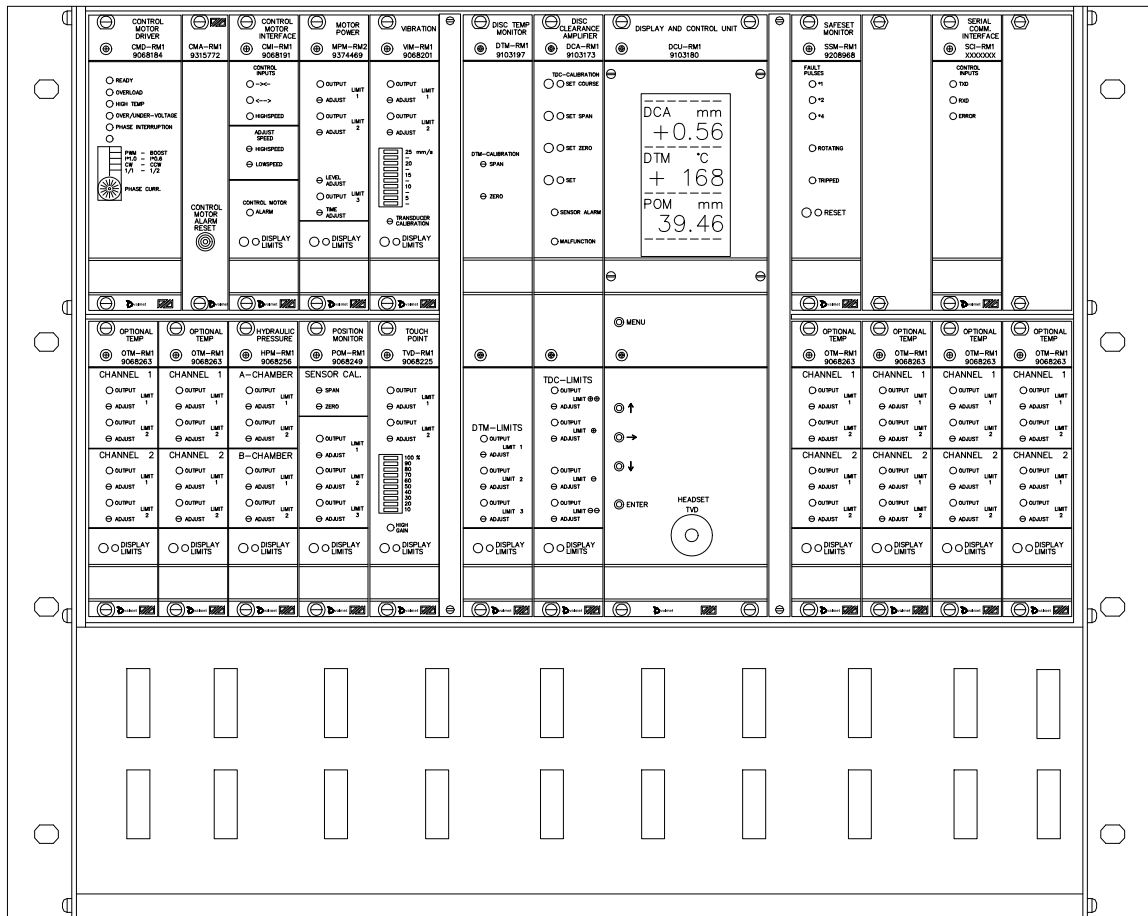


OHJELMOINTI

RMS-SD1



OHJELMOINTIKÄSIKIRJA
RMS-SD1:LLE

SISÄLTÖ

1. DCU NÄYTTÖ
 - 1.1 NORMAALI NÄYTTÖ
 - 1.2 RMS-YKSIKÖN RAJAT
2. PÄÄVALIKKO
3. YKSIKÖT
4. MITTAUSALUE
 - 4.1 TEHO PÄÄMOOTTORI
 - 4.2 ISKUNPITUUS ROOTTORIASENTOANTURI
 - 4.3 HPM, A-KAMMIOPAINI
 - 4.4 HPM, B-KAMMIOPAINI
 - 4.5 MITTAUSALUE TERÄVÄLIN MITTAUS
 - 4.6 RMS JÄRJESTELMÄ
5. DCA-KALIBROINTI
 - 5.1 TVD-RAJA
 - 5.2 POM-KERROIN
6. TERÄVÄLISÄÄDIN
 - 6.1 KUOLLUT ALUE
 - 6.2 JAKSO
 - 6.3 VAHVISTUS
 - 6.4 SUODATINAIKA DCA-SIGNAALI
 - 6.5 YLÄHÄLYTYS
 - 6.6 SÄÄTÖNOPEUS
 - 6.7 ALAHÄLYTYS
 - 6.8 ALHAINEN A-KAMMIOPAINI
7. GAP GUARD
 - 7.1 AIKA
 - 7.2 ETÄISYYS
 - 7.3 VAHVISTUS
8. SYÖTTÖVAHTI
 - 8.1 ISKUNPITUUS VENTTIILI
 - 8.2 TURVAETÄISYYS
 - 8.3 VIIVE
9. SYÖTTÖVAHTI TULOKSET
10. HÄLYTYS LUETTELO

1. DCU NÄYTTÖ

1.1 NORMAALINÄYTTÖ

DCA	mm
2.23	
DTM	°C
168	
POM	mm
39.46	
SETP	DCA
I	1.00mm
XXXXXXXXXX	

MENU	Valitse VALIKKO
↑	Poistaa erikoisvalikon päältä säädön yhteydessä
→	Ei toimintoa
↓	Aktivoi erikoisvalikon säädön yhteydessä
ENT	Ei toimintoa

XXXXXXXXXX

SETP DCA X.XX Ilmoittaa säätimen tavoitearvon.

I Osoittaa sisäisen tavoitearvon, E osoittaa ulkoisen tavoitearvon.

NOT READY Osoittaa, että DCU-RM1 ei ole aktiivisessa tilassa. Näkyy näytöllä ensimmäiset kahdeksan minuuttia käynnistämisen jälkeen. Se osoittaa myös, että sisäinen hälytys on tapahtunut.

REG.ACTIV Osoittaa aktivoitua terävälisäädintä

