

**Блок преобразования сигналов  
датчиков взаимной индуктивности**

# **БПВИ-10**

**РУКОВОДСТВО ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ**

**ПРМК.411624.001 РЭ**

*Данное руководство по эксплуатации является официальной документацией предприятия МИКРОЛ.*

*Продукция предприятия МИКРОЛ предназначена для эксплуатации квалифицированным персоналом, применяющим соответствующие приемы, и только в целях, описанных в настоящем руководстве.*

*Коллектив предприятия МИКРОЛ выражает большую признательность тем специалистам, которые прилагают большие усилия для поддержки отечественного производства на надлежащем уровне, за то, что они еще сберегли свою силу духа, умение, способности и талант.*

---

# СОДЕРЖАНИЕ

	Стр.
1. Описание прибора.....	5
1.1 Назначение изделия.....	5
1.2 Обозначение изделия.....	5
1.3 Технические характеристики изделия.....	6
1.4 Состав изделия.....	8
1.5 Устройство изделия.....	8
1.6 Средства измерения, инструмент и принадлежности.....	8
1.7 Маркировка и пломбирование.....	8
1.8 Упаковка.....	8
2. Назначение. Функциональные возможности.....	9
3. Конструкция изделия и принцип работы.....	10
3.1 Передняя панель прибора.....	10
3.2 Назначение цифрового дисплея ПАРАМЕТР.....	10
3.3 Назначение светодиодных индикаторов.....	10
3.4 Назначение клавиш.....	11
3.5 Структурная схема преобразователя БПВИ-10.....	11
3.6 Принцип работы преобразователя БПВИ-10.....	12
4. Использование по назначению.....	16
4.1 Эксплуатационные ограничения при использовании изделия.....	16
4.2 Подготовка изделия к использованию. Требования к месту установки.....	16
4.3 Соединение с внешними устройствами. Входные и выходные цепи.....	16
4.4 Подключение электропитания блоков.....	17
4.5 Конфигурация прибора.....	17
4.6 Режим РАБОТА.....	17
4.7 Режим КОНФИГУРИРОВАНИЕ.....	18
4.7.1 С помощью этого режима вводят параметры и константы прибора, параметры сигнализации отклонений, параметры фильтра, параметры задания типа входа, типа управления, параметры сетевого обмена, параметры калибровки, параметры выходов и системные параметры.....	18
4.8 Назначение уровней конфигурации.....	19
4.9 Запись параметров в энергонезависимую память.....	20
4.10 Загрузка параметров.....	20
5. Калибровка и проверка прибора.....	20
5.1 Калибровка узла преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности.....	20
5.2 Калибровка узла индикации и управления.....	21
5.3 Настройка блока линеаризации узла преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности.....	22
5.4 Линеаризация отображения сигнала аналогового входа.....	22
6. Техническое обслуживание.....	23
6.1 Общие указания.....	23
6.2 Меры безопасности.....	23
6.3 Порядок технического обслуживания.....	24
7. Хранение и транспортирование.....	24
7.1 Условия хранения изделия.....	24
7.2 Требования к транспортированию изделия и условия, при которых оно должно осуществляться.....	24
8. Гарантии изготовителя.....	25
Приложения.....	26
Приложение А. Габаритные и присоединительные размеры.....	26
Приложение Б. Подключение прибора. Схема внешних соединений.....	27
Б.1 Схема подключения интерфейса RS-485.....	28
Б.2 Схема подключения прибора для проведения наладки.....	28
Б.3 Схема проверки сопротивления изоляции.....	30
Приложение В. Коммуникационные функции.....	31
В.1 Общие сведения.....	31
В.2 MODBUS протокол.....	33
В.3 Формат команд.....	33
В.4 Рекомендации по программированию обмена данными с преобразователями БПВИ-10.....	35
В.5 Программно доступные регистры БПВИ-10.....	36
Приложение Г. Сводная таблица параметров.....	38
Лист регистрации изменений.....	41

Настоящее руководство по эксплуатации предназначено для ознакомления потребителей с назначением, моделями, принципом действия, устройством, монтажом, эксплуатацией и обслуживанием **блока преобразования сигналов датчиков взаимной индуктивности БПВІ-10** (в дальнейшем – преобразователь БПВІ-10).

### **ВНИМАНИЕ !!!**

Перед использованием изделия, пожалуйста, ознакомьтесь с настоящим руководством по эксплуатации.

Пренебрежение мерами предосторожности и правилами эксплуатации может стать причиной травмирования персонала или повреждения оборудования!

В связи с постоянной работой по совершенствованию изделия, повышающей его надежность и улучшающей характеристики, в конструкцию могут быть внесены незначительные изменения, не отраженные в настоящем издании.

### **Сокращения, принятые в данном руководстве**

В наименованиях параметров, на рисунках, при цифровых значениях и в тексте использованы сокращения и аббревиатуры (см. таблицу 1.1), означающие следующее:

Таблица I - Сокращения и аббревиатуры

<b>Аббревиатура (символ)</b>	<b>Полное наименование</b>	<b>Значение</b>
PV или X	Process Variable	Измеряемая величина (контролируемый и регулируемый параметр)
T, t	Time	Время, интервал времени
AI	Analogue Input	Аналоговый ввод
AO	Analogue Output	Аналоговый вывод
DO	Discrete Output	Дискретный вывод
EEPROM	Electrically Erasable Programmable Read-Only Memory	Электрически стираемое перепрограммируемое постоянное запоминающее устройство
NVRAM	Non Volatile Random Access Memory	Энергонезависимое запоминающее устройство с произвольным доступом

В наименованиях уровней конфигурации прибора приняты следующие обозначения, которые соответствуют буквам латинского алфавита:

А	В	С	Д	Е	F	G	H	И	Ј	К	Л	М
A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M
Н	О	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z
N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y	Z

---

# 1. Описание прибора

## 1.1 Назначение изделия

1.1.1 Блок БПВИ-10 предназначен для непрерывного пропорционального преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности на основе дифференциально-трансформаторного преобразователя в унифицированный сигнал постоянного тока, а также обработки, преобразования и отображения его текущего значения на встроенном четырехразрядном цифровом дисплее. Применяется для совместной работы с одним из приборов: манометром, вакуумметром, мановакуумметром, напоромером, тягомером, тягонапоромером, дифманометром, ротаметром.

1.1.2 Блок формирует выходные дискретные сигналы управления внешними исполнительными механизмами, обеспечивая дискретное управление в соответствии с заданной пользователем логикой работы.

1.1.3 Преобразователь может быть использован в системах регулирования и управления технологическими процессами в энергетике, металлургии, в измерительных системах и измерительно-вычислительных комплексах.

## 1.2 Обозначение изделия

Блок обозначается следующим образом:

***БПВИ-10-А-В-U-L***,

где:

**А** – код входа

**01** – от 0 до 10 мГн,

**02** – от –10 до +10 мГн,

**В** – код выходного аналогового сигнала:

**1** – от 0 мА до 5 мА,

**2** – от 0 мА до 20 мА,

**3** – от 4 мА до 20 мА,

**4** – от 0 В до 10 В (по отдельному заказу),

**U** – напряжение питания:

**220** - 220В переменного тока,

**24** - 24В постоянного тока,

**L** – исполнение передней панели (обозначение кнопок, индикаторов и дисплея):

**UA** – украинское,

**EN** – английское.

*Например, заказано изделие: **БПВИ-10-01-2-220-UA***

При этом изготовлению и поставке потребителю подлежит:

1) преобразователь сигналов датчиков взаимной индуктивности БПВИ-10,

2) вход преобразователя код **01** - от 0 до 10 мГн,

3) выход аналоговый АО код **2** – постоянный ток от 0 мА до 20 мА,

4) напряжение питания код **220** - 220В переменного тока,

5) исполнение передней панели код **UA** – украинское.

**Внимание!** При заказе прибора необходимо указывать его полное название, в котором присутствуют диапазон входного сигнала, тип аналогового сигнала, напряжение питания прибора и исполнение передней панели.

---

### 1.3 Технические характеристики изделия

Основные технические характеристики БПВИ-10 отвечают указанным в таблицах 1.3.1 – 1.3.6.

