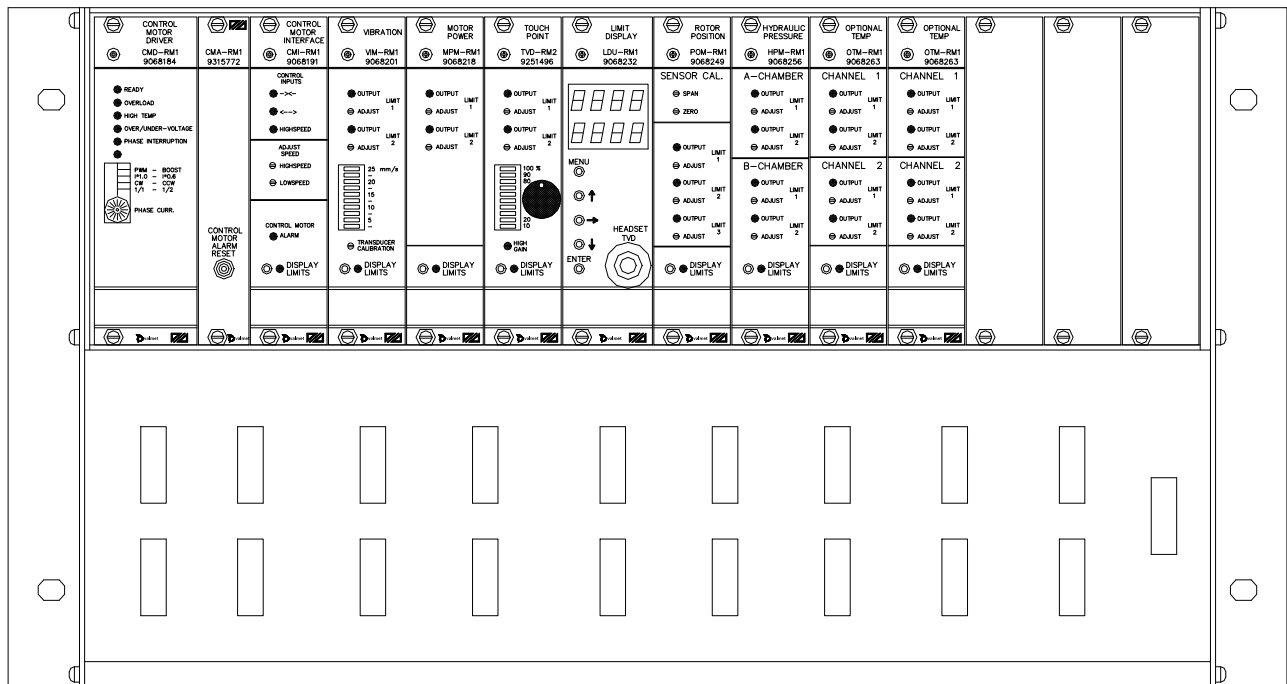


dametric 

PROGRAMAÇÃO

RMS-EX1



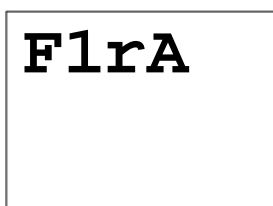
MANUAL DO PROGRAMADOR PARA O SISTEMA RMS-EX1

ÍNDICE

1. GERAL.....	2
2. SELEÇÃO DE MENUS.....	3
3. PARÂMETROS PARA OS INTERVALOS "F1rA".....	4
4. PARÂMETROS PARA A POSIÇÃO DE PRODUÇÃO "F2Pr".....	5
5. PARÂMETROS DO PONTO DE CONTACTO "F3tP".....	5
6. PARÂMETROS DO DESGASTE DA PLACA "F4PL".....	6
7. MENSAGENS DO VISOR.....	6
8. CONTACTO.....	7

1. GERAL

Iniciar a função de programação

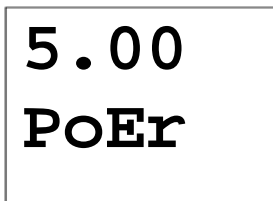


MENU	Inicia/termina a função de programação
↑	Passa para o menu anterior
→	
↓	Passa para o menu seguinte
ENTER	Inicia o menu selecionado

Prima o botão MENU para iniciar a função de programação. A fila superior do visor mostra o nome do menu e os botões "↑" e "↓" são utilizados para passar entre os menus.

Se a função de comando RMC não for utilizada, os menus não são exibidos e só são alcançados os parâmetros de intervalo.