FEEDG.ACT Osoittaa aktivoitua syöttövahdin valvontaa.

1.2 RMS-YKSIKÖN RAJAT

DCA	2.23
DTM	168
POM	39.46
HPMA	22.5
Lim1	30.0
Lim2	25.0
HPMB	40.5
Lim1	45.0
Lim2	42.5
	*

MENU	Siirtyy NORMAALIIN NÄYTTÖÖN (Näyttö sulkeutuu automaattisesti n. 2 minuutin kuluttua)
↑	Ei toimintoa
→	Kytkee näytön automaattisen suljennan pois päältä
↓	Ei toimintoa
ENT	Ei toimintoa

"DISPLAY LIMITS" HPM-yksiköllä on aktivoitunut tässä esimerkissä.

* Tämä osoittaa, että automaattinen suljenta ei ole aktivoitunut.

Jos yksikkö ei ole aktivoitunut yksikkövalikossa, tämä näkyy näytöllä tekstinä DISABLED.

2 PÄÄVALIKKO

-	MAIN	-
-	MENU	-
UNITS		
RANGE		
DCA CAL.		
REGULATOR		
FG SETTING		
FG RESULTS		
ALARM LIST		

MENU	Siirry NORMAALIIN NÄYTTÖÖN
↑	Siirrä kohdistinta ylöspäin
→	Ei toimintoa
↓	Siirrä kohdistinta alaspäin
ENT	Siirry kohdistettuun valikkoon

UNITS	Yksiköt, katso jaksoa 3
RANGE	Mittausalueiden asetus, katso jaksoa 4
DCA CAL.	Asetus DCA-kalibrointia varten, katso jaksoa 5
REGULATOR	Asetus terävalisäädintä varten, katso jaksoa 6
FG SETTING	Asetus syöttövahti valvontaa varten
FG RESULTS	Tulosten lukeminen viimeksi suoritetulta syöttövahdin valvonnalta
ALARM LIST	Näyttää yhteishälytyksen yksiköille, katso jaksoa 9

HUOM. Valikoihin ei pääse syöttövahdin valvonnan ja raappauspisteen oton aikana tai kun terävalisäädin on aktivoitu.

Jos mitään painiketta ei aktivoida kahden minuutin kuluessa, niin ohjelma palaa automaattisesti normaaliin näyttöön.