#### 1.3.1 Аналоговые входные сигналы

Таблица 1.3.1 - Технические характеристики аналогового входного сигнала

Техническая характеристика	Значение
Количество аналоговых входов	1
Схема подключения датчика	4-проводная
Диапазон изменения входного сигнала	от 0 до 10 мГн от -10 до +10 мГн
Разрешающая способность АЦП	16 разрядов
Предел допускаемой основной приведенной погрешности измерения входного сигнала	$\pm 0,25 \%$
Предел допускаемой дополнительной погрешности, вызванной изменением температуры окружающей среды	$< 0,2 \%$ / $10 \text{ }^\circ\text{C}$
Предел допускаемой дополнительной погрешности, вызванной изменением напряжения питания от номинального значения в диапазонах, указанных в таблице 1.3.5	$\leq 0,2 \%$
Предел допускаемой дополнительной погрешности, вызванной действием постоянных магнитных или переменных полей сетевой частоты с напряженностью до 400 А/м	$\leq 0,2 \%$
Предел допускаемой дополнительной погрешности, вызванной изменением сопротивления нагрузки на 50% от допустимого значения сопротивления нагрузки, указанного в таблице 1.3.2	$\leq 0,2 \%$
Встроенный узел линеаризации сигнала датчика (настраивается пользователем)	имеется

#### 1.3.2 Аналоговый выходной сигнал

Таблица 1.3.2 - Технические характеристики аналогового унифицированного выходного сигнала

Техническая характеристика	Значение
Количество аналоговых выходов	1
Тип выходного аналогового сигнала	Унифицированные (ГОСТ26.011-80) Постоянный ток: От 0 мА до 5 мА, $R_n \leq 2000 \text{ Ом}$ От 0 мА до 20 мА, $R_n \leq 500 \text{ Ом}$ От 4 мА до 20 мА, $R_n \leq 500 \text{ Ом}$ Напряжение постоянного тока (по отдельному заказу): От 0 В до 10 В, $R_n \geq 2000 \text{ Ом}$
Величина пульсации выходного сигнала постоянного тока и напряжения	$\leq 0,25 \%$ верхней границы изменения выходного сигнала

#### 1.3.3 Дискретные выходные сигналы

Таблица 1.3.3 - Технические характеристики дискретных выходных сигналов. Релейный выход

Техническая характеристика	Значение
Количество дискретных выходов	2
Тип выхода	Переключающие контакты реле
Максимальное напряжение коммутации переменного тока (действующее значение)	250В
Максимальное значение переменного тока	$\leq 8 \text{ А}$ при резистивной нагрузке $\leq 3 \text{ А}$ при индуктивной нагрузке ( $\cos\varphi=0,4$ )
Максимальное напряжение коммутации постоянного тока	от 5В до 30В
Максимальное значение постоянного тока при коммутации резистивной нагрузкой	от 10 мА до 5 А
Гальваническая развязка дискретных выходов	Выходы гальванически изолированы между собой, от входа и остальных цепей, напряжение гальванической развязки не менее 1500 В
Сигнал логического "0"	Разомкнутое состояние контактов реле
Сигнал логической "1"	Замкнутое состояние контактов реле

### 1.3.4 Последовательный интерфейс RS-485

Таблица 1.3.4 - Технические характеристики последовательного интерфейса RS-485

Техническая характеристика	Значение
Тип канала	Асинхронный полудуплексный (прием и передача идут по одной паре проводов с разделением по времени)
Конфигурации сети	Многоточечная
Количество приемопередатчиков	32 приемопередатчика на одном сегменте
Максимальная длина линии в пределах одного сегмента сети	1200 метров
Количество активных передатчиков	1 (только один передатчик активный)
Максимальное количество узлов в сети	250 с учетом магистральных усилителей
Характеристика скорости обмена/длина линии связи (зависимость экспоненциальная):	62,5 кбит/с      1200 м      (одна витая пара) 375 кбит/с      300 м      (одна витая пара)
	<i>Примечание. Скорости обмена 62,5 кбит/с и 375 кбит/с оговорены стандартом RS-485. На скоростях обмена свыше 115 кбит/с рекомендуется использовать экранированные витые пары.</i>
Тип приемопередатчиков	Дифференциальный, потенциальный
Вид кабеля	Витая пара, экранированная витая пара
Гальваническая развязка	Интерфейс гальванически изолирован от других входов-выходов и остальных цепей, напряжение гальванической развязки не менее 500 В
Протокол связи	Modbus режим RTU (Remote Terminal Unit)
Назначение интерфейса	Для конфигурирования прибора, для использования в качестве удаленного преобразователя при работе в современных сетях управления и сбора информации (приема-передачи команд и данных)

### 1.3.5 Электрические данные

Таблица 1.3.5 - Технические характеристики электропитания

Техническая характеристика	Значение
Электропитание (подключение к сети)	~ 220 (+22; -50) В, (50 ±1) Гц = 24 (+12; -6) В
Потребляемая мощность	6 ВА
Ток потребления по питанию 24В	≤ 200 мА
Подключение	С помощью разъем – клеммы

### 1.3.6 Корпус. Условия эксплуатации

Таблица 1.3.6 - Условия эксплуатации

Техническая характеристика	Значение
Тип корпуса	Литой пластмассовый корпус с захватом для монтажа на DIN-рельс 35 мм
Крепление корпуса	В электрощитах
Габаритные размеры (В x Ш x Г), мм	115 x 100 x 110
Температурный диапазон	-40°C ... +70°C
Климатическое исполнение	группа 4 по ГОСТ 22261, относительная влажность до 90% без конденсации влаги (при температуре +30°C) в закрытых помещениях при отсутствии в воздухе пыли, агрессивных паров и газов
Атмосферное давление	от 84 до 106,7 кПа
Вибрация	с частотой до 60 Гц с амплитудой до 0,1 мм
Помещение	закрытое взрыво-, пожаробезопасное
Положение при монтаже	Любое
Степень защиты	IP30
Масса	< 0,65 кг

1.3.7 По стойкости к механическому воздействию преобразователь БПВИ-10 отвечает исполнению 5 согласно ГОСТ 22261.

1.3.8 Среднее время наработки на отказ с учетом технического обслуживания, регламентированного руководством по эксплуатации, - не менее чем 100 000 часов.

1.3.9 Среднее время восстановления работоспособности БПВИ-10 – не более 2 часов.

1.3.10 Средний срок эксплуатации – не менее 10 лет. Критерий допустимой границы эксплуатации – экономическая нецелесообразность дальнейшей эксплуатации.

1.3.11 Средний срок хранения – 1 год в условиях по группе 1 ГОСТ 15150-69.

1.3.12 Изоляция электрических цепей БПВИ-10 относительно корпуса и между собой при температуре окружающей среды (20 ± 5) °С и относительной влажности воздуха до 80% выдерживает в течении 1 минуты действие испытательного напряжения практически синусоидальной формы частотой (50 ± 1) Гц с действующим значением:

- 1500 В – для цепей с номинальным напряжением до 250 В,
- 500 В – для цепей с номинальным напряжением до 50 В.

1.3.13 Минимально допустимое электрическое сопротивление изоляции при температуре окружающей среды (20 ± 5) °С и относительной влажности воздуха до 80% составляет не менее 20 МОм.

## 1.4 Состав изделия

1.4.1 Комплект поставки преобразователя БПВИ-10 приведен в таблице 1.4.1.

Таблица 1.4.1 - Комплект поставки преобразователя БПВИ-10

Обозначение	Наименование изделия	Количество
ПРМК.411624.001	Блок преобразования сигналов датчиков взаимной индуктивности БПВИ-10	1
ПРМК. 411624.001 ПС	Паспорт	1 экз.
ПРМК. 411624.001 РЭ	Руководство по эксплуатации	*)
734-103	Розетка прямая	1
232-104/026-000	Розетка угловая	1
232-105/026-000	Розетка угловая	1
232-106/026-000	Розетка угловая	1
231-131	Рычаг монтажный	1
734-230	Рычаг монтажный	1

\*) 1 экз. при поставке любого количества изделий данного типа в один адрес

## 1.5 Устройство изделия

1.5.1 Преобразователь БПВИ-10 сконструирован по блочному принципу и включает:

- литой ударопрочный пластмассовый корпус,
- фронтальный блок передней панели с элементами обслуживания (клавиатурой) и индикации,
- блок задней части с установленными захватами для монтажа на DIN рельс.

1.5.2 Сетевой разъем и разъемы для подключения внешних входных и выходных цепей размещены сверху и снизу прибора.

## 1.6 Средства измерения, инструмент и принадлежности

1.6.1 Перечень средств измерения, инструмента и принадлежностей, которые необходимы при эксплуатации преобразователя БПВИ-10, приведены в таблице 1.6.1.

Таблица 1.6.1 - Перечень средств измерения, инструмента и принадлежностей, которые необходимы при эксплуатации блока БПВИ-10

Наименование средств измерения, инструмента и принадлежностей	Назначение
1 Вольтметр универсальный Ц300	Измерение выходного сигнала и контроль напряжения питания
2 Магазин комплексной взаимной индуктивности Р5017/1	Задатчик сигнала
3 Мегомметр Ф4108	Измерение сопротивления изоляции
4 Пинцет медицинский	Проверка качества монтажа
5 Отвертка	Разборка корпуса
6 Мягкая бязь	Очистка от пыли и грязи

## 1.7 Маркировка и пломбирование

1.7.1 Маркировка блока выполнена согласно ГОСТ 26828 на табличке с размерами согласно ГОСТ 12971, которая крепится на боковую стенку корпуса изделия.

1.7.2 На табличке нанесены такие обозначения:

- а) товарный знак предприятия-изготовителя;
- б) наименование изделия;
- в) условное обозначение;
- г) обозначение исполнения;
- д) порядковый номер изделия по системе нумерации предприятия-изготовителя;
- е) год и квартал изготовления;

1.7.3 Пломбирование изделия предприятием-изготовителем при выпуске из производства не предусмотрено.

## 1.8 Упаковка

1.8.1 Упаковка изделия соответствует требованиям ГОСТ 23170.

1.8.2 Изделие в соответствии с комплектом поставки упаковано согласно чертежам предприятия-изготовителя.

1.8.3 Изделие в транспортной таре транспортируется мелкими отправлениями железнодорожным транспортом (крытыми вагонами) или другим видом транспорта.

1.8.4 Изделие подвержено консервации согласно ГОСТ 9.014 для группы III-I, категории и условий хранения и транспортировки - 4 (вариант временной внутренней упаковки ВУ-5, вариант защиты ВЗ-10).

