACY ZDALNEJ	13
➤	TRYB PRACY LOKALNEJ	13
➤	AUTODIAGNOSTYKA	13
✳	PROCEDURY OPROGRAMOWANIA	15
➤	ARCHITEKTURA PROGRAMU.....	15
➤	PROCEDURA PRZEGLĄDU PARAMETRÓW	16
➤	PROCEDURY NASTAW	17
➤	PROCEDURA AUTOWYMUSZENIA	17
➤	PROCEDURA NASTAW STATYCZNYCH	18
➤	PODPROCEDURA OGRANICZENIA ZAKRESU	19
➤	PODPROCEDURA AUTOSTROJENIA POŁOŻEŃ KRAŃCOWYCH.....	20
➤	PODPROCEDURA STROJENIA RĘCZNEGO POŁOŻEŃ KRAŃCOWYCH	21
➤	PROCEDURA POZIOMU ZADZIAŁANIA WYŁĄCZNIKÓW KRAŃCOWYCH	22
➤	PROCEDURA NASTAW DYNAMICZNYCH.....	23
➤	PODPROCEDURA AUTOSTROJENIA NASTAW DYNAMICZNYCH.....	24
➤	PROCEDURA REGULATORA PID PROCESU (OPCJA).....	25
➤	PROCEDURA MODYFIKACJI CHARAKTERYSTYKI ZAWORU	26
➤	PROCEDURA ODWRACANIA SYGNAŁU WYJŚCIOWEGO.....	27
	SPIS NORM ZASTOSOWANYCH DO WYROBU	28
	DEKLARACJA ZGODNOŚCI UE NR 2011/05	29

* Warunki bezpieczeństwa

- **Zakres stosowania** RPW01 jest przeznaczony do montażu na siłownikach pneumatycznych jednostronnego działania o ciśnieniu zasilania do 800 kPa. Pozycjoner może być instalowany w obszarach zagrożonych wybuchem oznakowanych jako strefa 1 i strefa 2. Narażenia środowiskowe w miejscu instalowania nie mogą być większe od określonych w danych znamionowych.

- **Ostrzeżenia** Personel wykonujący czynności przy pozycjonerze musi być dobrze zaznajomiony z instrukcją obsługi. Nieprzestrzeganie instrukcji w zakresie montażu, uruchamiania, przechowywania i użytkowania pozycjonera powoduje utratę gwarancji jego bezpiecznej i prawidłowej pracy. Może również prowadzić do uszkodzenia urządzeń i zagrożenia BHP dla personelu. Punkty instrukcją obsługi, których nieprzestrzeganie może spowodować zagrożenie są oznaczone symbolem:

!!!

- **Szczególne warunki bezpieczeństwa stosowania w strefach zagrożonych wybuchem** Urządzenie może być instalowane w strefie 1 lub 2 zagrożonej wybuchem mieszanin par, gazów i mgieł wybuchowych z powietrzem atmosferycznym, zaliczonych do grupy wybuchowości IIA lub IIB lub IIC i klas temperaturowych T1-T4.



!!!

Szczególne warunki stosowania urządzenia w przestrzeniach zagrożonych wybuchem - urządzenia nie należy pocierać suchą tkaniną.

Zapewnienie zgodności pozycjonera z wymaganiami dyrektywy ATEX potwierdza certyfikat badania typu WE:

KDB 11ATEX048X

Urządzenie oznakowano następująco:



II 2G Ex ia IIC T4 Gb

* Transport przechowywanie

- Transport do miejsca zainstalowania powinien odbywać się w opakowaniu.
- Opakowanie należy chronić przed wstrząsami, upadkami lub zgnieceniem.
- Przechowywać w suchym pomieszczeniu. Chronić przed zaplaceniem.

* Ogólny opis techniczny

➤ Parametry obwodów iskrobezpiecznych



Obwód sygnału sterującego, zaciski 1 i 2

$U_i = 29V$, $I_i = 100mA$, $P_i = 0,76W$, $C_i = 6,2nF$, $L_i \sim 0$

Obwód sygnału zwrotnego, zaciski 3 i 4

$U_i = 29V$, $I_i = 100mA$, $P_i = 0,76W$, $C_i = 6,2nF$, $L_i \sim 0$

Obwód wyłączników krańcowych, zaciski 5,6 i 7

KN, zaciski 5 i 7

$U_i = 15,5V$, $I_i = 25mA$, $P_i = 55mW$, $C_i \sim 0$, $L_i \sim 0$

KD, zaciski 6 i 7

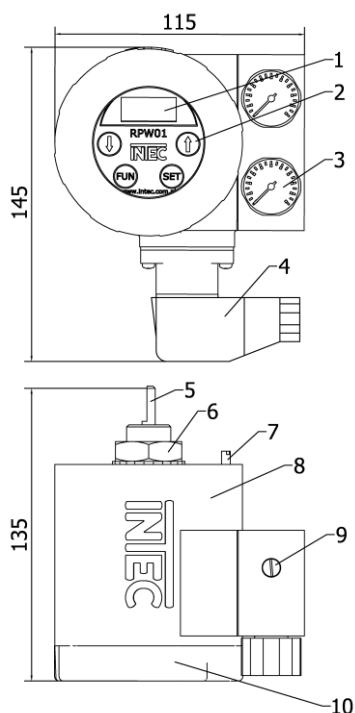
$U_i = 15,5V$, $I_i = 25mA$, $P_i = 55mW$, $C_i \sim 0$, $L_i \sim 0$

➤ Dane znamionowe

Ciśnienie zasilania	140-800 kPa,	powietrze osuszone i filtrowane
Wydajność przepływowa	maks. 300 l/min	
Masa	<1300 g	
Sygnał sterujący	4-20 mA	odseparowany galwanicznie od obwodu sygnału zwrotnego i położzeń krańcowych
Max. spadek napięcia na wejściu	10V	
Sygnał zwrotny analogowy	4-20 mA	zasilanie zewnętrzne, sygnał odseparowany galwanicznie od obwodu sygnału zadanego i położzeń krańcowych
Napięcie zasilania sygnału zwrotnego	Od 12V do $U_i=29VDC$	
Sygnały położzeń krańcowych	5 do $U_i=15,5VDC$, $I_{max} \leq I_i=25mA$ spadek napięcia w czasie przewodzenia max 2V	Układy typu otwarty kolektor, położenia odniesione są do stanu całkowitego napełnienia i opróżnienia siłownika powietrzem. Odseparowane galwanicznie od obwodu sygnału sterującego i zwrotnego

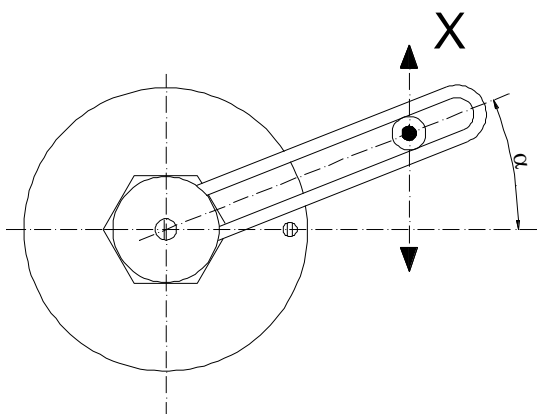
Dopuszczalny kąt obrotu osi pozycjonera	+/- 45°	dla siłowników liniowych o przetwarzaniu skoku za pomocą dźwigni
	+/- 120°	dla Siłowników obrotowych
Liniowość względna, odniesiona do krańców charakterystyki	+/- 0.5%	
Strefa nieczułości	0,1%	Do podanej strefy dodaje się nastawiona przez użytkownika strefa nieczułości.
Pozycja pracy	dowolna	Zaleca się aby tłumik wydechu nie był skierowany do góry, jeżeli na pozycjoner może spadać woda.
Stopień ochrony obudowy	IP 65	
Temperatura otoczenia	Od -20 do +60 °C	dotyczy również powietrza zasilającego
Żywotność mechaniczna	Praktycznie nieograniczona	Bezstykowy resolwerowy pomiar położenia siłownika, oś łożyskowana w łożyskach kulkowych, uszczelnienie osi z wulkanizatu fluorowego, smarowanie smarem silikonowym.

➤ Obudowa i wymiary zewnętrzne



- 1) wyświetlacz LCD
- 2) przyciski
- 3) manometry kontrolne (górny- ciśnienie powietrza do siłownika, dolny- ciśnienie powietrza zasilającego).
- 4) wtyk
- 5) oś
- 6) nakrętka mocująca
- 7) kołek pozycjonujący
- 8) obudowa
- 9) dławik ciśnienia
- 10) pokrywa panelu

➤ Zasada działania



$$X = k \times \operatorname{tg} \alpha$$

RPW01 składa się z bezstykowego układu pomiaru położenia kąowego, piezoelektrycznego przetwornika elektropneumatycznego, mikroprocesorowego układu sterowania, oraz panelu nastaw i sterowania lokalnego. Całość umieszczona jest w strugo i pyłoszczelnej obudowie. Opcjonalnie pozycjoner może być wyposażony w manometry kontrolne, mierzące ciśnienie zasilania i ciśnienie sterujące. W zależności od typu siłownika, stosuje się różne zestawy mocujące pozycjoner do jarzma napędu.

Sposób montażu jest podany w załączonej do urządzenia ulotce. Pomiar położenia oparty jest na resolwerze, czyli obrotowym transformatorze położenia kąowego. Resolwer jest elementem zapewniającym niezwykłą dokładność pomiaru i odporność na skrajne warunki środowiskowe. Ponieważ wirujące pole elektromagnetyczne resolwera jest zamknięte w jego permalloyowym rdzeniu, układ pomiarowy jest niezwykle odporny na zewnętrzne zakłócenia elektromagnetyczne. Żywotność mechanizmu układu pomiarowego jest praktycznie nieograniczona.

W przypadku siłowników liniowych, wskazanie położenia siłownika oparte jest na pomiarze kąta wychylenia dźwigni. Mierzony kąt jest kątem bezwzględnym, odniesionym do poziomego jej położenia. Położenie siłownika jest obliczane przez układ elektroniczny, zgodnie z tangensem kąta wychylenia dźwigni. Taki sposób pomiaru jest bardzo wygodny dla użytkownika, ponieważ nie ma potrzeby dokładnego ustalania początkowego (lub środkowego) punktu pracy pozycjonera. Dla uzyskania maksymalnej dokładności, wystarczy jedynie zapewnić, aby w pełnym zakresie skoku siłownika, dźwignia pozycjonera przechodziła przez położenie poziome. (najlepiej w pobliżu połowy zakresu)

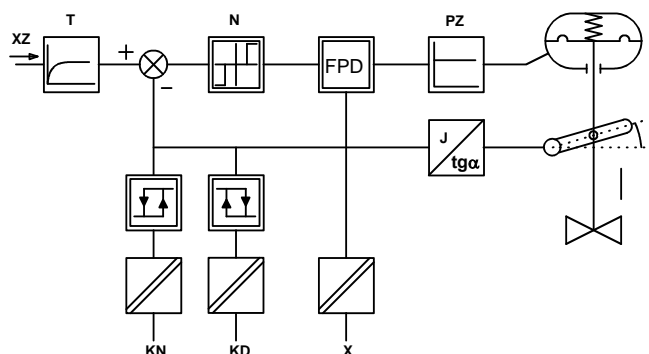
W przypadku siłowników obrotowych, pomiar położenia jest mierzony bezpośrednio, jako kąt wychylenia osi pozycjonera.