Jos "DISPLAY LIMITS" painetaan alas jollakin yksiköllä, niin ohjelma hyppää pois valikoista ja näyttää rajat valitulle yksikölle.

Hyppäystä ei tapahdu silloin, kun ollaan muuttamassa jonkin valikkotoiminnon arvoa sekä kun jotakin valikkotoimintoa on muutettu ja ollaan jossakin valikossa eikä muutoksia ole tallennettu.

3 YKSIKÖT

MENU 2
UNITS
ALL OFF
ALL ON
DTM on
HPM on
MPM on
-
OTM6 off
POM on
TVD on
VIM on
VIMf off

MENU	Palaa PÄÄVALIKKOON (Muutetut valinnat)
↑	Siirrä kohdistinta ylöspäin / Selaa ylöspäin
→	Muuta kohdistettu yksikkö päälle/päältä
↓	Siirrä kohdistinta alaspäin / Selaa alaspäin
ENT	Palaa edelliseen valikkoon

Tätä valikkoa käytetään aktivoimaan/poistamaan toiminnasta RMS-yksiköitä, jotka sisältyvät sisäiseen yhteishälytyksen valvontajärjestelmään. CMD-, CMI- ja DCA-yksiköt eivät ole mukana, koska niillä on omat hälytysulostulot. TVD:n täytyy olla aktivoitu, jotta voitaisiin suorittaa teräkosketuksen otto ja MPM:n täytyy olla aktivoitu, jotta voitaisiin käyttää ”DCA++”-toiminnan näyttöä.

Jos ”ALL OFF” on valittu kohdistimella ja painetaan ”ENTER”-näppäintä, niin kaikki yksiköt menevät off-tilaan.

Jos ”ALL ON” on valittu kohdistimella ja painetaan ”ENTER”-näppäintä, niin kaikki yksiköt menevät on-tilaan.

VIMf voidaan aktivoida ainoastaan jos RMS-JÄRJESTELMÄ, alueiden asetuksen aikana, on asetettu asentoon RMS-DD1. (Katso kohtaa 4.6).

4 MITTAUSALUE

MENU 3	
RANGE	
SETTINGS	
MAIN POWER	
POM STROKE	
HPM A-ch.	
HPM B-ch.	
DCA RANGE	
RMS SYSTEM	
<hr/>	
15.0	

MENU	Palaa PÄÄVALIKKOON
↑	Siirrä kohdistinta ylöspäin
→	Ei toimintoa
↓	Siirrä kohdistinta alaspäin
ENT	Valitse kohdistettu toiminto

Valitse toiminto käyttämällä nuolinäppäimiä ”↑” ja ”↓”, jolloin asetettu arvo näkyy alarivillä. Paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt valkoisena tekstinä mustalla pohjalla, mikä osoittaa, että arvoa voi muuttaa.

Nyt arvo muutetaan nuolinäppäimillä ”↑” ja ”↓”. Valitse nuolinäppäimillä haluttu arvo ja paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt normaalina tekstinä, ja nuolinäppäimiä käytetään taas toiminnon valitsemiseen. Kun tämä rutiini päätetään, kysyy ohjelma tallennetaanko mahdolliset muutokset.

”**MAIN POWER**”. Asettaa päämoottorin maksimitehon (=100%). Lisäys- ja vähennysnäppäimet lisäävät/vähentävät jatkuvasti alaspainettuna. Maksimi: 50.0 MW, minimi: 0.5MW, vakio: 10.0 MW. Resoluutio riippuu ajankohtaisesta alueesta, jotka ovat: <2 MW = 0.01, 2 - 4 MW = 0.02, 4 - 10 MW = 0.05, 10-20 MW = 0.1, 20-40MW = 0.2, 40-50MW = 0.5

”**POM STROKE**”. Asettaa iskunpituuden POM-anturille. Vain 50 mm saatavana tällä hetkellä. Maksimi: 200, minimi: 20, vakio: 50, askelma: 10mm.