Selecionar um parâmetro

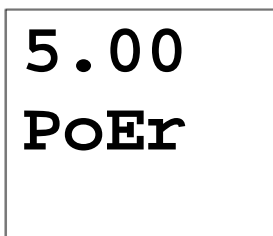


MENU	Regressa à seleção do menu
↑	Passa para o parâmetro anterior
→	
↓	Passa para o parâmetro seguinte
ENTER	Edita o parâmetro selecionado

A fila superior mostra o valor e a fila inferior mostra o nome do parâmetro.

Utilize os botões "↑" e "↓" para passar entre os parâmetros e prima o botão "ENTER" para editar.

Editar (visor intermitente)



MENU	Abandona a edição e retorna à seleção de parâmetros
↑	Aumenta o valor
→	Obtém o valor predefinido
↓	Diminui o valor
ENTER	Grava o valor

O visor fica intermitente para indicar que o valor pode ser alterado.

Utilize os botões "↑" e "↓" para alterar o valor. Prima o botão "ENTER" para gravar o valor (o visor deixa de estar intermitente) ou prima o botão "MENU" para regressar sem gravar.

Prima o botão "MENU" para regressar à seleção de parâmetros, prima novamente o botão "MENU" para regressar à seleção de menus e, no fim, prima o botão "MENU" para terminar a função de programação (o visor desliga).

2. SELEÇÃO DE MENUS

Os parâmetros podem ser vistos de duas formas, dependendo da regulação do parâmetro "ErCE".

- São apresentados quatro menus quando a função RMC (Comando de Movimento do Rotor) está ativada (o parâmetro "ErCE" está definido para "1").
 - F1rA Parâmetros de intervalos
 - F2Pr Parâmetros da posição de produção
 - F3tP Parâmetros para o ponto de contacto
 - F4Pt Parâmetros para o desgaste de placa
- Se RMC estiver desativado (parâmetro "ErCE" definido para "0"), só é possível alcançar os parâmetros do menu "F1rA". Os outros parâmetros não têm efeito.
 - F1rA Parâmetros de intervalos

Conteúdos do menu

F1rA	Parâmetros de intervalos
PoEr	Potência do Motor Principal
FdPL	Salvaguada da Alimentação, Comprimento do Êmbolo
FdSd	Salvaguada da Alimentação, Distância de Segurança
Fdto	Salvaguada da Alimentação, Tempo Limite
PoSL	Comprimento do Curso do Transmissor de Posição
HP-A	HPM-A, Intervalo
HP-b	HPM-B, Intervalo
FrbF	Resultado da Salvaguada da Alimentação, valor POM antes de FG
FrAF	Resultado da Salvaguada da Alimentação, valor POM após FG
FrdI	Resultado da Salvaguada da Alimentação, Diferença
ErCE	Função RMC
dISP	Visor
F2Pr	Parâmetros da posição de produção
PrPO	Deslocamento da Posição de Produção
PrPS	Regular Posição de Produção (valor manual predeterminado)
PrLP	Limite de Potência da Produção, Potência
PrLT	Limite de Potência da Produção, Tempo
PrP0...9	Posição de Produção 0...9 (10 valores)
Potr	Transmissor POT invertido (para refinadores de placa)
F3tP	Parâmetros para o ponto de contacto
tPLE	Nível do ponto de contacto
tPtI	Tempo do ponto de contacto
tPFU	Função do ponto de contacto (auto/semi/manual)
tPP0...9	Posição do ponto de contacto (10 valores)
F4PL	Parâmetros para o desgaste de placa
PLrE	Repor desgaste de placa
PLoF	Posição inicial para o desgaste de placa
PLdI	Desgaste da Placa

3. PARÂMETROS PARA OS INTERVALOS "F1rA"

PoEr Potência do Motor Principal

Parâmetro para a potência nominal do motor principal. Incremento entre 0,05 e 50 MW em incrementos de 1, 2 ou 5 MW (dependendo do intervalo). O valor predefinido é 5 MW.

FdPL Comprimento do Êmbolo da Salvaguarda da Alimentação

Este parâmetro é regulado dependendo do curso do rotor na Reposição da salvaguarda da alimentação. Regulado para 0 (zero) se a válvula de salvaguarda da alimentação não for utilizada. Incremento entre 0 e 5,0 mm em incrementos de 0,1 mm. O valor predefinido é 1,0 mm.

FdSd Distância de Segurança da Salvaguarda da Alimentação

O rotor será recuado com esta distância de segurança durante uma salvaguarda da alimentação. Incremento entre 0 e 5,0 mm em incrementos de 0,1 mm. O valor predefinido é 1,0 mm.