Układ sterowania porównuje położenie zadane siłownika z mierzonym i wytwarza sygnał sterujący piezoelektrycznym przetwornikiem elektropneumatycznym. Pozycjonowanie odbywa się zgodnie z algorytmem Fuzzy-PID (zmiennie nastawy regulatora PID w zależności od położenia i zmieniającej się dynamiki siłownika). Użytkownik może samodzielnie dobrać nastawy dynamiczne pozycjonera (w takim przypadku funkcja Fuzzy jest wyłączona), zastosować nastawy zalecane w DTR lub zezwolić na automatyczny dobór nastaw dynamicznych przez pozycjoner. W takim przypadku automatycznie dobrane nastawy zapewnią sterowanie według kryterium minimum całki kwadratu uchybu.

Panel nastaw i sterowania lokalnego pełni funkcję programatora oraz stacyjki sterowania lokalnego. Parametry pozycjonera są wyświetlane na ekranie LCD, odpornym na wysokie i niskie temperatury.

RPW01 steruje według zasady napełniania siłownika powietrzem gdy sygnał sterujący narasta. Świadomie i celowo wytwórca nie daje możliwości odwrotnego działania pozycjonera dla zachowania zgodności reakcji na sytuacje awaryjne. W ten sposób zapewniono, że w przypadku zaniku zarówno sygnału zadanego, jak i ciśnienia powietrza zasilającego, ruch siłownika nastąpi w jednym kierunku, określonym przez projektanta instalacji, jako położenie bezpieczne. Pozycjoner może być wyposażony w funkcję odwrotnego działania jedynie na życzenie odbiorcy (wykonanie specjalne).

➤ Schemat blokowy



Xz– sygnał wejściowy (zadany)

T- filtr sygnału

N– regulowana strefa nieczułości

FPD- regulator Fuzzy-PID

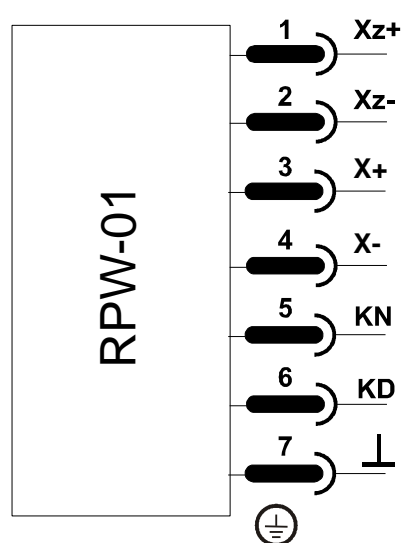
PZ- piezoelektryczny wzmacniacz elektropneumatyczny

X- mierzony skok siłownika

KN- sygnalizator napełnienia siłownika

KD- sygnalizator zdrenowania siłownika

➤ Schemat elektryczny



- 1) Wejście sygnału zadanego 4-20 mA „+”.
- 2) Wejście sygnału zadanego 4-20 mA „-”.
- 3) Wyjście sygnału położenia 4-20 mA „+” (opcja).
- 4) Wyjście sygnału położenia 4-20 mA „-” (opcja).
- 5) Sygnał napełnienia siłownika (otwarty kolektor) (opcja).
- 6) Sygnał zdrenowania siłownika (otwarty kolektor) (opcja).
- 7) Wspólny punkt sygnałów KN i KD (opcja).

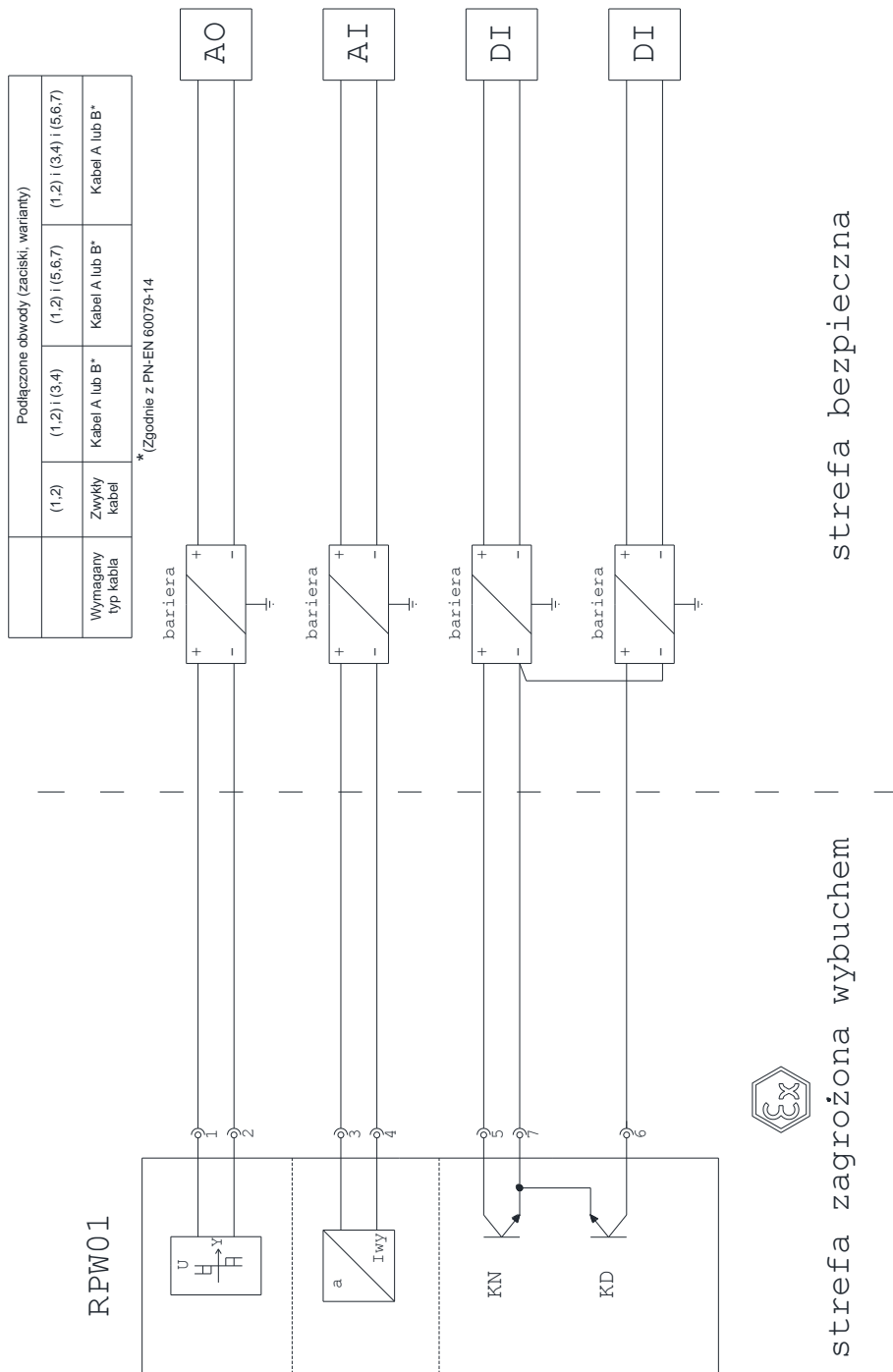
Wyjście sygnału położenia wymaga podania zewnętrznego napięcia zasilania od 5V do U_i (15,5)VDC.

Polaryzacja sygnałów KN i KD względem wspólnego punktu jest dowolna. Sygnały są izolowane galwanicznie od pozostałej części pozycjonera.

Wszystkie sygnały Xz i X są odseparowane galwanicznie od siebie i od sygnałów KN i KD.

➤ Schemat aplikacyjny

RPW01 – Schemat aplikacyjny



➤ **Realizowane funkcje**

Położenie bezpieczne	Zasada napełniania siłownika ze wzrostem sygnału sterującego zapewnia jednakową reakcję siłownika zarówno na zanik powietrza zasilającego, jak i sygnału sterującego. Instalacja technologiczna i kierunek działania siłowników powinny być tak dobrane, aby awaria w postaci zaniku sygnału lub ciśnienia sprowadzała obiekt regulacji stan bezpieczny. Odpowiednio do warunków technologicznych należy stosować odpowiednio siłowniki o działaniu prostym P, odwrotnym R lub układy podtrzymania ciśnienia zasilania siłownika (zawór blokujący).
!!!	
Zabezpieczenie hasłem	Procedury programowe pozycjonera są zabezpieczone odpowiednimi hasłami dostępu. Bez podania hasła można przeglądać parametry i nastawy oraz przełączać pozycjoner w sterowanie lokalne.
Sterowanie zdalne	RPW01 pozycjonuje siłownik zgodnie z sygnałem zadany o standardzie 4-20 mA, według zasady napełniania siłownika ze wzrostem sygnału zadanego.
Sterowanie lokalne	Możliwe jest sterowanie lokalne wolne i szybkie. Przełączanie w sterowanie lokalne, jak i sterownie odbywa się z pomocą przycisków na panelu.
!!!	Sterowanie lokalne jest możliwe wtedy, kiedy podany jest również sygnał sterujący (z którego pozycjoner czerpie energię dla własnych sygnałów elektronicznych). Jeżeli sygnał sterujący zaniknie, sterowanie lokalne nie będzie możliwe. W przypadku zaniku i powrotu sygnału sterującego w czasie, gdy pozycjoner był przełączony w sterowanie lokalne, nastąpi powrót pozycjonera do trybu sterowania lokalnego.
Ręczne nastawianie położenia krańcowych	Położenia krańcowe ustala się w wybranych przez użytkownika punktach pracy za pomocą ustawienia siłownika w określonym punkcie w trybie strojenia ręcznego i zatwierdzenie odpowiednim przyciskiem na panelu.
Automatyczne ustawienie położenia krańcowych. Funkcja AUTS	RPW01 może ustalić położenia krańcowe automatycznie, wykonując procedurę AUTOSTROJENIE S. W takim przypadku pozycjoner przyjmie jako położenia krańcowe skrajne punkty pracy, w których wystąpiło mechaniczne ograniczenie ruchu. Przed uruchomieniem funkcji AUTOSTROJENIE S, należy upewnić się, że punkty mechanicznego ograniczenia ruchu siłownika odpowiadają skokowi znamionowemu zaworu regulacyjnego.
!!!	