”**HPM A-ch.**” Asettaa maksimaalisen A-kammiopaineen. Maksimi: 160.0, minimi: 10.0, askelma: 0.1/1.0 tonnia. Vakioarvot:

<i>Jauhin</i>	<i>tn</i>	<i>Jauhin</i>	<i>tn</i>
RGP-2XX (3 laakeria)	45	RGP-A	97
RGP-2XX (2 laakeria)	37	CONFLO	42
RGP-268	55		

”**HPM B-ch.**” Asettaa maksimaalisen B-kammiopaineen. Maksimi: 160.0, minimi: 10.0, askelma: 0.1/1.0 tonnia. Vakioarvot:

<i>Jauhin</i>	<i>tn</i>	<i>Jauhin</i>	<i>tn</i>
RGP-2XX (3 laakeria)	90	RGP-A	160
RGP-2XX (2 laakeria)	54	CONFLO	42
RGP-268	110		

”**DCA Range.**” Asettaa mittausalueen järjestelmän terävalimittaukselle. DCA-yksikkö asetetaan myös nimelliselle alueelle. Katso DCA-RM1:tä käsittelevää lukua. Maksimi: 3.00, minimi: 2.00, vakio: 2.00.

”**RMS SYSTEM**” Asettaa RMS-järjestelmätyypin, SD:n tai DD:n.

5. DCA-KALIBROINTI

MENU 4
DCA CAL.
SETTINGS
TVD LIMIT
POM FACTOR
50

MENU	Palaa PÄÄVALIKKOON
↑	Siirrä kohdistinta ylöspäin
→	Ei toimintoa
↓	Siirrä kohdistinta alaspäin
ENT	Valitse toiminto, jossa kohdistin on

Valitse toiminto käyttämällä nuolinäppäimiä ”↑” ja ”↓”, jolloin asetettu arvo näkyy alarivillä. Paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt valkoisena tekstinä mustalla pohjalla, mikä osoittaa, että arvoa voi muuttaa.

Nyt arvo muutetaan nuolinäppäimillä ”↑” ja ”↓”. Valitse nuolinäppäimillä haluttu arvo ja paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt normaalina tekstinä, ja nuolinäppäimiä käytetään taas toiminnon valitsemiseen. Kun tämä rutiini päätetään, kysyy ohjelma tallennetaanko mahdolliset muutokset.

”TVD LIMIT”. Raja suhteelliselle POM-näytölle (-0.10 mm).

Tämä parametri asettaa TVD-signaalin raja-arvon, ts. sen rajan, joka täytyy saavuttaa, jotta POM-arvo asettuisi -0.1 mm:iin. Toimintoa käytetään ainoastaan DCA-kalibroinnin aikana, ja kun teräkosketus on saavutettu. TVD-yksikkö täytyy olla aktivoitu Yksiköt-valikossa, jotta toimintoa voitaisiin käyttää. Maksimi: 100 %, minimi: 0 %, vakio: 50 %, askelma: 5 %.

”POM FACTOR”. Valitsee kuorintakertoimen konetyypille, 1 (taso) tai 0.25 (Conflo).

Tämä kerroin asetetaan roottorin asennon muutoksen ja terävälimuutoksen välisen suhteen perusteella. Kertoimen ansiosta suhteellinen POM-näyttö sekä säätimen Gain-kerroin tulevat oikein. Maksimi: 1, minimi: 0.25, vakio 1. Kerroin:

1.00 Levyjauhimmelle. (Kartiojauhimen taso-osalle)

0.25 Conflo-jauhimmelle. Suhteellinen POM-näyttö asettuu tässä lukemaan -0.10 kun TVD-raja on saavutettu, mutta näytöllä näkyy 25% POM-arvon muutoksesta tältä roottorin asennolta.

6. TERÄVÄLINSÄÄDIN

MENU 4
REGULATOR
SETTINGS
DEADBAND
INTERVAL
GAIN
FILTER
OVER ALARM
SPEED LIM.
UNDER ALRM
LOW A-PR.
DEFAULT
0.05

MENU	Palaa PÄÄVALIKKOON
↑	Siirrä kohdistinta ylöspäin
→	Ei toimintoa
↓	Siirrä kohdistinta alaspäin
ENT	Valitse kohdistettu toiminto

Valitse toiminto käyttämällä nuolinäppäimiä ”↑” ja ”↓”, jolloin asetettu arvo näkyy alarivillä. Paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt valkoisena tekstinä mustalla pohjalla, mikä osoittaa, että arvoa voi muuttaa.

Nyt arvo muutetaan nuolinäppäimillä ”↑” ja ”↓”. Valitse nuolinäppäimillä haluttu arvo ja paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt normaalina tekstinä, ja nuolinäppäimiä käytetään taas toiminnon valitsemiseen.