Fdto Tempo Limite da Salvaguarda da Alimentação

O tempo total que a reposição da salvaguarda da alimentação pode utilizar. Será emitido um alarme de tempo se a sequência de salvaguarda da alimentação for mais longa do que o tempo definido. Incremento entre 5 e 30 s em incrementos de 1 s. O valor predefinido é 10 s.

PoSL Comprimento do Curso do Transmissor de Posição

O comprimento do curso do transmissor de posição do rotor. Em POT-50 este é de 50 mm. Incremento entre 10 e 200 mm em incrementos de 10 mm. O valor predefinido é 50 mm.

HP-A HPM Intervalo da câmara A

O parâmetro da pressão nominal da câmara A. Incremento entre 10 e 150 t em incrementos de 0,5 t. O valor predefinido é 50 t.

HP-b HPM Intervalo da câmara B

O parâmetro da pressão nominal da câmara B. Incremento entre 10 e 150 t em incrementos de 0,5 t. O valor predefinido é 50 t.

FrbF Resultado da Salvaguarda da Alimentação, valor POM antes de FG

O valor FrbF é a aplicação de valor POM. 0,5 s antes da reposição FG ser ativada. O valor não pode ser alterado.

FrAF Resultado da Salvaguarda da Alimentação, valor POM após FG

O valor "FrAF" é o valor POM após o rotor ter percorrido a distância que corresponde à distância FG calculada ("FdPL" + "FdSd"). A unidade LDU mede os impulsos (0,01 mm/impulso) a partir da unidade CMI.

FrdI Resultado da Salvaguarda da Alimentação, Diferença

"FrdI" é a diferença entre "FrbF" e "FrAF". O sinal de contacto FG será gerado se o resultado estiver dentro do intervalo permitido. Se estiver fora, é emitido um alarme FG. O limite baixo é 100% de "FdPL" + 50% de "FdSd".

O limite alto é 100% de "FdPL" + 150% de "FdSd".

ErCE Função RMC

Regule o parâmetro para "1" se a função RMC for utilizada (RMC = Comando de Movimento do Rotor). Se "0", só podem ser alterados os parâmetros contidos neste menu, os outros não terão interesse.

dISP Visor

Regule o parâmetro para 1 no caso de um visor PDU ou para 2 no caso de comunicação com um painel do operador.

4. PARÂMETROS PARA A POSIÇÃO DE PRODUÇÃO "F2Pr"

Este menu é apresentado se RMC estiver ativado.

PrPo Deslocamento da Posição de Produção

A distância entre a "posição de produção" e a "posição inicial de produção". Incremento entre 0,1 e 20 mm em incrementos de 0,1 mm, o valor predefinido é 2,0 mm.

PrPS Regular Posição de Produção (valor manual predeterminado)

Regule para 0 para funcionamento normal de RMC. Regule para qualquer outro valor para uma "posição inicial de produção" predeterminada. Incremento entre 0 e 50 mm em incrementos de 0,1 mm, o valor predefinido é 0,0 mm.

PrLP Limite de Potência da Produção, Potência

A potência mínima do motor principal para gravar uma nova "posição de produção". Incremento entre 0 e 100% da potência do motor principal em incrementos de 1%, o valor predefinido é 50%.

PrLt Limite de Potência da Produção, Tempo

O tempo mínimo para gravar uma nova "posição de produção". Incremento entre 0 e 600 horas em incrementos de 1 hora, o valor predefinido é 10 horas.

PrP0...9 Posição de Produção 0...9 (10 valores)

O parâmetro é gravado na Reposição da salvaguarda de alimentação se a potência do motor principal for superior em relação ao parâmetro "PrIP" e se se tiver mantido mais alta durante um tempo superior àquele do parâmetro "PrLt".

Normalmente, não é necessário alterar, mas a posição 0 pode ser regulada entre 0 e 50 mm em incrementos de 0,01 mm. As posições 1 a 9 não podem ser alteradas. Os parâmetros são mudados em incrementos por cada novo valor que é gravado. A pos. 0 é a mais recente e a pos. 9 é a mais antiga.

Potr Transmissor POT invertido (para refinadores de placa)

Regule em 1 para inverter a leitura do transmissor de posição do rotor (50.00 na posição mais interior, 0.00 na mais exterior). Incremento entre 0 e 1, o valor predefinido é 0.