Doszczelnianie armatury	RPW01 daje możliwość wyboru sposobu ograniczenia ruchu zarówno w kierunku napełniania, jak i drenowania siłownika pneumatycznego. Wybrana może być funkcja ograniczenia na położenie lub na siłę (z dociskiem). Funkcja ta jest bardzo ważna dla zapewnienia żywotności sterowanej armatury regulacyjnej.
!!!	W przypadku wykorzystania funkcji docisku, jest szczególnie ważne aby siłownik i ciśnienie jego zasilania były odpowiednio dobrane do zaworu. Nieprawidłowy dobór może prowadzić do awarii zaworu (np. zgięcie trzpienia).
Sterowanie z zamkniętym obiegiem powietrza	Opcja ta umożliwia takie wykonanie i pracę pozycjonera, że zawsze zachowane jest nadciśnienie wewnątrz pozycjonera i siłownika co umożliwi pracę w agresywnej atmosferze bez zasysania powietrza z otoczenia.
Ustawienie końców sygnału zadanego z przedziału 4-20 mA (spilt range)	Istnieje możliwość zadawanie początku i końca sygnału zadanego innego niż $4 \div 20$ mA. Pozwala to sterować pozycjonerem np. W zakresie sygnału zadanego $4 \div 12$ mA lub $12 \div 20$ mA
Strefy zabronione	Istnieje możliwość określenia stref sygnału zadanego, w których pozycjoner doprowadzi siłownik do odpowiedniego skrajnego położenia uniemożliwiając pracę w zabronionym zakresie (funkcja używana w sterowaniu armaturą na wysokie parametry, zapobiegająca pracy na niskim wysterowaniu).
Przeglądanie parametrów	Zarówno w trybie sterowania zdalnego, jak i lokalnego, jest możliwe przeglądanie parametrów pracy pozycjonera na wyświetlaczu LCD. Dokładny opis zawarto w odpowiedniej procedurze programowania.
Sygnał zwrotny (opcja)	Odseparowany galwanicznie sygnał zwrotny odpowiada standardowi $4 \div 20$ mA i wymaga zasilania z zewnątrz pozycjonera. Możliwe jest odwrócenie charakterystyki sygnału zwrotnego.
Sygnały krańcowe (opcja)	Odseparowane galwanicznie sygnały położenia krańcowych są zrealizowane są na układach typu otwarty kolektor i sygnalizują stan napełnienia lub zdrenowania siłownika. W przypadku zaniku sygnału sterującego, zanika napięcie do sterowania sygnałów krańcowych lecz jednocześnie następuje automatyczny drenaż siłownika. W takim przypadku włącza się więc domyślnie sygnalizator stanu zdrenowania siłownika. Poziom zadziałania krańcówek można ustawiać w zakresie $0,3 \div 5\%$ od położenia końcowego.
!!!	
Regulator PID procesu (opcja)	RPW01 może pracować jako samodzielny regulator PID procesu. Aby zrealizować tę funkcję należy wykonać odpowiednią procedurę programową oraz podać sygnał z przetwornika pomiarowego wielkości regulowanej na wejście sygnału zadanego pozycjonera.

Samodzielne nastawianie parametrów dynamicznych

Z punktu widzenia teorii regulacji, pozycjoner stanowi regulator PID, realizujący sterowanie nadążne w warunkach zakłóceń, powodowanych przez zmiany siły oddziałującej na trzpień siłownika od strony zaworu regulacyjnego. Użytkownik może samodzielnie dobrać nastawy PID w oparciu o własną wiedzę i doświadczenie. W przypadku samodzielnego doboru nastaw przez użytkownika, wyłączana jest funkcja Fuzzy oddziałująca na nastawy regulatora PID.

Automatyczne nastawianie parametrów dynamicznych. Funkcja AUTd

!!!

AUTOSTROJENIE D pozwala na całkowicie automatyczne dobranie nastaw regulatora Fuzzy PID pozycjonera. Nastawy są zapamiętywane i możliwe jest ich wyświetlenie na LCD na panelu.

Funkcja AUTOSTROJENIE D może zostać zakłócona przez oddziaływanie takich czynników, jak nadmierne opory na trzpieniu, nieszczelności, zmienne obciążenie zaworu itp.

Przed uruchomieniem funkcji AUTOSTROJENIE D, należy upewnić się, że punkty mechanicznego ograniczenia ruchu siłownika odpowiadają skokowi znamionowemu zaworu regulacyjnego.

Regulowana strefa nieczułości pozycjonera

Użytkownik może nastawiać strefę nieczułości pozycjonera w zakresie od 0,1%÷5% sygnału zadanego.

➤ **Sposób zamawiania**

RPW01							
Sygnal wejściowy							
4 ÷ 20 mA		1					
HART		4					
Sygnal zwrotny							
bez sygnału zwrotnego		0					
4 ÷ 20 mA		1					
Sygnalizatory krańcowe							
bez sygnalizatorów		0					
sygnalizatory OC		1					
Manometry lokalne							
bez manometrów lokalnych		0					
z 2 manometrami		1					
Przylącza pneumatyczne							
łączniki do rurek metalowych ø6 z mosiądzu		1					
łączniki do rurek metalowych ø6 ze stali nierdzewnej		2					
łączniki do rurek metalowych ø8 z mosiądzu		3					
łączniki do rurek metalowych ø8 ze stali nierdzewnej		4					
łączniki do rurek polietylenowych ø6		5					
łączniki do rurek polietylenowych ø8		6					
Elementy mocujące							
bez elementów mocujących		0					
do siłowników P / R – POLNA oraz innych kolumnowych		1					
do siłowników P1 / R1 – POLNA		2					
do siłowników 37 / 38 – POLNA		3					
inne (podać)		4					
do siłowników typ 99 – POLNA		5					
Elementy mocujące wykonanie materiałowe							
elementy mocujące ze stali nierdzewnej		1					
elementy mocujące ze stali ocynkowanej		2					

* **Sposób montażu**

Montaż należy przeprowadzić zgodnie z ulotką dołączoną do kompletu montażowego. Zaleca się aby w przypadku montażu na siłowniku liniowym, dźwignia pozycjonera przechodziła przez kąt 0° w trakcie ruchu siłownika około połowy skoku. Ustawienie mechaniczne początku i końca ruchu dźwigni nie jest istotne o ile nie przekracza się kąta +/-45° od osi symetrii wyznaczonej przez wzajemne położenie dźwigni i kołka ustalającego.

* Uruchomienie, tryby pracy

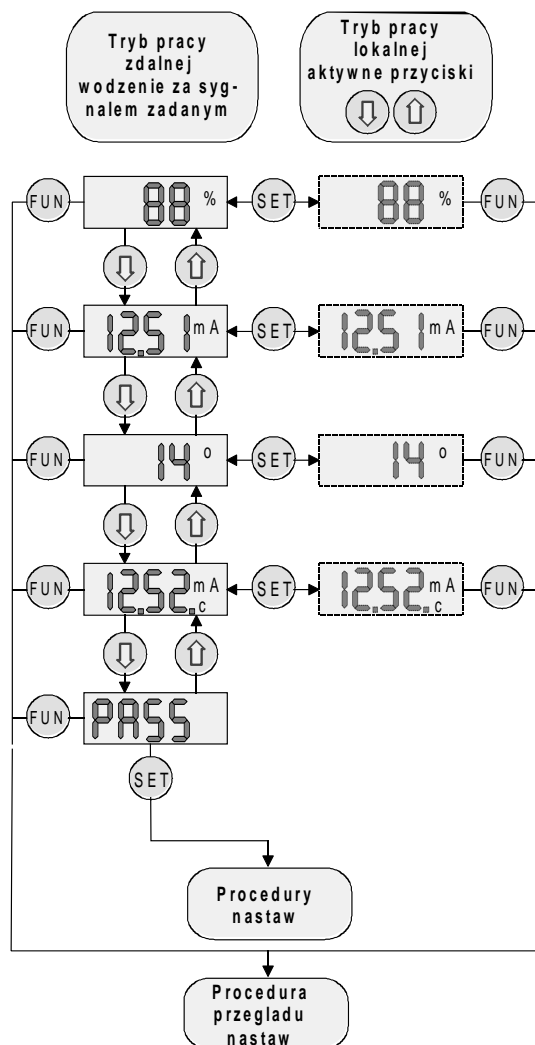
- !!!
Niniejsza instrukcja dotyczy wersji oprogramowania nr 1.59. Przed programowaniem pozycjonera należy upewnić się, czy numer oprogramowania odpowiada podanemu w instrukcji. Sposób odczytu numeru oprogramowania podano w dalszej części DTR.
- **Uruchomienie**
Uruchomienie pozycjonera odbywa się automatycznie, po podaniu sygnału sterującego i powietrza zasilającego.
- !!!
W trakcie uruchamiania siłownik może wykonać ruch. Przed rozpoczęciem uruchamiania należy upewnić się, że przesterowanie zaworu nie spowoduje zakłóceń w pracy instalacji technologicznej.
- !!!
Ciśnienie powietrza zasilającego musi być zgodne z wartością podaną przez producenta siłownika.
- **Zachowanie pozycjonera po podaniu sygnału sterującego**
Zachowanie pozycjonera po podaniu sygnału sterującego zależy od tego w jakim stanie został on jego pozbawiony. Istnieją 2 możliwości:
Jeżeli pozycjoner został pozbawiony sygnału w trybie pracy zdalnej, to po podaniu sygnału powróci do pracy zdalnej.
Jeżeli pozycjoner został pozbawiony sygnału w trybie pracy lokalnej, to po podaniu sygnału włączy się tryb pracy lokalnej.
- **Tryb pracy zdalnej**
W trybie pracy zdalnej pozycjoner reguluje położenie siłownika zgodnie z sygnałem zadany. W trybie pracy zdalnej można wykonać następujące procedury:
Ustawienie na wyświetlaczu LCD wielkości wyświetlanej.
Przejdźcie do procedury nastaw.
Przełączenie w tryb pracy lokalnej.
Przełączenie do procedury podglądu parametrów.
- **Tryb pracy lokalnej**
W trybie pracy lokalnej można sterować siłownikiem za pomocą przycisków na stacyjce. Przycisk ↑ powoduje napełnianie siłownika powietrzem. Przycisk ↓ powoduje wypuszczanie powietrza (drenowanie). Przyciśnięcie drugiego przycisku w czasie, gdy jeden jest już wciśnięty powoduje zdwojenie prędkości ruchu w kierunku wyznaczonym przez przycisk wciśnięty, jako pierwszy. W trybie pracy lokalnej można wykonać następujące procedury:
Przejdźcie do procedury nastaw.
Przełączenie w tryb pracy zdalnej.
Przełączenie do procedury podglądu parametrów
- **Autodiagnostyka**
Pozycjoner w sposób ciągły analizuje swoje parametry pracy w zakresie ich spójności i ewentualnych sygnałów o nieprawidłowym działaniu układu pozycjoner-siłownik. Jeżeli jakieś zachowanie jest błędne z punktu widzenia autodiagnostyki, pozycjoner zgłasza błąd o określonym numerze. Polega to na okresowym pokazaniu komunikatu ER xx, (gdzie xx - numer błędu), na przemian z aktualnym normalnym stanem wyświetlacza. Poniżej podano spis możliwych błędów, ich przyczynę, zachowanie pozycjonera i zalecaną reakcję użytkownika.