HUOM! Valikkoja ei pääse käyttämään, jos säädin on aktivoitu.

”**DEADBAND**”. Kuollut alue asettaa sallitun muutoksen tavoitearvon ja DCA-arvon välillä, ilman että säädin kompensoi. Maksimi: ± 0.25 , minimi: ± 0.01 , vakio: ± 0.05 , askelma: ± 0.01 mm.

”**INTERVAL**”. Interval-arvo asettaa jokaisen säädin-yrityksen välisen ajan. Interval-arvo määrää suurimman mahdollisen arvon suodatinajalle.

Maksimi: 20 s, minimi: 2 s, vakio: 10 s, askelma: 1 s.

”**GAIN**”. Vahvistus asettaa säätöpulssin keston. Jos se on asetettu 100 %:iin, ulostuloarvo on verrannollinen askelmoottorin liikkeeseen. Vahvistus kerrotaan kertoimella 4 käytettäessä kartioteriä, tämä tehdään asettamalla POM-suhde uudelleen DCA-cal –valikossa.

Maksimi: 120, minimi: 40, vakio: 100, askelma: 5 %.

”**FILTER**”. Asettaa suodatinajan DCA-signaalille. Sulkeissa näkyy asetettavissa oleva maksimiaika. Toiminto muodostaa keskiarvon joukolle DCA-signaaleja, jotka määräytyvät asetetun suodatinajan perusteella. Mittausarvot päivittyvät n. kerran sekunnissa. 1 merkitsee ei lainkaan suodatinaikaa, 10 on maksimisuodatinaika. Maksimiarvo määräytyy jakson arvon perusteella, ja on korkeintaan puolet jakson arvosta, lähimmäksi seuraavaksi kokonaisluvuksi pyöristettynä (esim. kun jakso = 11, maks. suodatin = 6). Maksimi: 10, minimi: 1, vakio: 5, askelma: 1 s

”**OVER ALARM**”. Tämä parametri asettaa suurimman sallitun etäisyyden terävälinsäädölle yhteen. Etäisyys voidaan asettaa prosentteina tavoitearvosta tai absoluuttisena etäisyytenä mm:inä. (Jos asetetaan 0.00, niin toiminto kytkeytyy pois päältä.)

Laskin-rekisteri nollautuu, kun säädin käynnistyy, ja sitten se laskee säätöetäisyyden yhteen ja säätöetäisyyden erilleen. Jos etäisyyden yhteen ja etäisyyden erilleen välinen erotus on suurempi kuin asetettu hälytysetäisyys, niin säädin pysähtyy ja syntyy hälytys. Jos tavoitearvo muuttuu yli 0.03 mm, niin tämä tulkitaan uutena säätönä, jolloin laskin-rekisteri nollautuu. Rekisteri vähenee kellosignaalin, joka määräytyy säätönopeuden asetuksesta. Jos sopiva arvo asetetaan, tämä toiminto tulee synnyttämään hälytyksen. Jos esim. TDC-anturiin tulee vika (=suuri säätönopeus), mutta se ei synnytä hälytystä kun säädin kompensoi jauhimen lämpenemisestä (pieni säätönopeus) aiheutuvat pituuden muutokset.

Maksimi: 95%/1.00mm, minimi: 5%/0.00mm, vakio: 50 %, askelma: 5%/0.05mm.

”SPEED LIMIT”. Tämä parametri määrää enimmäissäätönopeuden.

Maksimi = 1.00 mm/min, minimi: 0.02 mm/min, vakio: 0.1 mm/min, askelma: 0.02 mm/min.

”UNDER ALRM”. Tämä valikko asettaa joukon sallittuja peräkkäisiä säätöjaksoja, jotka ovat kuolleen alueen ulkopuolella, ilman hälytystä. Laskimen lukema kasvaa yhdellä askeleella jokaista jaksoa kohti, jonka DCA-signaali on kuolleen alueen ulkopuolella. Hälytysulostulo aktivoituu jos laskin ylittää asetetun rajan. Jaksot, jolloin DCA-signaali on kuolleen alueen sisällä, nollaavat laskimen. Tavoitearvon muutokset, jotka ovat suurempia kuin ± 0.03 mm, nollaavat laskimen. Maksimi: 20, minimi: 5, vakio: 10, askelma: 1.