1.8.5 В качестве потребительской тары применяются картонные коробки из гофрированного картона согласно ГОСТ 7376 и мешки из полиэтиленовой пленки толщиной не менее 0,15 мм согласно ГОСТ 10354.

1.8.6 При упаковке применены амортизационные материалы согласно ГОСТ 5244.



## 2. Назначение. Функциональные возможности

Преобразователи БПВИ-10 представляют собой новый класс современных универсальных *одноканальных* блоков преобразования сигналов датчиков взаимной индуктивности.

Преобразователь БПВИ-10 позволяет обеспечить высокую точность измерения технологического параметра. *Отличительной особенностью* преобразователя БПВИ-10 является наличие гальванической изоляции между входом, дискретными выходами и интерфейсным выходом, и цепью питания.

Преобразователь предназначен как для автономного, так и для комплексного использования в АСУТП в энергетике, металлургии, химической, пищевой и других отраслях промышленности и народном хозяйстве.

### ***Преобразователь БПВИ-10 предназначен:***

- для непрерывного пропорционального преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности на основе дифференциально-трансформаторного преобразователя в унифицированный сигнал постоянного тока, а также обработки, преобразования и отображения его текущего значения на встроенном четырехразрядном цифровом дисплее,

- преобразователь работает как устройстве сигнализации выхода измеряемой входной величины за уставки сигнализации,

- преобразователь формирует выходные дискретные сигналы управления внешним исполнительным механизмом, обеспечивая дискретное управление в соответствии с заданной пользователем логикой работы,

- преобразователь формирует сигналы технологической сигнализации. На передней панели имеются индикаторы для сигнализации технологически опасных зон, сигналы превышения (занижения) измеряемого параметра,

- преобразователь БПВИ-10 может использоваться в системах сигнализаций, блокировок и защит технологического оборудования.

***Структура преобразователя БПВИ-10 посредством конфигурации может быть изменена таким образом, что могут быть решены следующие задачи автоматизации:***

- ✓ Преобразователь-индикатор одного параметра с сигнализацией минимума и максимума
- ✓ Устройство сигнализации, двух- или трехпозиционного управления
- ✓ Системы цифровой индикации технологических параметров
- ✓ Удаленные устройства связи с объектом и индикацией
- ✓ Территориально распределенные и локальные системы управления
- ✓ Удаленный сбор данных, диспетчерский контроль, управление производством

Внутренняя программная память преобразователя БПВИ-10 содержит большое количество стандартных функций, необходимых для управления технологическими процессами и решения большинства инженерных прикладных задач, например, таких как:

- сравнение результата преобразования с уставками минимум и максимум, и сигнализацию отклонений,
- программная калибровка канала по внешнему образцовому источнику аналогового сигнала,
- цифровая фильтрация (для ослабления влияния промышленных помех),
- преобразователя входного сигнала математическими функциями,
- кусочно-линейная интерполяция входного сигнала по 40-ка точкам,
- масштабирование шкалы измеряемого параметра,
- интегрирование аналогового сигнала,
- конфигурирование логики работы выходных дискретных устройств и пр.

Преобразователь БПВИ-10 конфигурируется при помощи передней панели прибора или через гальванически разделенный интерфейс RS-485 (протокол ModBus), что также позволяет использовать прибор в качестве удаленного устройства при работе в современных сетях управления и сбора информации.

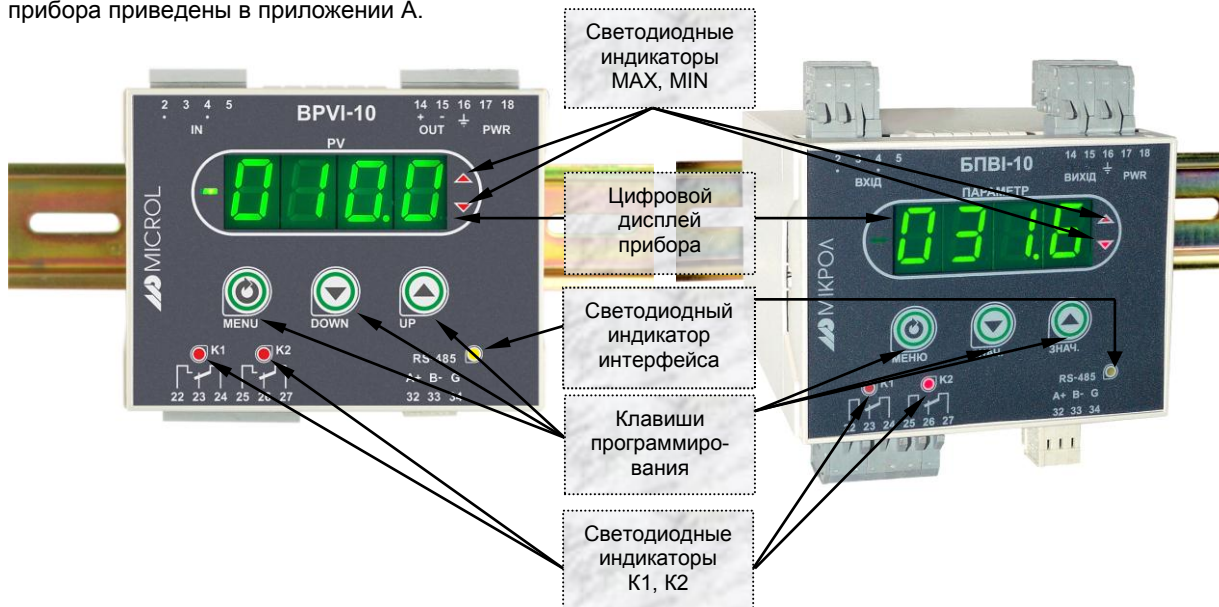
Параметры конфигурации преобразователя БПВИ-10 сохраняются в энергонезависимой памяти.

**Преобразователь БПВИ-10 может изготавливаться по индивидуальному техническому заданию для выполнения конкретной технологической задачи.**

## 3. Конструкция изделия и принцип работы

### 3.1 Передняя панель прибора

Для наблюдения за технологическим процессом преобразователь БПВИ-10 оборудован активным четырехразрядным цифровым дисплеем для отображения измеряемой величины, необходимым количеством клавиш обслуживания и сигнализационных светодиодных индикаторов для различных статусных режимов и сигналов. Внешний вид передней панели преобразователя БПВИ-10 приведен на рисунке 3.1. Габаритные размеры прибора приведены в приложении А.



а) Исполнение передней панели на русском языке

б) Исполнение передней панели на английском языке

Рисунок 3.1 - Внешний вид передней панели преобразователя BPVI-10 (БПВИ-10)

### 3.2 Назначение цифрового дисплея ПАРАМЕТР

Цифровой дисплей передней панели в режиме **РАБОТА** индицирует значение измеряемой величины, или значение на выходе программного функционального блока.

В режиме **КОНФИГУРИРОВАНИЕ** цифровой дисплей индицирует уровень конфигурации, затем номер пункта меню, затем, мигая, - значение параметра выбранного пункта меню.

### 3.3 Назначение светодиодных индикаторов

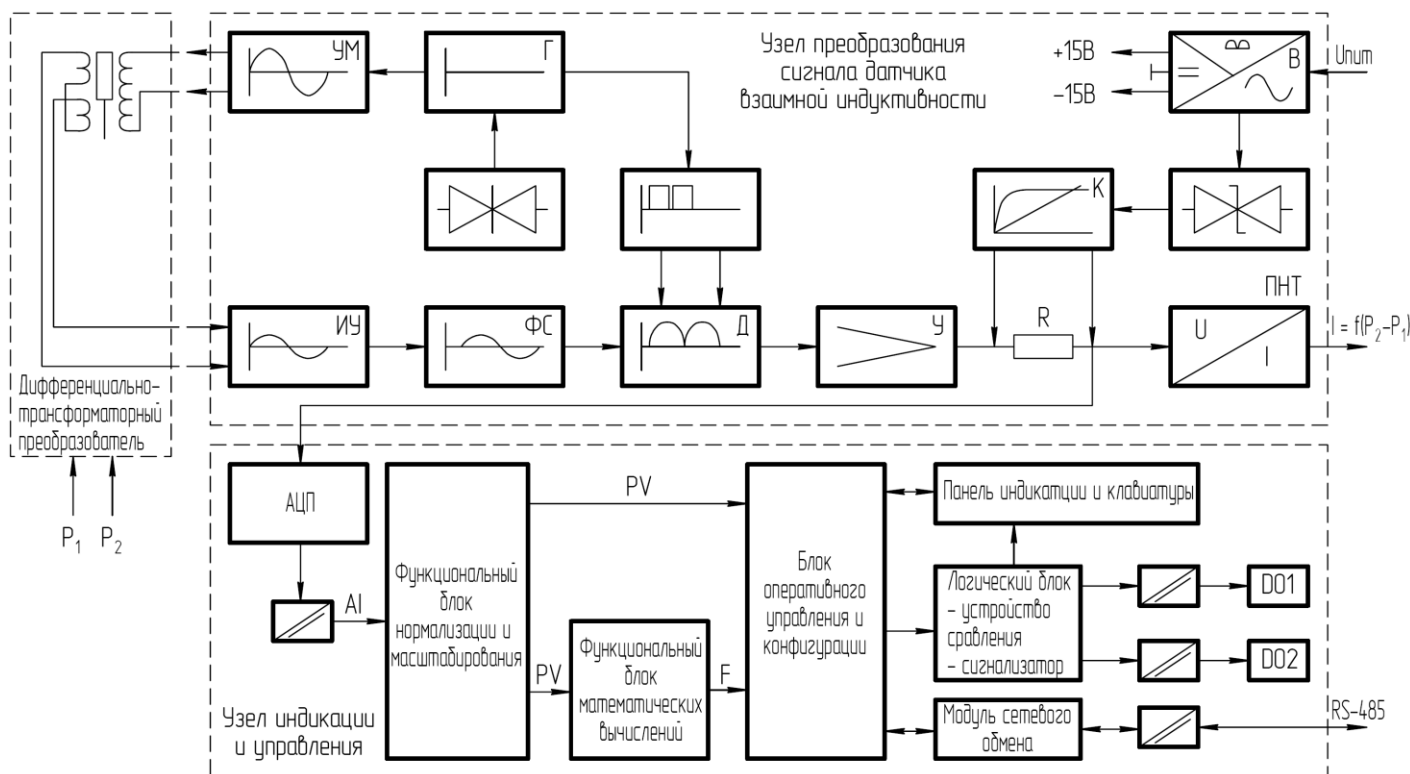
● Индикатор ▲	Светится (мигает), если значение измеряемой величины превышает значение уставки сигнализации отклонения <b>MAX</b> .
● Индикатор ▼	Светится (мигает), если значение измеряемой величины меньше значения уставки сигнализации отклонения <b>MIN</b> .
● Индикатор K1	Светится, если включен первый дискретный выход DO1.
● Индикатор K2	Светится, если включен второй дискретный выход DO2.
● Индикатор RS-485	Мигает, если происходит передача данных по интерфейсному каналу связи.