- Er.1** — Sygnał wejściowy poza zakresem 4-20mA.
Sprawdzić zasilanie pozycjonera. Prąd wejściowy powinien się zawierać w zakresie 3,80 do 21,00mA. Napięcie zadajnika prądowego dla całego zakresu prądu 4,00 - 20,00mA nie powinno być niższe od 10V. Spadek napięcia na pozycjonerze wynosi max. 10V. Niższe napięcie zasilania może spowodować niepoprawny pomiar prądu zasilania.
Zachowanie pozycjonera: Pełne drenowanie powietrza.
- Er.2** — Położenie (sygnał wyjściowy) poza zakresem -5% - 110%.
Sprawdzić ustawienie pozycjonera na siłowniku. Mechaniczne luzy, przemieszczenia. Sytuacja częsta we wstępnej fazie ustawiania pozycjonera na siłowniku.
Zachowanie pozycjonera: Normalna praca.
- Er.3** — Błąd sumy kontrolnej kalibracji.
Indywidualne parametry kalibracyjne pozycjonera uzupełnione są o sumę kontrolną. Przy każdym włączeniu, oprócz odczytu danych kalibracyjnych sprawdzana jest ich suma kontrolna. Jeżeli nie jest zgodna z sumą kalibracyjną zapisaną w pozycjonerze zgłaszany jest w/w błąd. Pozycjoner ma uszkodzoną pamięć danych lub dane kalibracyjne uległy zamazaniu np na skutek bliskich przepięć. Pozycjoner należy oddać do naprawy serwisowej.
Zachowanie pozycjonera: Pełne drenowanie powietrza.
- Er.4** — Błąd sumy kontrolnej nastaw.
Dane nastaw uzupełnione są o sumę kontrolną. Po każdej zmianie nastaw oprócz zapisu danych zapisywana jest ich suma kontrolna. Przy każdym włączeniu i po każdej zmianie nastaw sprawdzana jest ich suma kontrolna. Jeżeli nie jest zgodna z sumą zapisaną w pozycjonerze zgłaszany jest w/w błąd. Oznacza to, że pozycjoner ma uszkodzoną pamięć danych lub dane nastaw uległy zamazaniu np na skutek bliskich przepięć. W pierwszym przypadku pozycjoner należy oddać do naprawy serwisowej. W drugim po przeprowadzeniu procedury ustawiania pozycjonera na siłowniku pozycjoner może pracować dalej.
Zachowanie pozycjonera: Pełne drenowanie powietrza.
- Er.5** — Uszkodzenie przetwornika położenia.
Przetwornik położenia pozycjonera jest stale monitorowany. Jeżeli sygnały z przetwornika wskazują na jego uszkodzenie pokazywany jest w/w błąd.
Zachowanie pozycjonera: Pełne drenowanie powietrza.
- Er.6** — Przepelnienie wyświetlacza.
Wyświetlacz może pokazać wartości z zakresu -999 do 9999. Jeżeli w wyniku obliczeń do wyświetlenia zostaje podana wartość z poza tego zakresu, zgłaszany jest w/w błąd.
Zachowanie pozycjonera: Normalna praca.

* Procedury oprogramowania

➤ Architektura programu

Poziom podstawowy



Wielkości wyświetlane na LCD (w trybie lokalnym wyświetlacz miga):

Sygnal położenia siłownika [%]

Sygnal położenia siłownika [mA]

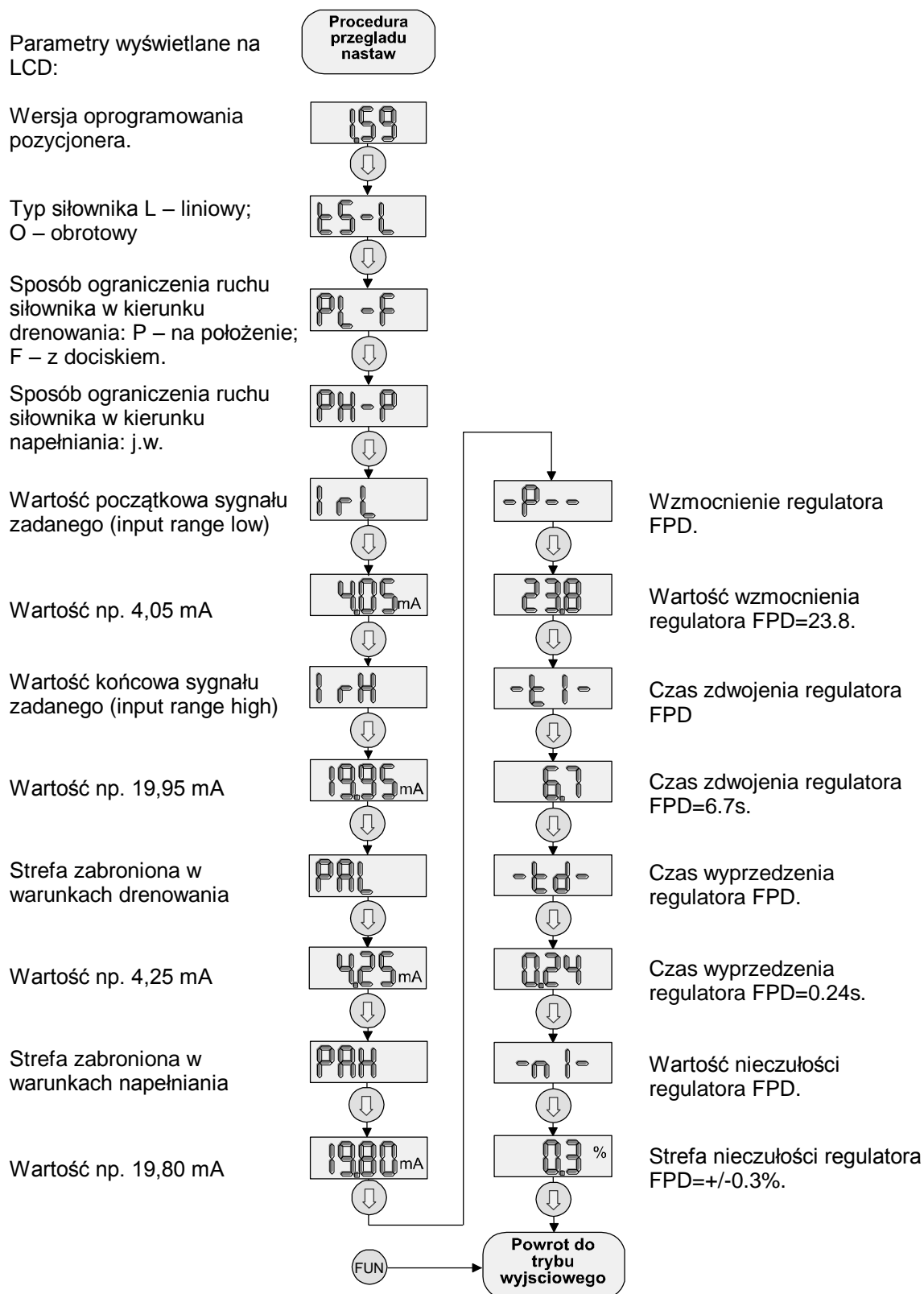
1. Odchylenie dźwigni pozycjonera od osi symetrii, wyznaczonej przez wzajemne położenie osi i kołka ustalającego
2. Siłowniki sprzęgnięte układem brotowym; kąt odchylenia od położenia środkowego

Sygnal zadany [mA]

Komunikat gotowości do programowania nastaw.

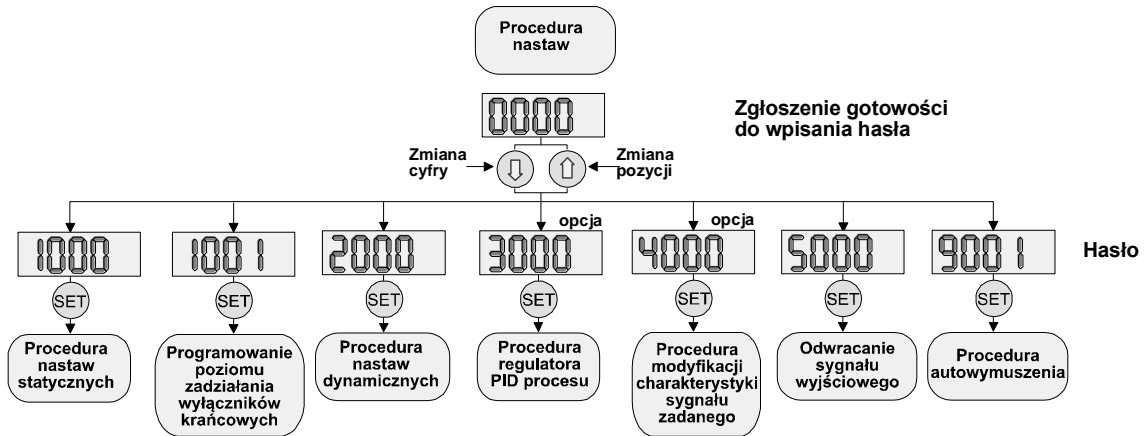
Program działa według podanego diagramu. Przyciski \uparrow i \downarrow służą w trybie zdalnym do zmiany wyświetlanej wielkości. W trybie lokalnym są one aktywne i powodują sterowanie siłownikiem. Kiedy wyświetlana jest na LCD jedna z wielkości, przycisk SET służy do przełączania pozycjonera z trybu zdalnego na lokalny i na odwrót. Po przełączeniu, na LCD pozostaje wyświetlana w danej chwili. W trybie lokalnym LCD miga. Przyciśnięcie SET, gdy LCD pokazuje PASS, powoduje wejście do procedury nastaw. Przyciśnięcie FUN powoduje w każdym przypadku wejście do procedury podglądu parametrów.