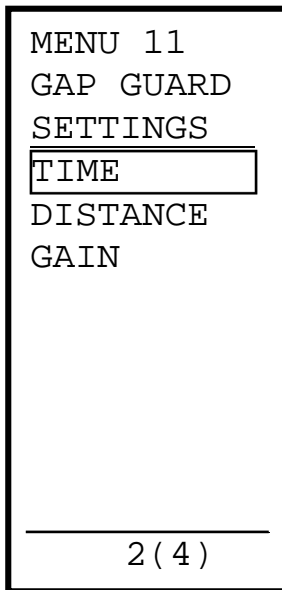
” LOW A-PR.”. Tämä parametri määrää käyttääkö yksikkö toimintoa levyjen yhteensyötön lukitsemiseksi a-kammiopaineen ollessa alhainen.

Jos toimintoa ei ole PLC-logiikassa, parametri asetetaan asentoon "disabled".

Maksimi: "enabled", minimi: "disabled", vakio: "disabled".

”DEFAULT. Asettaa vakioarvot.

7. GAP GUARD



MENU Palaa PÄÄVALIKKOON
 ↑ Siirrä kohdistinta ylöspäin
 → Ei toimintoa
 ↓ Siirrä kohdistinta alaspäin
ENT Valitse kohdistettu toiminto

Valitse toiminto käyttämällä nuolinäppäimiä ”↑” ja ”↓”, jolloin asetettu arvo näkyy alarivillä. Paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt valkoisena tekstinä mustalla pohjalla, mikä osoittaa, että arvoa voi muuttaa.

Nyt arvo muutetaan nuolinäppäimillä ”↑” ja ”↓”. Valitse nuolinäppäimillä haluttu arvo ja paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt normaalina tekstinä, ja nuolinäppäimiä käytetään taas toiminnon valitsemiseen.

GapGuard - nopeampi kuin terävälisäädin, mutta ei yhtä voimakas kuin FeedGuard.

GapGuardin tarkoituksena on estää tasovyöhykkeen jauhinkiekkaja yltämästä "miinus-miinus" -rajalle ja täten estää syöttövahdin (FeedGuardin) toiminta. GapGuard-toiminto toimii yhdessä tasovyöhykkeen terävälisäätimen ja TDC-arvon kanssa, josta on tuloksena jauhinkiekkojen nopea erilleen ajo. GapGuard mittaa jatkuvasti tasovyöhykkeen TDC-arvon ja vertaa sitä asetettuun tavoitearvoon. Kun poikkeama on suurempi kuin asetettu parametri, GapGuard käynnistyy. Tämä merkitsee sitä, että roottorin asentoa ohjaava askelmoottori ajaa kiekot erilleen suurella nopeudella ja etäisyydellä, joka on verrannollinen poikkeamaan. GapGuard-ajon jälkeen säädin palautuu normaaliin toimintaan asetetun aikajakson jälkeen.

”TIME”. Aika-asetuksella tarkoitetaan lyhyintä sallittua aikaa kahden GapGuard-ajon välillä. Parametri on riippuvainen TDC-luvulle asetetusta suodatinajasta, ja 10 sekunnin aikavälillä aika voidaan asettaa 1 ja 4 sekunnin välille. Jos aikaväli on lyhyempi, vähennetään asetusaikaa. Maksimi: 10, minimi: 1, vakio: 2, askelma: 1 s.

”DISTANCE”. Parametri asettaa rajan sille, miten paljon teräväli saa alittaa asetetun tavoitearvon ilman, että GapGuard käynnistyy. Jos tavoitearvo on esimerkiksi 0.80mm ja DISTANCE-asetus on 0.20mm, niin GapGuard käynnistyy, kun teräväli on alle 0.60mm. DISTANCE-asetuksen voi myös asettaa prosentteina tavoitearvosta. Sallitun arvon on oltava välillä 0 - 1.00 mm tai välillä 1 - 99 % tavoitearvosta. Asetusmenetelmää vaihdetaan automaattisesti, kun arvo ylittää 1.00mm tai 99 %. GapeGuard kytkeytyy pois päältä, jos etäisyys asetetaan asentoon 0.00 mm. Maksimi: 99%/1.00mm, minimi: 1%/0.00mm, vakio: 25%, askelma: 1%/0.01mm.