### 3.4 Назначение клавиш

<p>• Клавиша [▲]</p>	<p>Клавиша <b>UP(Больше)</b>.          В режиме <b>РАБОТА</b> используется для переключения между режимами отображения текущих и накопленных значений измеряемых технических величин.          В режиме <b>КОНФИГУРИРОВАНИЕ</b> используется для изменения значения параметра настройки прибора. При каждом нажатии этой клавиши осуществляется увеличение значения изменяемого параметра. При удерживании этой клавиши в нажатом положении увеличение значений происходит непрерывно.</p>
<p>• Клавиша [▼]</p>	<p>Клавиша <b>DOWN(Меньше)</b>.          В режиме <b>РАБОТА</b> вместе с клавишей <b>MENU</b> [↻] используется для сброса накопленных (интегральных) значений измеряемых технических величин.          В режиме <b>КОНФИГУРИРОВАНИЕ</b> используется для изменения значения параметра настройки прибора. При каждом нажатии этой клавиши осуществляется уменьшение значения изменяемого параметра. При удерживании этой клавиши в нажатом положении уменьшение значений происходит непрерывно.</p>
<p>• Клавиша [↻]</p>	<p>Клавиша <b>MENU(Меню)</b>.          В режиме <b>РАБОТА</b> служит для вызова меню конфигурации. Вместе с клавишей [▼] используется для сброса накопленных (интегральных) значений измеряемых технических величин.          В режиме <b>КОНФИГУРИРОВАНИЕ</b> используется для продвижения по меню конфигурации, для <b>подтверждения</b> выполняемых действий или операций и для <b>фиксации вводимых значений</b>.</p>

### 3.5 Структурная схема преобразователя БПВІ-10

Структурная схема преобразователя БПВІ-10 показана на рисунке 3.5.1.



УМ – усилитель мощности, Г – задающий генератор, ИУ – измерительный усилитель, ФС – фазосмещающее звено, Д – синхронный детектор, У – усилитель, В – выпрямитель, К – корректор, ПНТ – преобразователь «напряжение – ток», R – сопротивление (нагрузка выходного каскада усилителя У), АЦП – аналогово-цифровой преобразователь

Рисунок 3.5.1 – Структурная схема преобразователя БПВІ-10

### 3.6 Принцип работы преобразователя БПВИ-10

Преобразователь БПВИ-10, структурная схема которого приведена на рисунке 3.5.1, представляет собой устройство непрерывного пропорционального преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности на основе дифференциально-трансформаторного преобразователя в унифицированный сигнал постоянного тока, а также обработки, преобразования и отображения его текущего значения на встроенном четырехразрядном цифровом дисплее.

Преобразователь БПВИ-10 работает под управлением современного, высокоинтегрированного микроконтроллера RISC архитектуры. В постоянном запоминающем устройстве располагается большое количество функций для решения задач контроля и управления. Посредством конфигурирования пользователь может самостоятельно настраивать прибор на решение определенных задач.

Преобразователь БПВИ-10 оснащен узлом преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности, узлом индикации и управления, сторожевыми схемами для контроля циклов работы программы, энергонезависимой памятью EEPROM, NVRAM для сохранения пользовательских параметров конфигурации и данных.

Внутренняя программа преобразователя БПВИ-10 функционирует с постоянным временным циклом. В начале каждого цикла внутренней рабочей программы считывается значение с узла преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности, производится считывание и обработка клавиатуры (подавление дребезга и обнаружение достоверности), прием команд и данных из последовательного интерфейса. При помощи этих входных сигналов осуществляются, в соответствии с запрограммированными функциями и пользовательскими параметрами конфигурации, все расчеты. После этого осуществляется вывод информации на дискретные выходы, индикационные элементы, а также фиксация вычисленных величин для режима передачи последовательного интерфейса. Выдача сигнала на аналоговый выход преобразователя происходит непрерывно в независимости от работы узла индикации и управления.

#### 3.6.1 Принцип работы узла преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности

3.6.1.1 Измерительный параметр (разность давлений, уровень и т.д.) подаются на преобразователь с дифтрансформаторным датчиком, который соединён с блоком БПВИ-10 двумя двухпроводными линиями связи. По одной линии связи с блока подаётся питание на первичную обмотку дифтрансформатора, по второй – на блок поступает выходной сигнал с вторичной обмотки дифтрансформатора, пропорциональный измеряемому параметру.

3.6.1.2 Питание блока осуществляется нестабилизированным напряжением постоянного тока. На входе блока установлен выпрямитель (В), с которого питание поступает на стабилизатор напряжения и импульсный преобразователь. Импульсный преобразователь формирует все необходимые напряжения для питания блока, а также выполняет функцию гальванической развязки блока от цепи питания.

3.6.1.3 Схема задающего генератора (Г) стабилизирована кварцевым резонатором и формирует импульсы частотой 64 Гц для синхронного детектора (Д). Импульсы с генератора так же поступают на формирователь синусоидального сигнала, а дальше – на усилитель мощности (УМ). После усиления это напряжение подаётся в цепь питания первичной обмотки дифтрансформатора первичного преобразователя.

3.6.1.4 Со вторичной обмотки дифтрансформатора сигнал, с частотой 64 Гц, амплитудой, пропорциональной измеряемому параметру, подаётся на измерительный усилитель (ИУ) и фазосмещающее звено (ФС). После детектирования детектором (Д) постоянная составляющая сигнала усиливается усилителем (У) и преобразуется в сигнал постоянного тока преобразователем (ПНТ). При этом на ПНТ может поступать дополнительный сигнал с корректора (К), который линеаризует сигнал с преобразователя в четырёх точках диапазона измерения. Коррекция осуществляется в четырёх точках характеристики путём суммирования к основному сигналу дополнительного, регулируемого по знаку и амплитуде.

#### 3.6.2 Принцип работы функционального блока нормализации и масштабирования

3.6.2.1 Аналоговый сигнал после корректора с узла преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности подается в узел индикации и управления, где проходит соответствующую процедуру обработки. Данная процедура используется для представления аналогового сигнала в необходимой пользователю форме (нормированный сигнал в технических единицах). На рисунке 3.6.1 показана схема обработки аналогового входа.

3.6.2.3 На рисунке приняты следующие обозначения:

1. *Фильтр импульсных помех*. Используется для подавления импульсных помех. Определяется параметром **AIN1.05** «Максимальная длительность импульсной помехи». Если в каком-либо цикле измерения технологического параметра обнаружено его изменение, то предполагается возможность действия помехи и выходной сигнал формируется (с учетом усреднения измерительных значений) по истечении установленного времени длительности помехи. То есть, если длительность изменения сигнала больше заданного  $T_{\text{помехи}}$ , то это изменение расценивается как естественное и принимается в дальнейшую обработку с задержкой времени  $T_{\text{помехи}}$ . Работа данного фильтра вносит дополнительное транспортное запаздывание в систему управления, которое равно величине параметра «Максимальная длительность импульсной помехи». Поэтому всегда нужно стремиться минимизировать данный параметр.

2. *Модуль нормализации сигнала.* Этот модуль нормализует входной аналоговый сигнал. Важной функцией данного модуля есть контроль достоверности данных. В случае выхода аналогового сигнала на 10% за диапазон, который устанавливается при калибровке прибора, модуль посылает сигнал в блок оперативного управления и конфигурации о недостоверности данных в канале. При этом если сигнал ниже диапазона изменения – на цифровом дисплее горит *ERR L*, при превышении данного диапазона – на цифровом дисплее горит *ERR H*. В обоих случаях генерируется событие «разрыв линии связи с датчиком».

3. *Параметры калибровки.* Определяют точность канала и меняются при замене датчика или переходе на другой тип датчика. Подробнее о калибровках аналогового входа смотрите в разделе 5.