➤ Procedura przeglądu parametrów



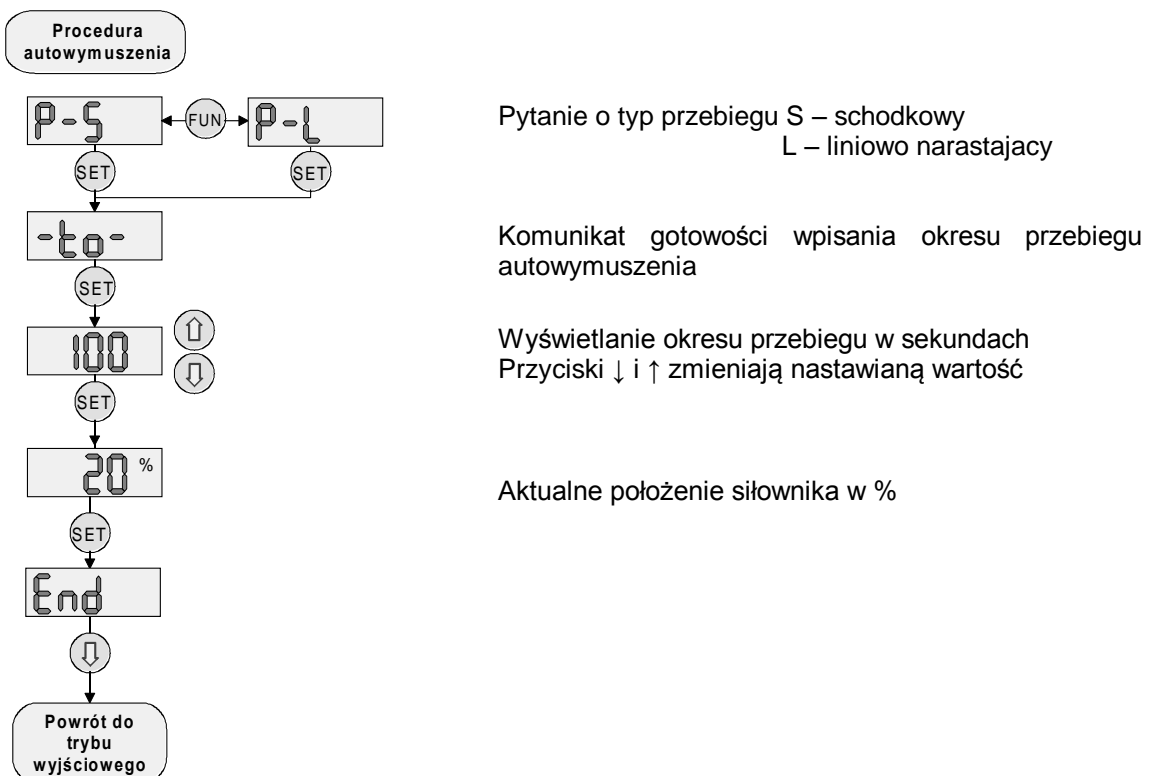
Procedura przeglądu parametrów działa bezkolizyjnie z trybem sterowania zdalnego. W czasie wykonywania procedury, sterowanie zdalne odbywa się normalnie

➤ Procedury nastaw



Procedura nastaw dzieli się na procedurę nastaw statycznych (położenia krańcowe) oraz procedurę nastaw dynamicznych (parametry regulatora FPD). Wejście do procedur odbywa się przez podanie hasła i przyciśnięcie SET. Przycisk ↓ zmienia wartość wyświetlanej cyfry, przycisk ↑ zmienia pozycję cyfry. Wykonania specjalne umożliwiają uruchomienie bloku regulatora PID procesu i bloku modyfikacji charakterystyki sygnału zadanego.

➤ Procedura autowymuszenia



Pytanie o typ przebiegu S – schodkowy
L – liniowo narastający

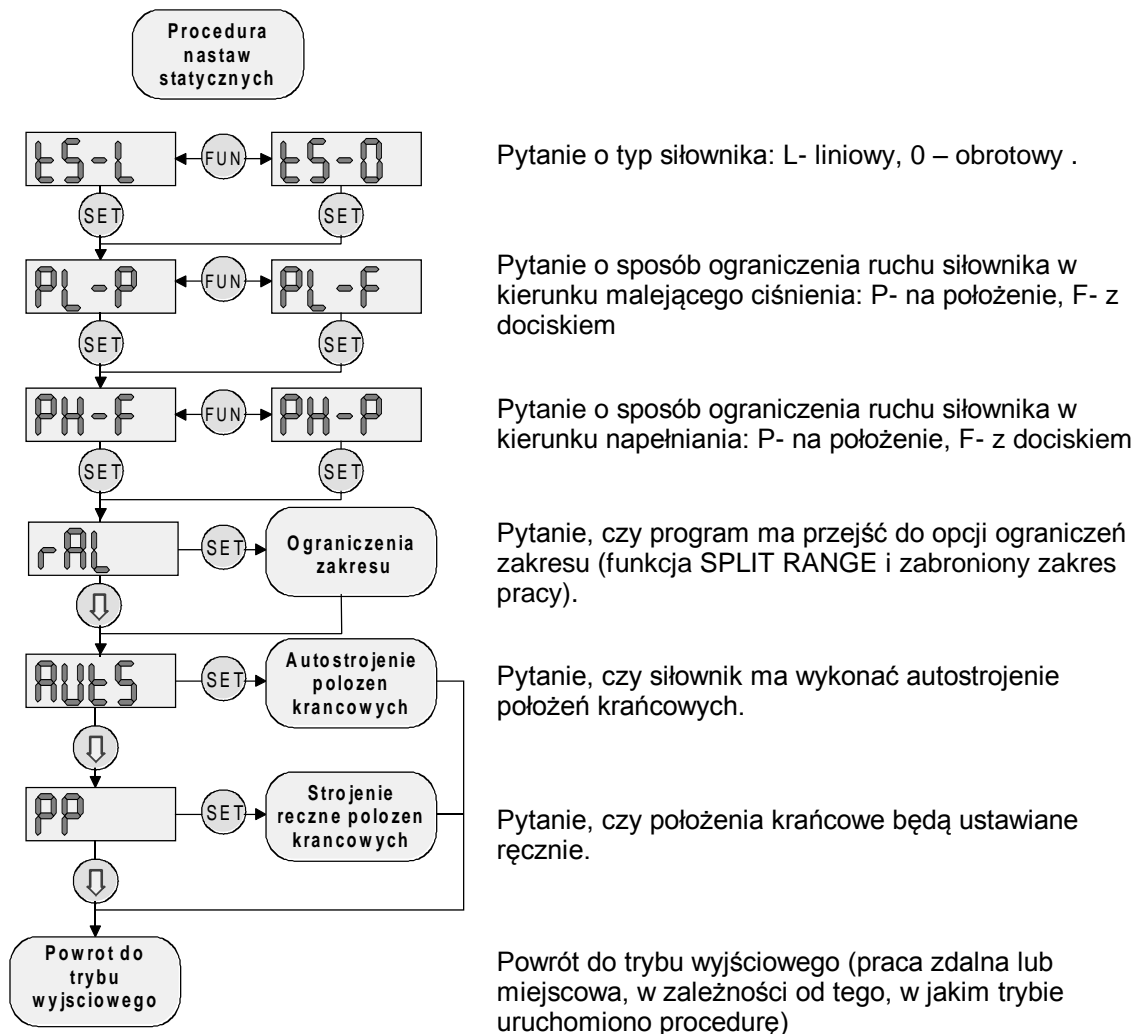
Komunikat gotowości wpisania okresu przebiegu autowymuszenia

Wyświetlanie okresu przebiegu w sekundach
Przyciski ↓ i ↑ zmieniają nastawianą wartość

Aktualne położenie siłownika w %

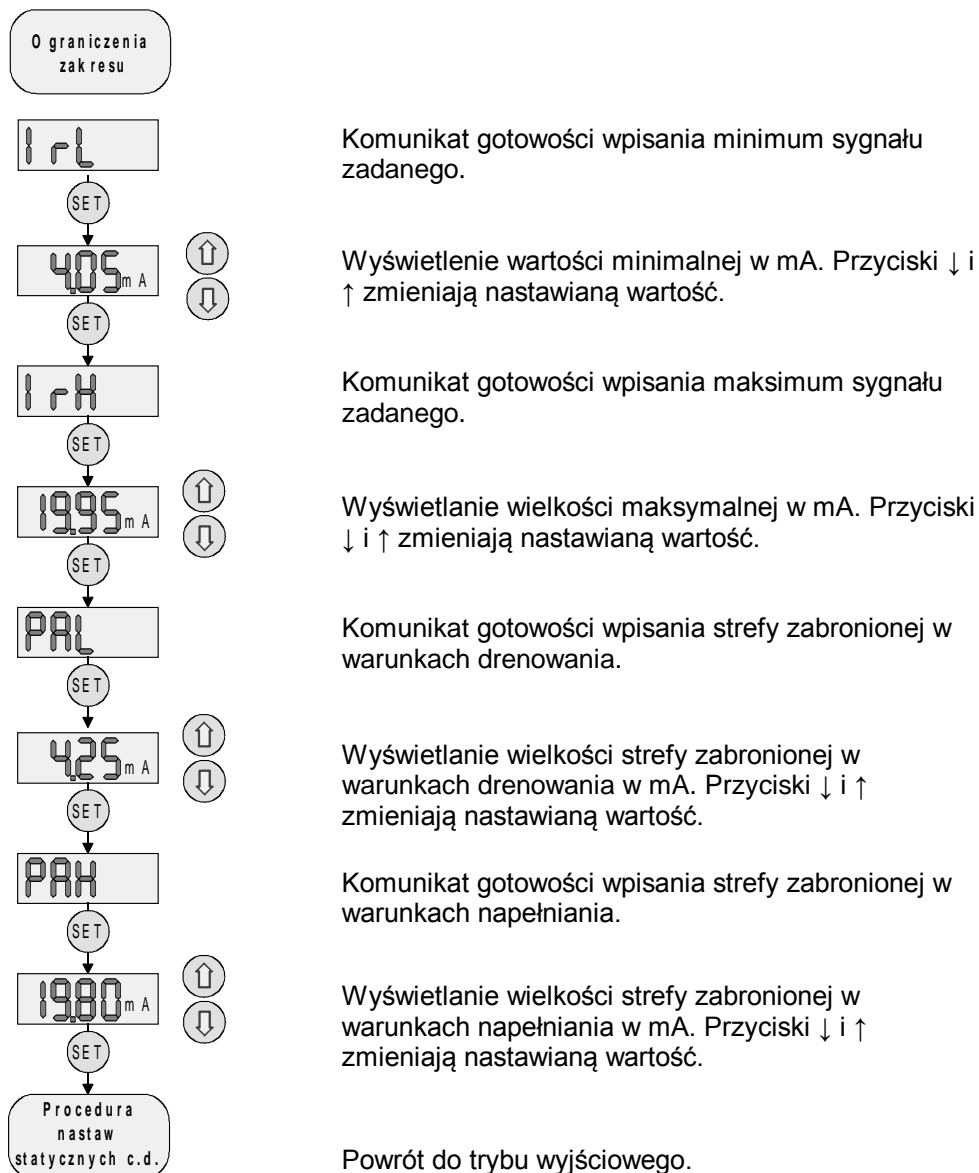
Procedura autowymuszenia wysterowyyuje wewnątrznie pozycjoner przebiegiem schodkowym 0%, 20%, 40%, 60%, 80%, 100% lub trójkątnym o zadany okresie t_0 . Jest przydatna na etapie ustawiania siłownika.