5. PARÂMETROS DO PONTO DE CONTACTO "F3tP"

Este menu é apresentado se RMC estiver ativado.

tPLE Nível do ponto de contacto

O nível TVD mínimo para aceitar a posição de contacto. Incremento entre 0 e 100% do nível em incrementos de 5%, o valor predefinido é 40%.

tPtI Tempo do ponto de contacto

O tempo mínimo para aceitar a posição de contacto. Incremento entre 0 e 5 s em incrementos de 0,1 s, o valor predefinido é 0,5 s.

tPFU Função do ponto de contacto (auto/semi/manual)

Um 0 significa que a função está desativada, 1 significa manual e 2 significa sequência do ponto de contacto semiautomática. Incremento entre 0 e 2, o valor predefinido é 1.

tPP0...9 Posição do ponto de contacto (10 valores)

O parâmetro é gravado quando o ponto de contacto é aceite (o nível TVD é superior a "tPLE" durante um período de tempo superior a "tPtI"). Os parâmetros não podem ser alterados e estes são deslocados uma posição por cada nova posição de contacto gravada, "tPP0" é a mais recente e "tPP9" é a mais antiga.

6. PARÂMETROS DO DESGASTE DA PLACA "F4PL"

Este menu é apresentado se RMC estiver ativado.

PLrE Repor desgaste de placa

Um valor "0" desativa a medição do desgaste da placa, "1" é o valor normal e "2" significa que a função RMC não está calibrada. O parâmetro é regulado automaticamente para "2" se o sinal TVD desaparecer durante mais de 10 segundos ou se a posição do rotor indicar um valor anómalo. Um "2" também significa que a função RMC não tem uma posição inicial válida.

Incremento entre 0 e 2, o valor predefinido é 1. Se for definido o valor "2" por engano, este pode ser regulado manualmente para "1" para recuperar-se a posição inicial anterior. O parâmetro é alterado automaticamente de "2" para "1" durante a calibração da função RMC.

PLoF Posição inicial para o desgaste de placa

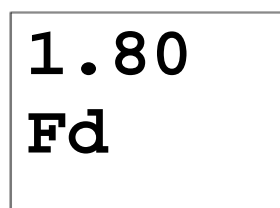
O parâmetro guarda a primeira "posição inicial de produção" após a substituição das placas. Normalmente, não é necessário alterar o parâmetro, mas pode ser regulado entre 0 e 50 mm em incrementos de 0,01 mm.

PLdl Desgaste da Placa

Desgaste da placa calculado. O parâmetro não pode ser alterado.

7. MENSAGENS DO VISOR

SALVAGUARDA DA ALIMENTAÇÃO ATIVADA



MENU	Não utilizado
↑	Não utilizado
→	Não utilizado
↓	Não utilizado
ENTER	Não utilizado

O visor indica "Fd" e o valor atual da Posição do rotor quando é ativada a Reposição da salvaguarda da alimentação.

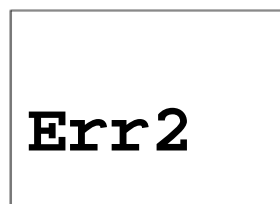
O valor está em alteração enquanto o motor de passo a passo está em funcionamento (aplicação 4 - 10 s).

O visor mostra o curso relativo do rotor na linha superior e "FdCO" ou "FdAL" na linha inferior quando a retração da salvaguarda da alimentação está concluída.

O visor é desligado quando o sinal de reposição FG é reativado ou quando o botão MENU é premido.

Um sinal de reposição FG ativado irá forçar a unidade a abandonar qualquer outra função de programação.

ERRO DE IDENTIFICAÇÃO RMS



MENU	Não utilizado
↑	Não utilizado
→	Não utilizado
↓	Não utilizado
ENTER	Não utilizado

É apresentado "Error 2" (Erro 2) se o botão "DISPLAY LIMITS" (Mostrar limites) em qualquer unidade RMS for premido e a unidade LDU não o conseguir identificar. Uma falha elétrica na interface RMS é uma causa possível.

A unidade RMS poderá continuar a trabalhar relativamente ao valor medido e à comparação dos limites.

A mensagem irá permanecer durante cerca de 2 s e é repetida se a mesma unidade RMS for novamente ativada.

8. CONTACTO

Vendas, desenvolvimento, produção e serviço:

Dametric AB

Jägerhorns Väg 19, 141 75 Kungens Kurva, Suécia

Telefone: +46-8 556 477 00

Fax: +46-8 556 477 29

e-mail: service@dametric.se

Website: www.dametric.se