4. *Экспоненциальный фильтр.* Фильтр используется для подавления помех, а также для подавления «дребезга» индикации (частых изменений показания индикатора из-за колебаний входного параметра). Определяется параметром **AIN1.04** «Постоянная времени цифрового фильтра».

5. *Модуль масштабирования сигнала.* Этот модуль линеаризует и масштабирует входной сигнал согласно заданной пользователем номинальной статической характеристики датчика, который подключен к входу прибора. Имеется в виду, что именно здесь выбирается тип подключенного к каналу датчика. Пользователь имеет возможность линеаризовать сигнал по собственной кривой линеаризации.

6. *Таблица координат линеаризации сигнала.* Данная таблица определяет координаты пользовательской линеаризации, параметры которой задаются на уровне конфигурации **LNХ1** и **LNУ1**.

7. *Модуль коррекции аналогового сигнала.* В этом модуле сигнал, преобразованный в предыдущих блоках, смещается на заданное пользователем (уровень **COR1**) значение. Значение коррекции суммируется с входным сигналом или вычитается из входного сигнала, в зависимости от знака коэффициента коррекции.

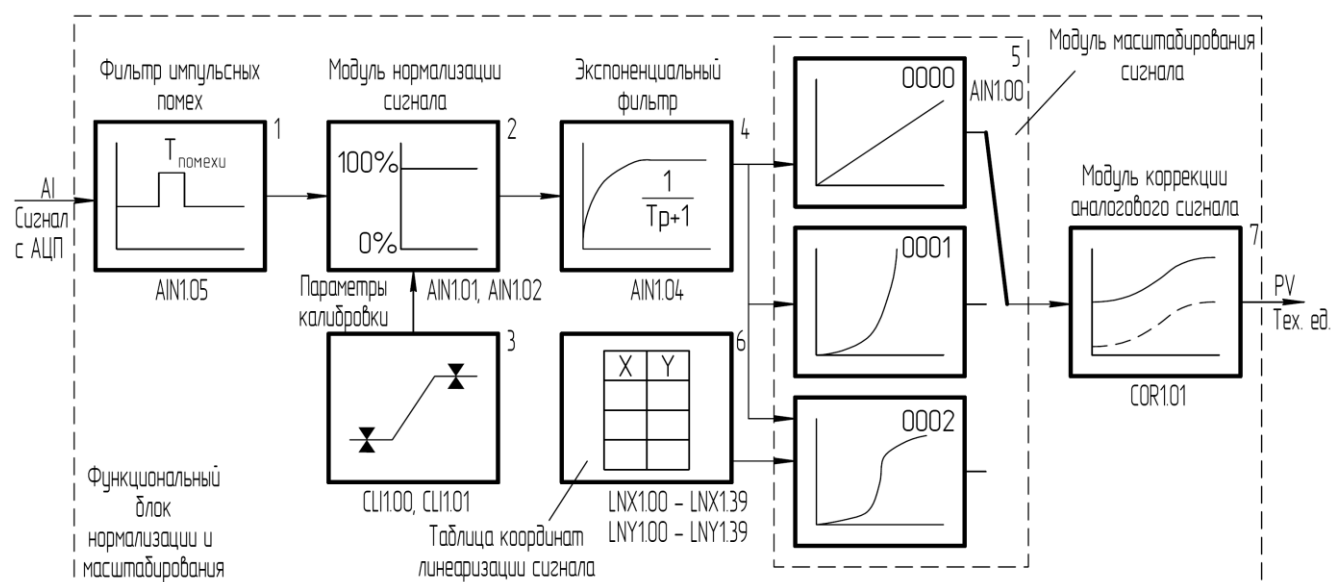


Рисунок 3.6.1 – Блок-схема функционального блока нормализации и масштабирования

### 3.6.3 Принцип работы функционального блока математических вычислений

После обработки входного сигнала AI функциональным блоком нормализации и масштабирования формируется значение измеряемой величины PV в технических единицах. Это значение может отображаться на дисплее передней панели, подаваться на компаратор, после чего – на соответствующий дискретный выход, а также – обрабатываться функциональным блоком.

В параметре настройки функционального блока математических вычислений (**FNC1.00**) пользователь выбирает, какую из функций необходимо использовать. Возможен вариант не использования функционального блока (параметр равен 0000).

При **FNC1.00 = 0001** функциональный блок математических вычислений переходит в режим интегратора (рисунок 3.6.2). Формула вычисления интегрального значения функционального блока представлена ниже:

$$F_{(FNC1.00=0001)} = \frac{k1_{(FNC1.02)}}{k2_{(FNC1.03)}} \cdot \int PV$$

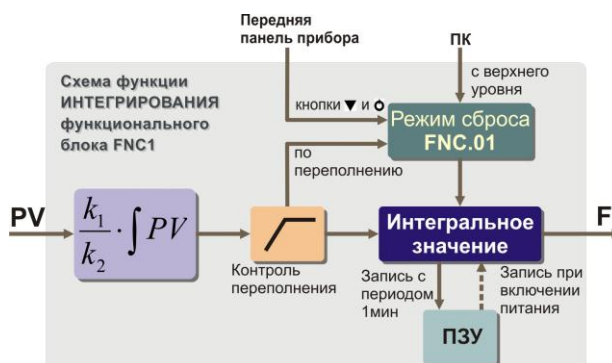


Рисунок 3.6.2 – Блок-схема функции интегрирования функционального блока математических вычислений

Входная величина интегрального блока (блок работает как счетчик) при значении коэффициентов  $k1=1$  и  $k2=1$  должна иметь единицы измерения “техн.ед/час”. Выход интегратора при этом будет в “техн.ед”. Если же входной параметр имеет другие единицы измерения, тогда интегратор масштабируется с помощью коэффициентов  $k1$  и  $k2$ . Например, нужно измерять количество жидкости по ее расходу, который измеряется в  $[i^3/i\ddot{t}]$ . Тогда, подбором коэффициентов  $k1=60$  и  $k2=1$  масштабируем интегратор, а на выходе получим количество жидкости в  $[i^3]$ .

В таблице 3.6.1 приведены значения коэффициентов  $k1$  и  $k2$  для основных единиц измерения параметра расхода. Функциональный блок предусматривает четыре возможных режима сброса интегральных значений (таблица 3.6.2).

Таблица 3.6.1 – Значение коэффициентов  $k1$  и  $k2$

	Единицы измерения входного параметра			
	тех.ед./час	тех.ед./мин	тех.ед./сек	тех.ед./сутки
$k1$	1	60	3600	1
$k2$	1	1	1	24

Таблица 3.6.2 – Режимы сброса интегральных значений

FNC1.01	Режим	Сброс клавишами “▼” + “○”	Сброс по переполнению	Сброс с ПК (регистры 8,9)
0000	Без сброса	–	–	+
0001	По переполнению	–	+	+
0002	По переполнению или клавишами “▼” + “○”	+	+	+
0003	Клавишами “▼” + “○”	+	–	+

### 3.6.4 Принцип работы блока сигнализации

Контроль выхода параметров за границы уставок сигнализации производится для величины PV и для выхода функционального блока математических вычислений F. Для каждого из этих параметров уставки минимума, максимума и гистерезис задаются на уровнях конфигурации этих параметров. Также эти уставки можно задавать через интерфейс в соответствующих регистрах. Соответствующие регистры указаны в таблице В.5.

Индикаторы на передней панели показывают сигнализацию того параметра, который выводится на цифровой дисплей.

Сигнализация может быть с квитированием и без. Если параметр отображения сигнализации выбран **ALRM.00=0001** (с квитированием), то при превышении измеряемой величиной уставок сигнализации в регистр состояния сигнализации записывается «1» и индикатор сигнализации начинает мигать. В регистре квитирования находится «0». Когда оператор заметил выход параметра за уставки сигнализации он может квитировать сигнал как с передней панели клавишей **[▲]** (в регистр квитирования «1» записывается автоматически), так и через интерфейс с верхнего уровня, записав в регистр состояние квитирования «1».

### 3.6.5 Принцип работы окна отображения

Окно отображения состоит из цифрового дисплея, индикаторов сигнализации и индикаторов дискретных выходов. Преобразователь БПВ1-10 является прибором с одним окном отображения, которое имеет собственные настройки цифрового дисплея в пунктах меню **WND1.00 - WND1.03**. В этом случае выбирается параметр, который будет выводиться на цифровой дисплей, положения запятой для выбранного параметра и способ отображения цифрового дисплея (постоянно светится или мигает).

### 3.6.6 Принцип работы логического устройства

Логическое устройство имеет следующие функции:

- компаратор (устройство сравнения);
- сигнализатор;
- двухпозиционное управление.

Настройки логического устройства производятся на уровне настройки дискретных выходов.

Принцип работы логического устройства показан на рисунке 3.6.3. В пункте меню **DOT1.01 (DOT2.01)** выбирается источник аналогового сигнала для управления дискретным выходом. На рисунке 3.6.3, для примера, источником управления первым дискретным выходом DO1 выбрана измеряемая величина PV, а для второго дискретного выхода – выход функционального блока математических вычислений.

В пункте меню **DOT1.00 (DOT2.00)** выбирается логика работы логического устройства. На рисунке 3.6.3 показано как работает компаратор - в зоне MIN-MAX и больше MAX. Для первого случая формируется на выходе логическая единица, когда входной сигнал находится между уставками MIN и MAX. Значение этих уставок задается в пунктах меню **DOT1.03..05 (DOT2.03..05)**. Во втором случае формируется единица на выходе тогда, когда входной сигнал превышает уставку MAX.