➤ **Procedura nastaw statycznych**



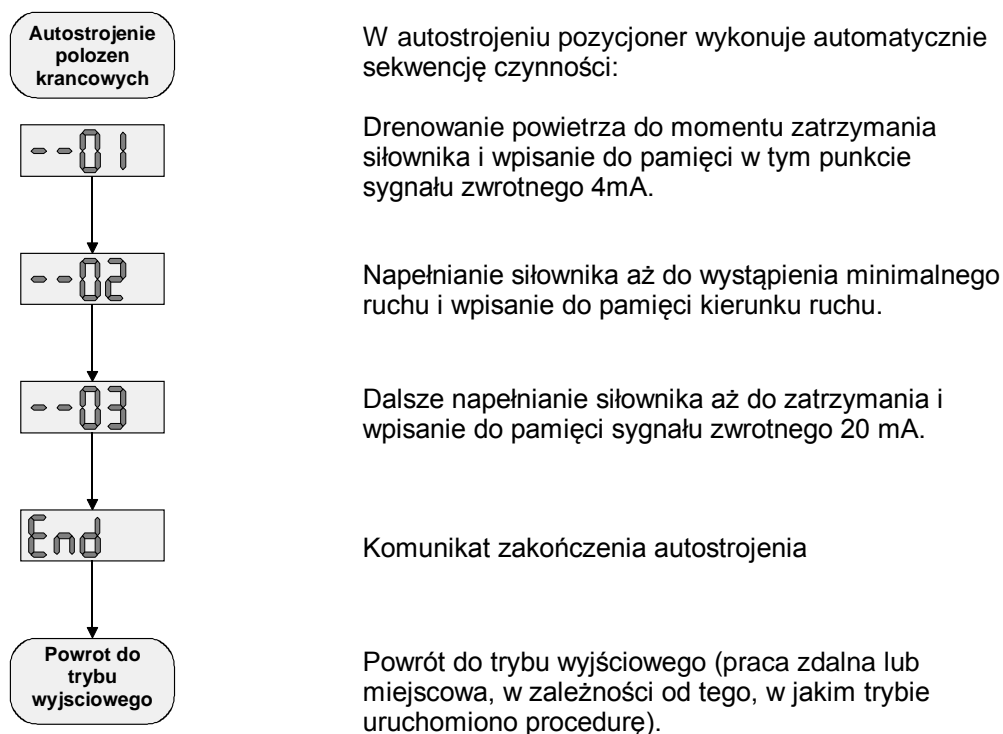
Procedura służy do ustawienia położeń krańcowych i jest zbudowana w postaci serii pytań, wyświetlanych symbolami na LCD. Użytkownik musi określić typ siłownika i sposób ograniczenia ruchu siłownika w obu kierunkach. Jeżeli położenie siłownika liniowego jest przekazywane na pozycjoner przez zębatkę, to taki siłownik traktuje się, jak obrotowy. W przypadku zaworów regulacyjnych z gniazdem twardym zaleca się zamykanie z dociskiem i otwieranie na położenie.

➤ Podprocedura ograniczenia zakresu



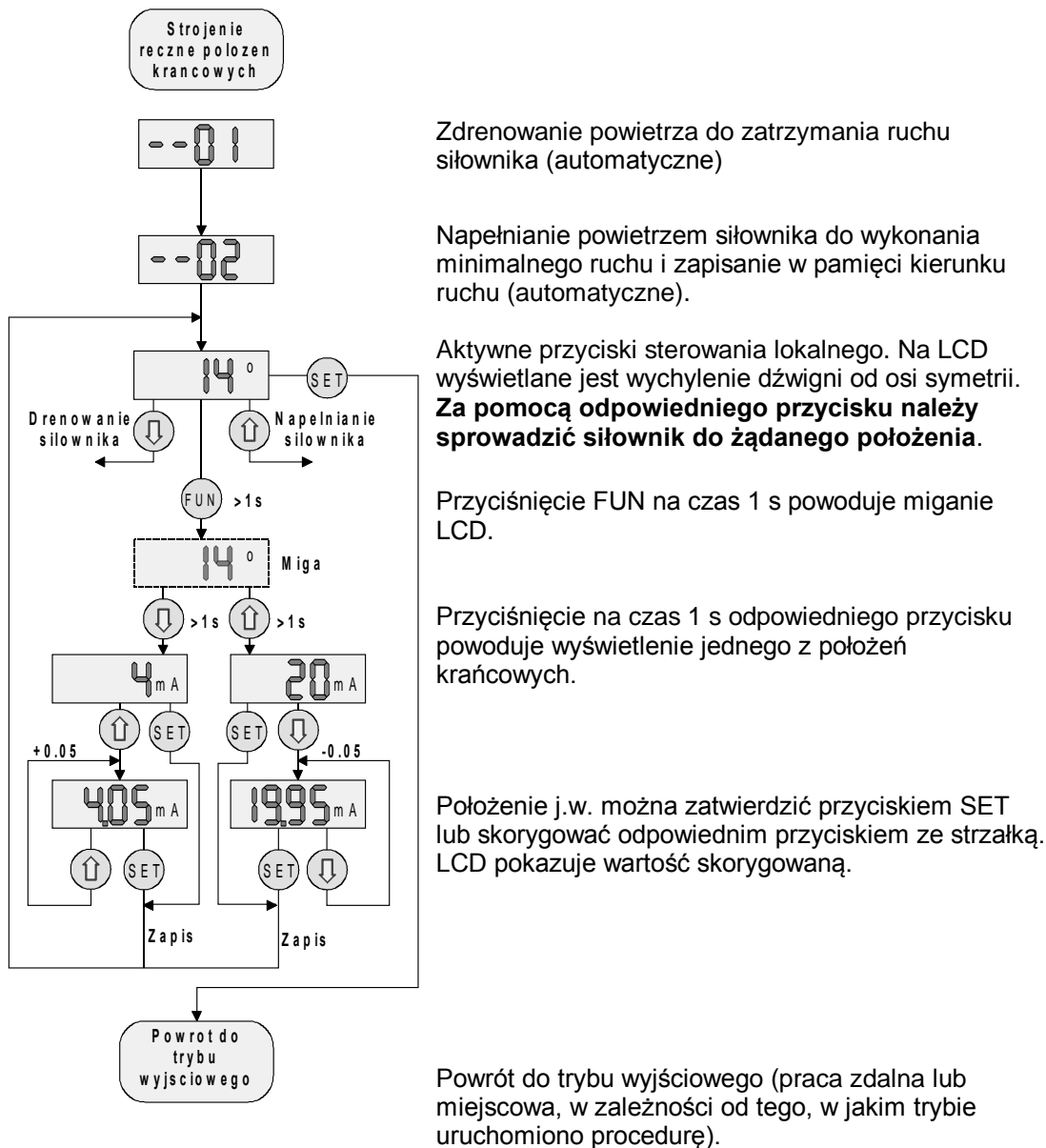
Podprocedura służy wprowadzeniu zmian zakresu sygnału zadanego oraz wprowadzeniu stref zabronionej pracy siłownika. Przykładowo, można zaprogramować pozycjoner w ten sposób, że otworzy on całkowicie siłownik w zakresie sygnału wejściowego 4-12 mA. Można również wprowadzić zabroniony obszar pracy zaworu np. w ten sposób, że jeżeli sygnał zadany spadnie poniżej 4,25 mA, pozycjoner zamknie zawór, zapobiegając jego pracy na niskich wysterowaniach, co często skutkuje tzw. "wylizywaniem" siedziska zaworu. Strefę zabronioną można zdefiniować maksymalnie w zakresie 4-5mA oraz w zakresie 19-20mA sygnału wejściowego.

➤ **Podprocedura autostrojzenia położeń krańcowych**



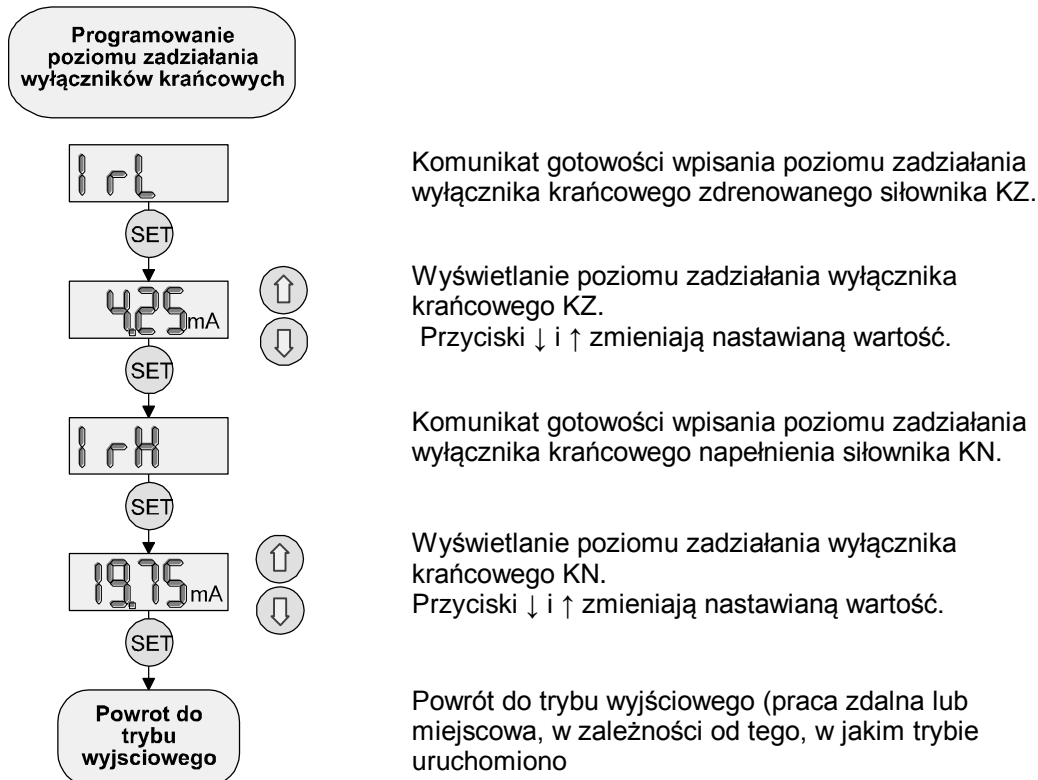
*Podprocedura autostrojzenia położeń krańcowych powoduje automatyczne określenie kierunku ruchu oraz punktów 4 mA i 20 mA sygnału zwrotnego. **Autostrojzenie jest skuteczne tylko wtedy, jeżeli komplet zawór-siłownik jest tak zmontowany, że skok znamionowy zaworu odpowiada mechanicznemu ograniczeniu ruchu trzpienia zaworu. W położeniach krańcowych muszą zadziałać ograniczenia mechaniczne.***