”GAIN”. Se etäisyys, jolta roottori ajetaan erilleen GapGuard-ajossa on verrannollinen terävälän ja tavoitearvon väliseen erotukseen, sillä edellytyksellä, että vahvistusparametri on asetettu 100%:iin. Tätä parametria muuttamalla voidaan saada yli- tai alikompensaatio. Jos esim. parametri on asetettu 150%:iin, niin roottori siirtyy 1,5 kertaa terävälän ja tavoitearvon välisen erotuksen verran. Maksimi: 250, minimi: 50, vakio: 100, askelma: 1 %.

8. SYÖTTÖVAHTI

```
MENU 6  
FEED GUARD  
SETTINGS  
PIST.LENG.  
SAFE DIST.  
TIMEOUT  


---

1.00
```

MENU Palaa PÄÄVALIKKOON

↑ Siirrä kohdistinta ylöspäin

→ Ei toimintoa

↓ Siirrä kohdistinta alaspäin

ENT Valitse kohdistettu toiminto

Valitse toiminto käyttämällä nuolinäppäimiä ”↑” ja ”↓”, jolloin asetettu arvo näkyy alarivillä. Paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt valkoisena tekstinä mustalla pohjalla, mikä osoittaa, että arvoa voi muuttaa.

Nyt arvo muutetaan nuolinäppäimillä ”↑” ja ”↓”. Valitse nuolinäppäimillä haluttu arvo ja paina ENTER.

Alarivin teksti näkyy nyt normaalina tekstinä, ja nuolinäppäimiä käytetään taas toiminnon valitsemiseen.

”**PIST.LENG.**” Asettaa syöttövahdin-venttiilin karan iskunpituuden. Maksimi: 5.00, minimi: 0.00, vakio: 1.00, askelma: 0.10 mm.

”**SAFE DIST.**” Asettaa turvaetäisyyden syöttövahdin lauetessa. Kokonaissiirtymä on turvaetäisyys ja venttiilin iskunpituus yhteenlaskettuna.

Normaalisti turvaetäisyyden on oltava yhtä suuri kuin venttiilin karan iskunpituus.

Maksimi: 5.00, minimi: 0.20, vakio: 1.00, askelma: 0.10 mm.

”**TIMEOUT**”. Asettaa aikaviiveen syöttövahdin aikahälytykselle. Jos syöttövahdin siirtymää ei ole saavutettu ennen kuin aikaviive on saavutettu, luetaan POM:n lukema ja aikahälytys syntyy.

Maksimi: 60, min.: 5, vakio: 10, askelma: 1 s.

9. SÖTTÖVAHDIN TULOKSET

MENU 7	MENU	Palaa PÄÄVALIKKOON
FEED GUARD	↑	Ei toimintoa
<u>RESULTS</u>	→	Ei toimintoa
Pist.leng.	↓	Ei toimintoa
1.00 mm	ENT	Palaa edelliseen valikkoon
Safe dist.		
1.00 mm		
Orig. POM		
23.45 mm		
Meas. POM		
25.30 mm		
Diff. dist		
1.85 mm		

Tämä valikko näyttää tulokset viimeisimmästä syöttövahtivalvonnasta.

Pist.leng. näyttää asetetun venttiilin iskunpituuden

Safe dist. näyttää asetetun turvaetäisyyden

Orig. POM näyttää POM-arvon ennen FEED GUARD RESETin aktivoitumista

Meas. POM näyttää mitatun POM-arvon sen jälkeen kun valvonta on valmis tai aikahälytys on lauennut

Diff.dist on Orig. POM:n ja Meas. POM.:n välinen erotus.

10. HÄLYTYS LUETTELO

MENU 8	MENU	Palaa edelliseen valikkoon
<u>ALARM LIST</u>	↑	Ei toimintoa
	→	Ei toimintoa
MPM	↓	Ei toimintoa
VIM	ENT	Palaa edelliseen valikkoon

Tämä valikko näyttää yksiköt, jotka on vahvistettu viallisiksi. Ne näyttää myös ne yksiköt, joista tulee viallisia, kun valikkoa käytetään. Nämä yksiköt lisätään luetteloon ilman vahvistusta. Jos jokin yksikkö korjataan tai vaihdetaan uuteen, se häviää luettelosta.