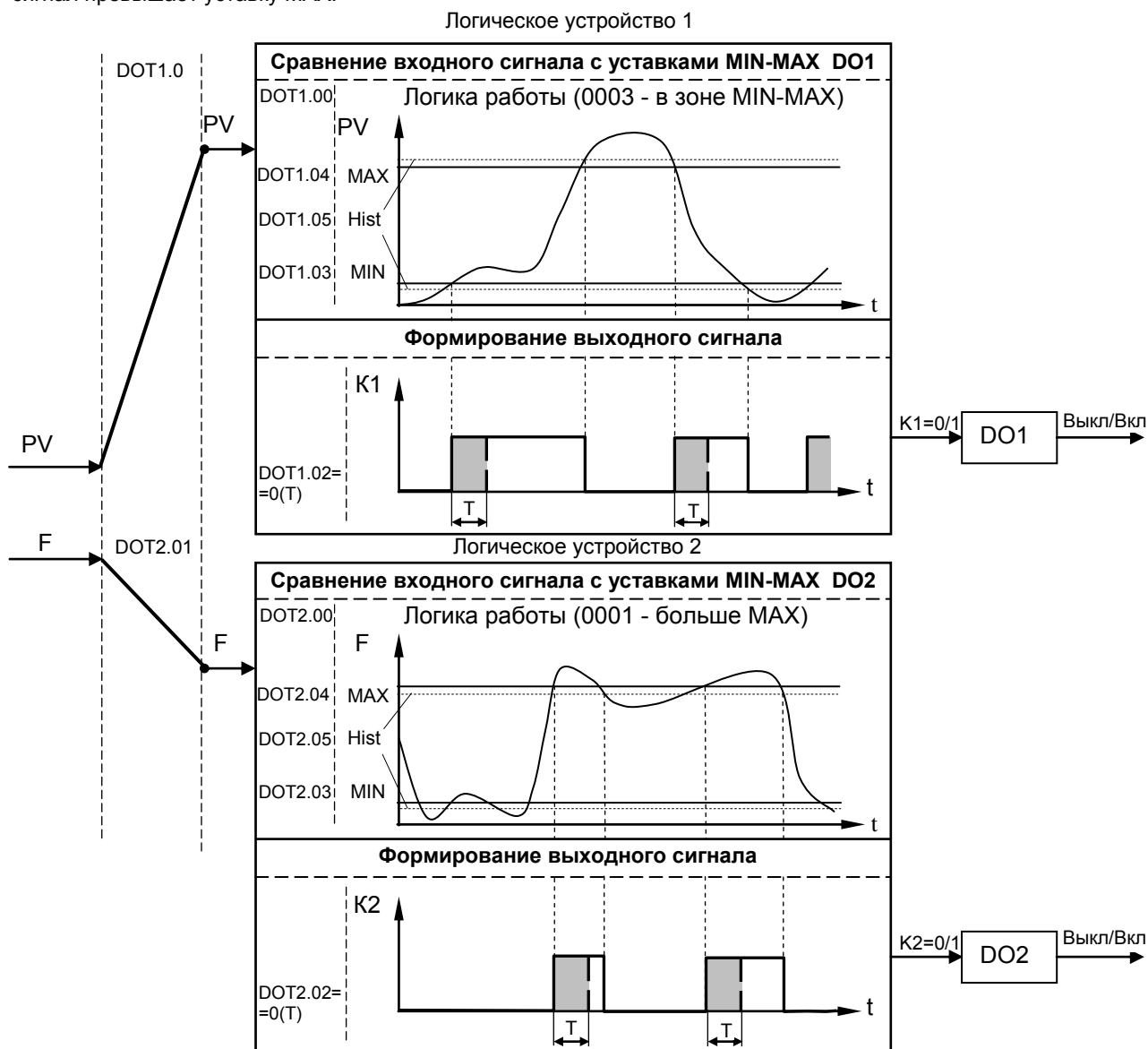


Рисунок 3.6.3 – Диаграмма работы логических устройств

Управлять логическим устройством (его отключением), обобщенной сигнализацией можно также через интерфейс. Выходной сигнал логического устройства может быть статическим или импульсным (динамическим) с заданной длиной импульса. При статическом выходном сигнале логическое устройство формирует логическую единицу на протяжении времени, когда параметр входит в зону заданную логикой работы. А при импульсном выходном сигнале длина выходного импульса задается в пункте меню **DOT1.02**. На рисунке 3.6.3 импульсный сигнал изображен серой заливкой со временем длительности импульса T.

Выход логического устройства (0/1) подается на дискретный выход, который формирует состояние реле ВЫКЛ/ВКЛ. Также значение выхода логического устройства записываются в регистры 2 и 3 (см. табл. В.5).

## 4. Использование по назначению

### 4.1 Эксплуатационные ограничения при использовании изделия

4.1.1 Место установки преобразователя БПВИ-10 должно отвечать следующим условиям:

- обеспечивать удобные условия для обслуживания и демонтажа;
- температура и относительная влажность окружающего воздуха должна соответствовать требованиям климатического исполнения изделия;
- окружающая среда не должна содержать токопроводящих примесей, а также примесей, которые вызывают коррозию деталей изделия;
- напряженность магнитных полей, вызванных внешними источниками переменного тока частотой 50 Гц или вызванных внешними источниками постоянного тока, не должна превышать 400 А/м;
- параметры вибрации должны соответствовать исполнению 5 согласно ГОСТ 22261.

4.1.2 При эксплуатации преобразователя необходимо исключить:

- попадание токопроводящей пыли или жидкости внутрь изделия;
- наличие посторонних предметов вблизи изделия, ухудшающих его естественное охлаждение.

4.1.3 Во время эксплуатации необходимо следить за тем, чтобы подсоединенные к изделию провода не переламывались в местах контакта с клеммами и не имели повреждений изоляции.

### 4.2 Подготовка изделия к использованию. Требования к месту установки

4.2.1 Освободите изделие от упаковки.

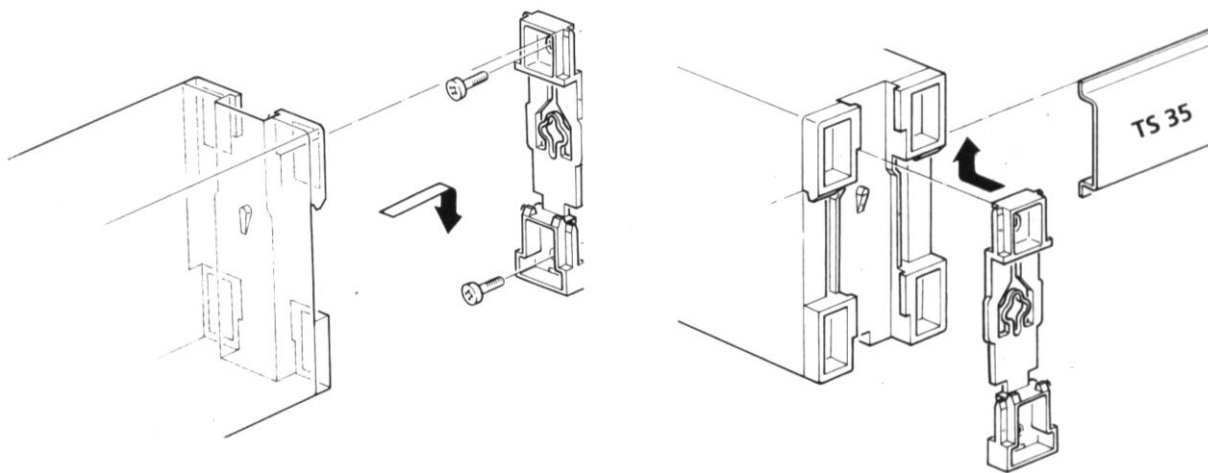
4.2.2 Перед началом монтажа блока необходимо выполнить внешний осмотр. При этом обратить особое внимание на чистоту поверхности, маркировки и отсутствие механических повреждений.

4.2.3 Преобразователь БПВИ-10 рассчитан на монтаж на вертикальной панели электрощитов. Варианты крепления прибора показаны на рисунке 4.2.1.

4.2.4 Прибор должен устанавливаться в закрытом взрывобезопасном и пожаробезопасном помещении. Используйте прибор при температуре и влажности, отвечающих требованиям и условиям эксплуатации, указанным в разделе 1.3.6 настоящей инструкции.

4.2.5 Не загромождайте пространство вокруг устройства для нормального теплообмена. Отведите достаточно места для естественной вентиляции устройства. Не закрывайте вентиляционные отверстия на корпусе устройства. Если прибор подвергается нагреванию, для его охлаждения до температуры ниже 70°C, используйте вентилятор.

4.2.6 Габаритные и присоединительные размеры преобразователя БПВИ-10 приведены в приложении А.



Вариант крепления на плоскость

Вариант крепления на DIN-рельс

Рисунок 4.2.1 – Схема вариантов крепления блока на щите

### 4.3 Соединение с внешними устройствами. Входные и выходные цепи

4.3.1 **ВНИМАНИЕ!!!** При подключении преобразователя БПВИ-10 соблюдать указания мер безопасности раздела 6.2 настоящей инструкции.

4.3.2 Кабельные связи, соединяющие преобразователь БПВИ-10, подключаются через клеммы соединительных разъемов в соответствии с требованиями действующих "Правил устройства электроустановок".