➤ Podprocedura strojenia ręcznego położen krańcowych



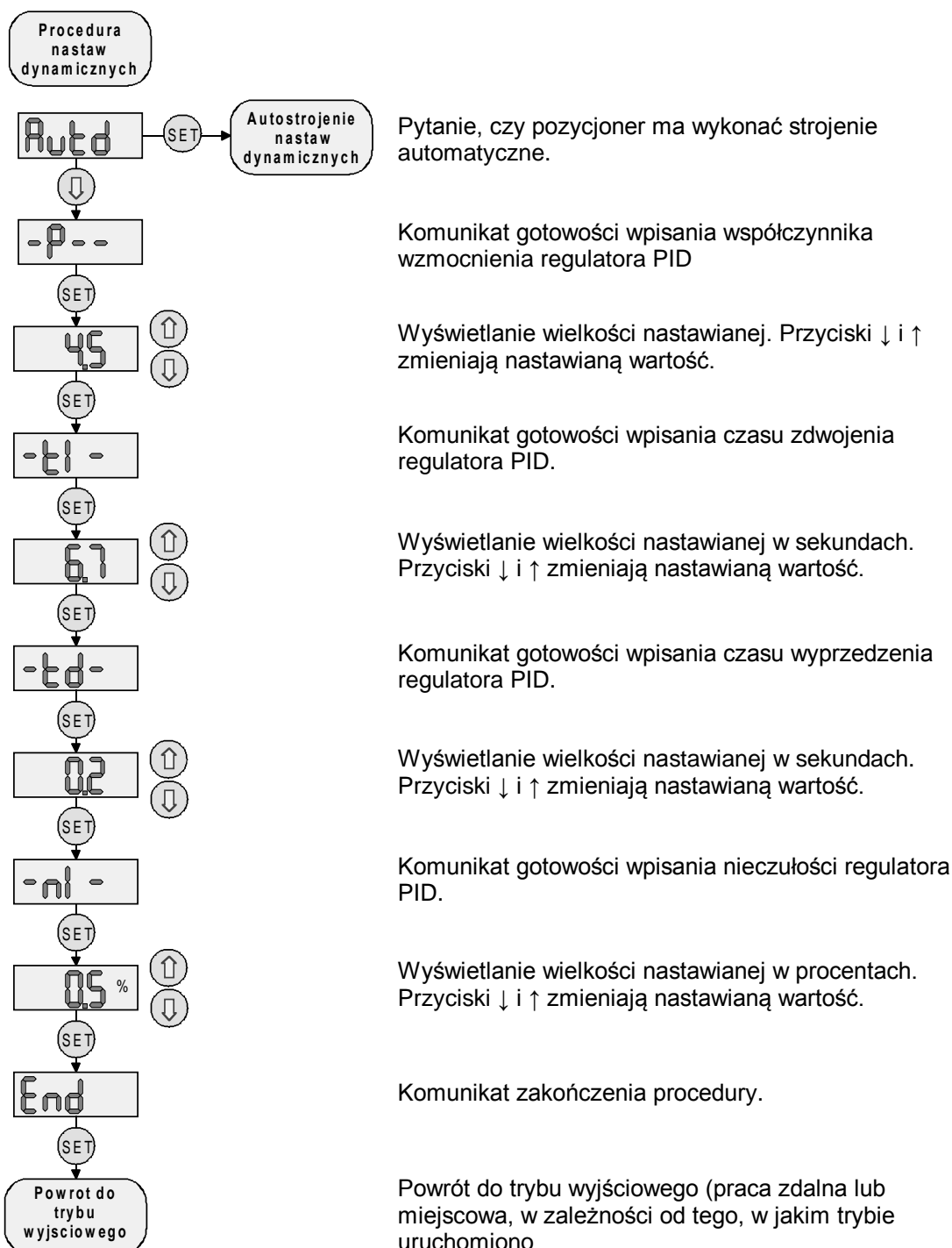
Podprocedura ta umożliwia ręczne ustawienie położen krańcowych pracy siłownika. Należy stosować ją, gdy zakres pracy siłownika nie pokrywa się ze znamionowym skokiem zaworu.

➤ **Procedura poziomu zadziałania wyłączników krańcowych**



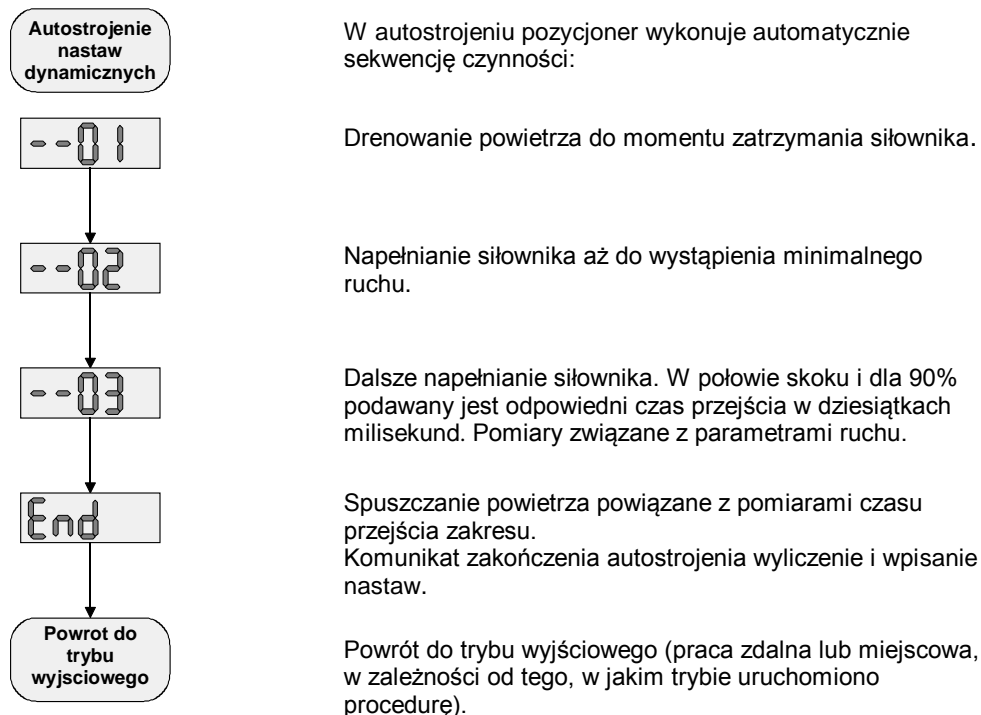
Wyłączniki krańcowe zdrenowania i napętnienia siłownika spełniają swoje funkcje niezależnie od wybranego trybu pracy sygnału wejściowego. Oznacza to, że dla trybu odwróconej charakterystyki wyłącznik krańcowy zdrenowania KZ będzie przewodził nadal dla stanu spuszczonego powietrza, mimo, że sygnał wejściowy będzie wtedy miał wartość prawie 20mA.

➤ Procedura nastaw dynamicznych



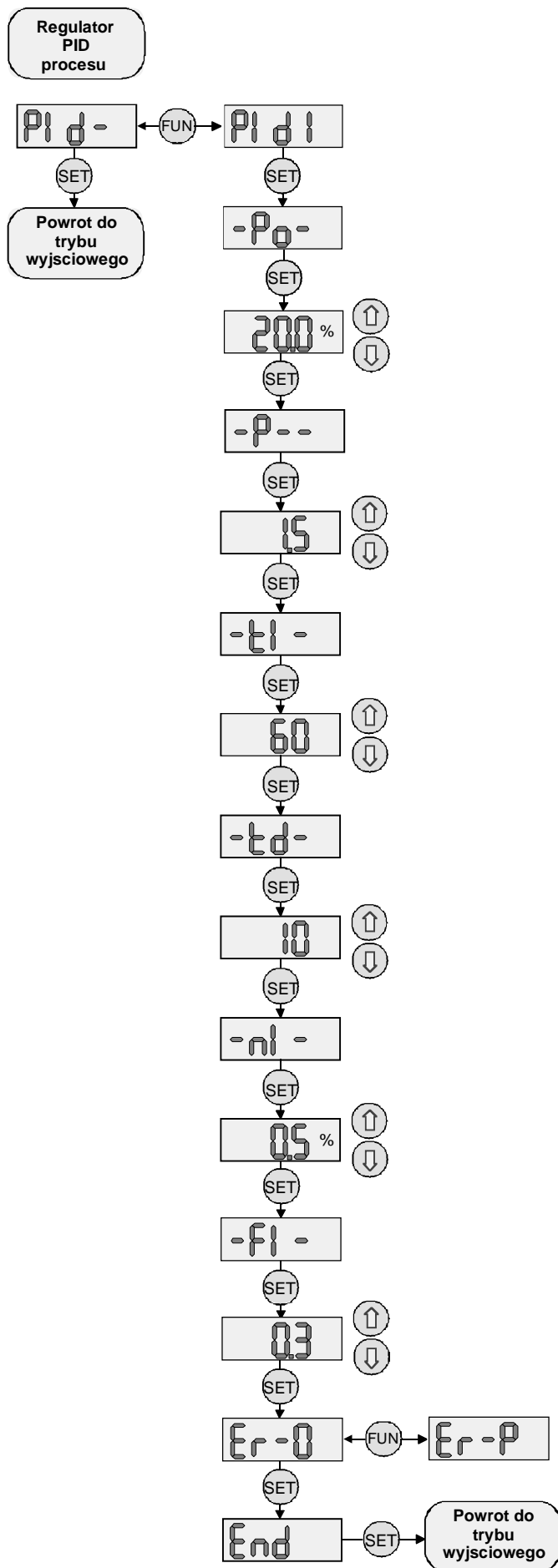
Zaprogramowanie parametrów regulatora FPD. W trybie nastaw ręcznych funkcja FUZZY regulatora jest wyłączona. Strojenie automatyczne dobiera parametry regulatora według kryterium jakościowego w postaci minimum całki kwadratu uchybu. Strojenie automatyczne może zostać zakłócone przez opory mechaniczne, nieszczelności lub oddziaływanie czynnika. W takich przypadkach zaleca się wprowadzenie ręcznie korekt. Jest to procedura prosta, ponieważ nastawy są zapamiętane przez procesor. Wchodząc po raz drugi do procedury nastaw dynamicznych z opcją nastaw ręcznych, dobrane w strojeniu automatycznym nastawy można edytować i korygować.