4.3.3 Подключение входов-выходов к преобразователю БПВИ-10 производят в соответствии со схемами внешних соединений, приведенных в приложении Б.

4.3.4 При подключении линий связи к входным и выходным клеммам принимайте меры по уменьшению влияния наведенных шумов: *используйте* входные и (или) выходные шумоподавляющие фильтры (в т.ч. сетевые),



шумоподавляющие фильтры для периферийных устройств, используйте внутренние цифровые фильтры аналогового входа преобразователя БПВІ-10.

4.3.5 Не допускается объединять в одном кабеле (жгуте) цепи, по которым передаются аналоговые, интерфейсные сигналы и сильноточные сигнальные или сильноточные силовые цепи. Для уменьшения наведенного шума отделите линии высокого напряжения или линии, проводящие значительные токи, от других линий, а также избегайте параллельного или общего подключения с линиями питания при подключении к выводам.

4.3.6 Необходимость экранирования кабелей, по которым передается информация, зависит от длины кабельных связей и от уровня помех в зоне прокладки кабеля. Рекомендуется использовать изолирующие трубки, каналы, лотки или экранированные линии.

4.3.7 Применение экранированной витой пары в промышленных условиях является предпочтительным, поскольку обеспечивает получение высокого соотношения сигнал/шум и защиту от синфазной помехи.

4.3.8 Подключайте стабилизаторы или шумоподавляющие фильтры к периферийным устройствам, генерирующим электромагнитные и импульсные помехи (в частности, моторам, трансформаторам, соленоидам, магнитным катушкам и другим устройствам, имеющим излучающие компоненты).

#### 4.4 Подключение электропитания блоков

4.4.1 **ВНИМАНИЕ!!!** При подключении электропитания преобразователей БПВІ-10 соблюдать указания мер безопасности раздела 6.2 настоящего руководства.

4.4.2 Для обеспечения стабильной работы оборудования колебания напряжения и частоты питающей электросети должны находиться в пределах технических требований, указанных в разделе 1.3, а для каждого составляющего компонента системы – в соответствии с их руководствами по эксплуатации. При необходимости, для непрерывных технологических процессов, должна быть предусмотрена защита от отключения (или выхода из строя) системы подачи электропитания – установкой источников бесперебойного питания.

4.4.3 Для блоков БПВІ-10 с исполнением для питания от сети переменного тока 220В провода электропитания сети переменного тока 220В подключаются разъемным соединителем, расположенным на верхней панели прибора.

4.4.4 Устанавливая шумоподавляющий фильтр (сигнальный или сетевой), обязательно уточните его параметры (используемое напряжение и пропускаемые токи). Располагайте фильтр как можно ближе к прибору.

#### 4.5 Конфигурация прибора

4.5.1 Преобразователи БПВІ-10 конфигурируются при помощи передней панели прибора или через гальванически разделенный интерфейс RS-485 (протокол ModBus), что позволяет также использовать прибор в качестве удаленного устройства при работе в современных сетях управления и сбора информации.

4.5.2 Параметры конфигурации преобразователя БПВІ-10 сохраняются в энергонезависимой памяти.

4.5.3 Программа конфигурации преобразователя БПВІ-10 должна быть составлена заранее и оформлена в виде таблицы (см. приложение Г), что избавит пользователя от ошибок при вводе параметров конфигурации.

4.5.4 Назначение элементов передней панели, назначение светодиодных индикаторов и клавиш представлено в соответствующих разделах главы 3. Порядок конфигурации изложен ниже в разделе 4.7.

#### 4.6 Режим РАБОТА

Прибор переходит в этот режим всякий раз, когда включается питание. Из этого режима можно перейти в режим **КОНФИГУРИРОВАНИЕ**. Диаграмма режимов работы и настройки преобразователя БПВІ-10 приведена на рисунке 4.6.1.

В процессе работы можно осуществлять мониторинг, т.е. визуально отслеживать измеряемую величину (текущее или накопленное значения). Кроме того, можно отслеживать на светодиодных индикаторах сигналы технологической сигнализации при превышении верхнего или нижнего пределов отклонения. Так же с помощью соответствующих светодиодных индикаторов можно наблюдать за состоянием дискретных выходов.

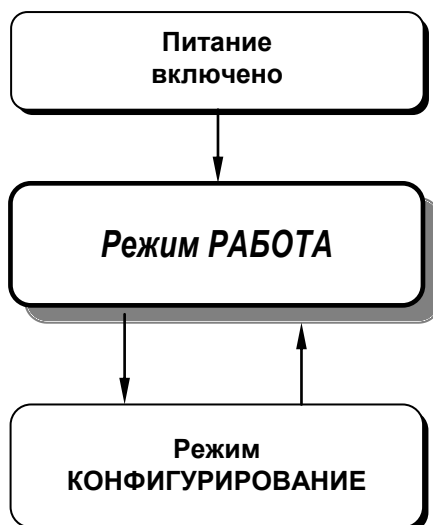


Рисунок 4.6.1 – Диаграмма режимов работы и настройки преобразователя БПВІ-10

## 4.7 Режим КОНФИГУРИРОВАНИЕ

4.7.1 С помощью этого режима вводят параметры и константы прибора, параметры сигнализации отклонений, параметры фильтра, параметры задания типа входа, типа управления, параметры сетевого обмена, параметры калибровки, параметры выходов и системные параметры.

4.7.2 Параметры разделены по группам, каждая из которых называется "уровень". Каждое заданное значение (элемент настройки) в этих уровнях называется "параметром". Параметры, используемые в преобразователе БПВ-10, сгруппированы в 13 уровней и представлены на диаграмме (рисунок 4.7.1).

4.7.3 Вызов уровня конфигурации и настроек осуществляется из режима РАБОТА длительным, более 3-х секунд, нажатием клавиши [⏻].

4.7.4 После этого на дисплей ПАРАМЕТР выводится меню ввода пароля: «P 00».

4.7.5 С помощью клавиш программирования [▲] и [▼] ввести пароль: «P 02» и кратковременно нажать клавишу [⏻].

4.7.6 На цифровом дисплее появится название уровня конфигурации: AIN1...SAVE - «P in 1»...«SAVE».

4.7.7 После выбора нужного уровня нужно нажать кратковременно клавишу подтверждения [⏻].

4.7.8 Выбрав необходимый пункт меню клавишами [▲] и [▼], для модификации параметра необходимо снова кратковременно нажать клавишу [⏻].

4.7.9 На цифровом дисплее в мигающем режиме выведется значение параметра выбранного пункта меню: например, «0001».

4.7.10 С помощью клавиш программирования [▲] и [▼], при необходимости, произвести изменение значения выбранного параметра, кратковременно нажать клавишу [⏻] – прибор снова перейдет в режим конфигурации – на цифровом дисплее появится номер прежнего выбранного пункта меню.

4.7.11 С помощью клавиш программирования [▲] и [▼] установить следующий необходимый для изменения пункт меню, и т.д. пока все необходимые параметры на данном уровне конфигурации не будут изменены.

4.7.12 Для того, чтобы вернуться к выбору уровня конфигурации необходимо нажать клавишу [⏻] и удерживать ее более 3-х секунд.

4.7.13 Далее выбрать следующей уровень конфигурации, который нужно изменить. Повторить пункт 7 –12. И так до тех пор, пока не будут изменены все нужные уровни конфигурации.

4.7.14 Вызвать уровень SAVE «SAVE» и сохранить все измененные значения в энергонезависимой памяти. При сохранении параметров в энергонезависимой памяти выход из уровня конфигурации осуществляется автоматически.

4.7.15 Если измененные параметры не сохраняются в энергонезависимой памяти (параметры сохраняются в оперативной памяти) выход из режима конфигурации осуществляется длительным, более 3-х секунд, нажатием клавиши [⏻] или по истечении времени 2-х минут.