➤ **Podprocedura autostrojania nastaw dynamicznych**



Podprocedura autostrojania nastaw dynamicznych, poprzez badanie parametrów ruchu siłownika, dobiera optymalne nastawy wewnętrznego regulatora FPD. Po zakończeniu procedury można je zarówno podejrzeć procedurą podglądu jak i edytować w procedurze ręcznego ustawiania parametrów dynamicznych.

➤ Procedura regulatora PID procesu (opcja)



Włącz / Wyłącz tryb regulatora PID:
PID - - wyłączony
PID I - włączony

Wartość zadana procesowi.

Wyświetlanie wielkości nastawianej.
 Zmiana przyciskami ↓ i ↑.
 Zakres 0,1% ÷ 99,9%.

Komunikat gotowości wpisania współczynnika wzmacniacza Kp regulatora.

Wyświetlanie wielkości nastawianej.
 Zmiana przyciskami ↓ i ↑.
 Zakresie 0,1 ÷ 99,9.

Komunikat gotowości wpisania czasu zdwojenia regulatora PID.

Wyświetlanie wielkości nastawianej.
 Zmiana przyciskami ↓ i ↑.
 Zakres 0 ÷ 3600s
 0 – wyłączone.

Komunikat gotowości wpisania czasu wyprzedzenia regulatora PID.

Wyświetlanie wielkości nastawianej.
 Zmiana przyciskami ↓ i ↑.
 Zakres 0 ÷ 600s
 0 – wyłączone.

Komunikat gotowości wpisania nieczułości regulatora PID.

Wyświetlanie wielkości nastawianej.
 Zmiana przyciskami ↓ i ↑.
 Zakres 0,0% ÷ 5,0%

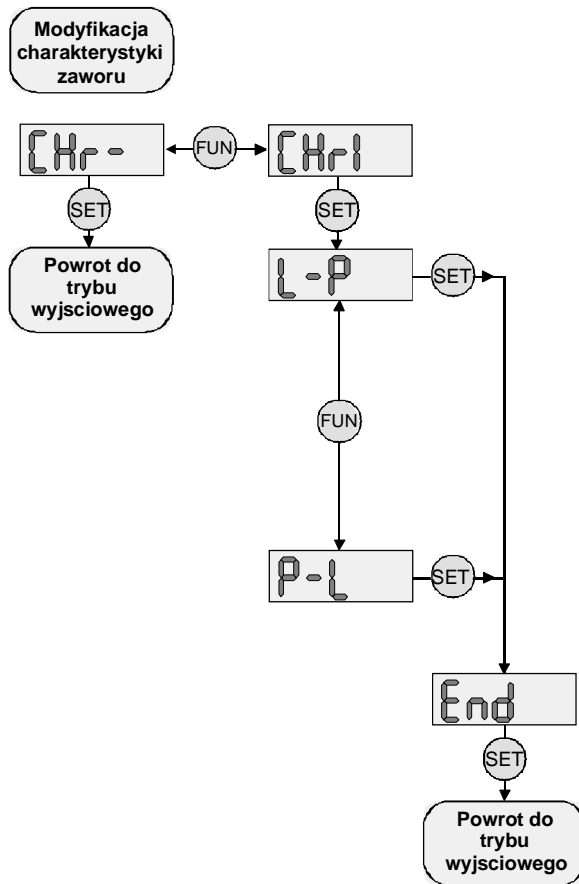
Komunikat gotowości wpisania filtra sygnału z czujnika procesowi.

Wyświetlanie wielkości nastawianej.
 Zmiana przyciskami ↓ i ↑.
 Zakres 0,1 ÷ 10,0s.

Tryb pracy:
 P – prosty
 O – odwrotny.

Powrót do trybu wyjściowego.

➤ Procedura modyfikacji charakterystyki zaworu



Włącz / wyłącz:

CHr- - wyłączona

CHr I - włączona

Zmiana charakterystyki z liniowej na stałoprocentową w/g wzoru:

$y = 102 \cdot \{\exp[\ln 50x((x-100)/100)] - 0,02\}$;
gdzie: x - sygnał wejściowy [%]
y - położenie [%]

Zmiana charakterystyki stałoprocentowej na liniową w/g wzoru:

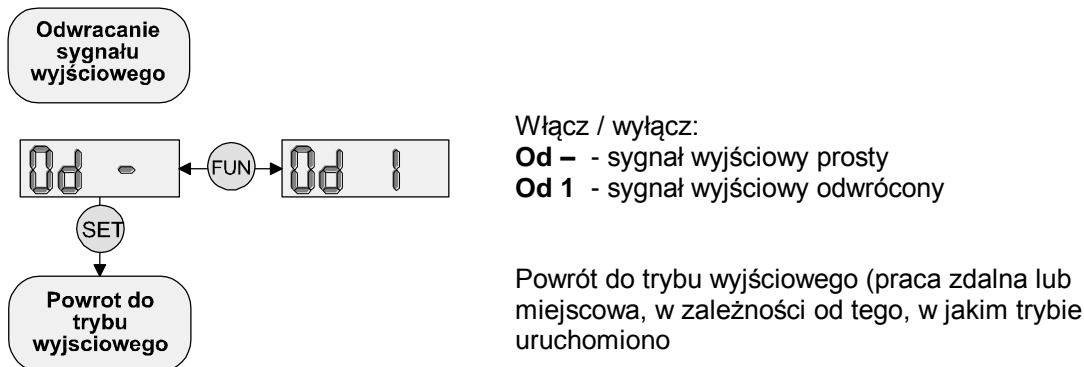
$y = 99,5 \cdot \{1 + \ln(x/100 + 0,02) / \ln 50\}$;
gdzie: x - sygnał wejściowy [%]
dla $x < -1,99\%$ x = -2%
y - położenie [%]

Komunikat zakończenia modyfikacji.

Powrót do trybu wyjściowego.

Procedura umożliwia skorygowanie charakterystyki zaworu regulacyjnego. Możliwa jest zmiana charakterystyki liniowej zaworu na stałoprędkościową i odwrotnie. Modyfikacja polega na kompensacji rzeczywistej charakterystyki zaworu poprzez odpowiedni algorytm korygujący wielkość sygnału wejściowego. Procedura może być przydatna dla osiągnięcia linearyzacji układu, w którym pracuje zawór.

➤ **Procedura odwracania sygnału wyjściowego**



Po włączeniu odwracania charakterystyki dla 4mA sygnału wejściowego pozycjoner będzie utrzymywał siłownik w pozycji z niskim ciśnieniem powietrza i odpowiednio zwiększał go dla rosnącego sygnału wejściowego uzyskując położenie z dużym ciśnieniem dla 20mA sygnału wejściowego. Sygnał zadany kontroluje więc ciśnienie w siłowniku tak jak w domyślnym ustawieniu pozycjonera.

Sygnał zwrotny zostanie odwrócony. A więc dla małego ciśnienia w siłowniku przyjmie wartość 20mA a dla maksymalnego 4mA. Takie też będą wskazania na wyświetlaczu pozycjonera. Może więc prawidłowo wskazywać położenie armatury dla siłowników o działaniu odwrotnym.

Spis norm zastosowanych do wyrobu

Numer	Wydanie	Tytuł
PN-EN 61000-6-4	:2008	Wymagania dotyczące emisyjności w środowisku przemysłowym
PN-EN 61000-6-2	:2008	Wymagania dotyczące odporności w środowisku przemysłowym
PN-EN 60079-0 (EN 60079-0:2009)	2009	Urządzenia elektryczne w przestrzeniach zagrożonych wybuchem gazów. Część 0: Wymagania ogólne
PN-EN 60079-11 (EN 60079-11:2007)	2010	Atmosfery wybuchowe – Część 11: Urządzenia przeciwwybuchowe iskrobezpieczne „i”
PN-EN 13463-1	2003	Urządzenia nieelektryczne w przestrzeniach zagrożonych wybuchem Część 1: Podstawowe założenia i wymagania
PN-EN 60529	2003	Stopnie ochrony zapewnianej przez obudowy (kod IP)

DEKLARACJA ZGODNOŚCI WE nr 2011/05

Niżej podpisany, reprezentujący niżej wymienionego producenta:

Producent:	Zakład Automatyki Przemysłowej INTEC sp. z o.o.
Adres:	ul. Bacciarellego 54 51-649 Wrocław Polska

Niniejszym deklaruje, że wyrób:


Identyfikacja wyrobu:	Resolwerowy pozycjoner siłowników pneumatycznych RPW01
------------------------------	--

Jest zgodny z postanowieniami następujących dyrektyw UE.

Nr dyrektywy:	Tytuł:
2004/108/WE	Dyrektywa EMC. Kompatybilności elektromagnetycznej
94/9/WE	Dyrektywa ATEX. Atmosfery wybuchowe
97/23/WE	Dyrektywa PED. Urządzenia ciśnieniowe Klasyfikacja zgodnie z artykułem 3, paragraf 3

i że zastosowano normy zharmonizowane z wymienionymi wyżej dyrektywami.

Rok, w którym naniesiono oznaczenie CE: 2011

Pozycjoner RPW01 oznaczony jest jako:  II 2G Ex ia IIC T4 Gb

Wyrób uzyskał certyfikat badania typu WE nr KDB 11ATEX048X,

wydany przez jednostkę notyfikowaną nr 1453:

Główny Instytut Górnictwa, Plac Gwarków 1, 40-166 Katowice.

WROCŁAW, 30.09.2011



Prezes Zarządu Piotr Czechenikow

Normy zastosowane do wyrobu, którego dotyczy niniejsza deklaracja zgodności

Numer	Wydanie	Tytuł
PN-EN 61000-6-4	:2008	Wymagania dotyczące emisyjności w środowisku przemysłowym
PN-EN 61000-6-2	:2008	Wymagania dotyczące odporności w środowisku przemysłowym
PN-EN 60079-0 (EN 60079-0:2009)	2009	Urządzenia elektryczne w przestrzeniach zagrożonych wybuchem gazów. Część 0: Wymagania ogólne
PN-EN 60079-11 (EN 60079-11:2007)	2010	Atmosfery wybuchowe – Część 11: Urządzenia przeciwwybuchowe iskrobezpieczne „i”
PN-EN 13463-1	2003	Urządzenia nielektryczne w przestrzeniach zagrożonych wybuchem Część 1: Podstawowe założenia i wymagania
PN-EN 60529	2003	Stopnie ochrony zapewnianej przez obudowy (kod IP)