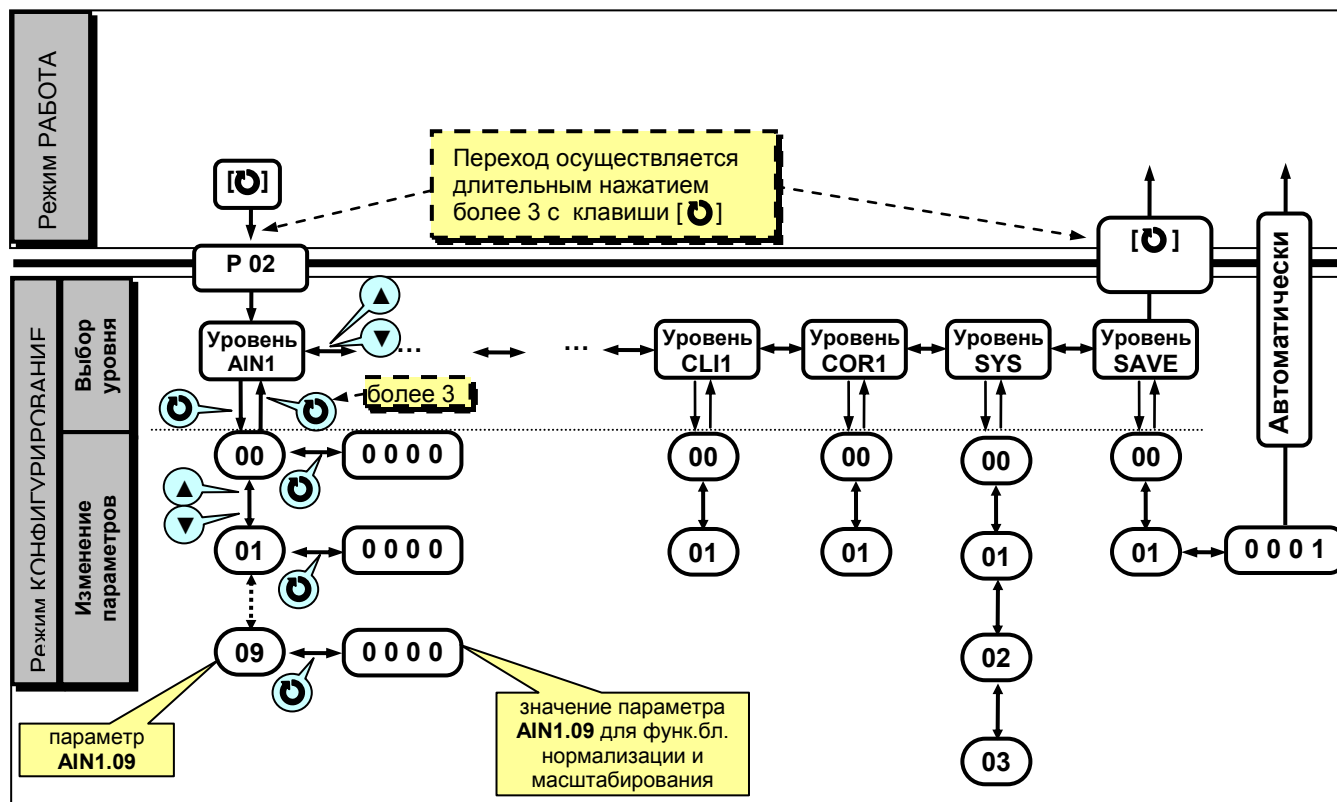


Рисунок 4.7.1 - Диаграмма уровней конфигурации и настроек

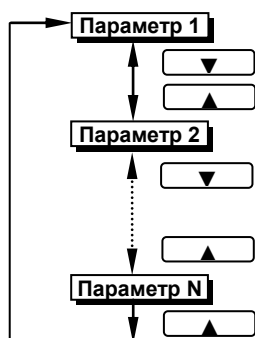
## 4.8 Назначение уровней конфигурации

Таблица 4.8.1 Назначение и индикация уровней конфигурации

Назначение уровня	Название	Индикация
Настройка параметров первого функционального блока нормализации и масштабирования	AIN1	Ain1
Настройка параметров функционального блока	FNC1	Fnc1
Настройка параметров дискретного выхода DO1	DOT1	dot1
Настройка параметров дискретного выхода DO2	DOT2	dot2
Настройка параметров окна отображения	WND1	wnd1
Настройка параметров сигнализации	ALRM	ALrn
Абсциссы (X) опорных точек линеаризации сигнала подаваемого на первый функциональный блок нормализации и масштабирования	LNx1	Ln̄1
Ординаты (Y) опорных точек линеаризации сигнала подаваемого на первый функциональный блок нормализации и масштабирования	LNy1	Ln̄y1
Калибровка сигнала подаваемого на первый функциональный блок нормализации и масштабирования	CL1	CL1
Коррекция сигнала подаваемого на первый функциональный блок нормализации и масштабирования	COR1	Cor1
Общие параметры	SYS	SYS
Сохранение параметров	SAVE	SAvE
Загрузка параметров	LOAD	LoAd

В дальнейшем по тексту руководства идет ссылка на параметр в виде XXXX.YY (например ALRM.00), где XXXX – название УРОВНЯ, а YY – номер пункта меню (смотри рисунок 4.7.1).

### 4.8.1 Выбор параметров



- Для перехода из режима выбора уровня в режим выбора параметра выбранного уровня необходимо нажать клавишу [⏏].
- Для выбора параметров на каждом уровне необходимо использовать клавиши [▲], [▼].
- При каждом нажатии клавиш происходит переход к следующему или предыдущему параметру.
- При нажатии клавиши [▲] на последнем параметре, произойдет переход на первый параметр (параметр с номером 0).
- Для подтверждения выбора параметра необходимо снова нажать клавишу [⏏].

### 4.8.2 Фиксирование настроек

- Чтобы изменить настройки параметров или установки, пользуйтесь клавишами [▲] или [▼], а затем нажмите клавишу [⏏]. В результате настройка будет зафиксирована.
- Необходимо помнить, что фиксация изменений происходит только по нажатии клавиши [⏏].
- Если на уровне конфигурации и настроек был вызван параметр для модификации, и не нажималась ни одна из клавиш в течение около 2-х минут, прибор перейдет в режим РАБОТА. Даже если параметр был модифицирован и не нажималась клавиша [⏏], то в течение около 2-х минут, прибор перейдет в режим РАБОТА и изменение не будет зафиксировано.
- Необходимо помнить, что после проведения модификации необходимо произвести запись параметров (коэффициентов) в энергонезависимую память (см. раздел 4.9), в противном случае введенная информация не будет сохранена при отключении питания прибора.

## 4.9 Запись параметров в энергонезависимую память

### Параметр SAVE.01. Сохранение параметров

Таблица 4.9.1 – Запись параметров в энергонезависимую память

Значение параметра SAVE.01	Выполняемая операция
0000	Запись параметров в энергонезависимую память <i>не производится</i>
0001	Запись параметров в энергонезависимую память <i>производится</i> следующим образом: 1) Произвести модификацию всех необходимых параметров. 2) Установить значение параметра SAVE.01= 0001. 3) На цифровом дисплее появятся символы "SAVE", указывая о том, что происходит операция записи в энергонезависимую память. 4) После указанных операций будет произведена запись всех модифицированных параметров в энергонезависимую память. После проведения записи параметров прибор перейдет в режим <b>РАБОТА</b> . После записи параметр SAVE.01 автоматически устанавливается в 0000.

## 4.10 Загрузка параметров

После сохранения пользовательских параметров на уровне конфигурации SAVE, есть возможность вернуться к сохраненным настройкам и калибровочным коэффициентам на уровне LOAD.01. Также всегда можно возвратиться к настройкам прибора, записанным на предприятии-изготовителе, с возвращением к первоначальной калибровке аналоговых входов и выходов (LOAD.02).

Таблица 4.10.1 – Загрузка параметров

Параметр	Назначение параметра	Значение параметра	Примечание
LOAD.00	Разрешение программирования по сети ModBus	0000	Программирование запрещено
		0001	Программирование разрешено
LOAD.01	Загрузка пользовательских настроек и калибровочных коэффициентов	0000	<i>не производится</i>
		0001	Загрузка пользовательских настроек
LOAD.02	Загрузка заводских настроек и калибровочных коэффициентов	0000	<i>не производится</i>
		0001	Загрузка заводских настроек

# 5. Калибровка и проверка прибора

Калибровка прибора осуществляется:

- На заводе-изготовителе при выпуске прибора,
- Пользователем:
  - при смене типа датчика,
  - при подготовке к поверке (калибровке).

## 5.1 Калибровка узла преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности

5.1.1 Для проведения наладки подключите блок по схеме приложения Б.2

5.1.2 Установить переключки согласно с таблицами 5.1.1 и 5.1.2 Отключить линейризацию (установить переключки J3 в положение [1-2]).

5.1.3 Установить на задатчике сигнала М значение равное 0 мГн.

- для диапазона входного сигнала 0 – 10 мГн необходимо вращая потенциометр RP1 выставить на выходе блока сигнал равный началу выходного сигнала (0 мА для сигналов 0-5 мА, 0-20 мА и 0-10 В и 4 мА для сигнала 4-20мА).

- для диапазона входного сигнала -10 – 10 мГн необходимо вращая потенциометр RP1 выставить на выходе блока сигнал равный середине шкалы выходного сигнала (2,5 мА для сигнала 0-5 мА, 10 мА для сигналов 0-20 мА и 0-10 В и 12 мА для сигнала 4-20мА).

5.1.4 Установить на задатчике сигнала М значение равное 10 мГн. Вращая потенциометр R8 выставить на выходе блока сигнал равный концу шкалы выходного сигнала (5 мА для сигнала 0-5 мА, 20 мА для сигналов 0-20 мА, 4-20 мА и 0-10 В)

5.1.5 Для сигнала 0-10 В установить на клеммах 14-15, термостабильный резистор на 500 Ом.

5.1.6 Для более точной калибровки повторить пункты 5.1.3 и 5.1.4 несколько раз.

5.1.7 Если входной сигнал необходимо линейаризовать то необходимо установить перемычки J3 в положение [2-3]) после чего потенциометром R48 установить необходимый наклон характеристики преобразователя. Изменяя индуктивность на магазине M1, установить значение равное 50% от диапазона изменения входного сигнала, потенциометром R46 установить необходимое значение выходного сигнала. Изменяя индуктивность на магазине M1, установить значение равное 75% от диапазона изменения входного сигнала, потенциометром R42 установить необходимое значение выходного сигнала. Изменяя индуктивность на магазине M1, установить значение равное 100% от диапазона изменения входного сигнала, потенциометром R39 установить необходимое значение выходного сигнала.

5.1.8 Определите основную погрешность блока.

5.1.9 Если не удастся наладить блок, или пульсация, сопротивление изоляции не отвечают техническим характеристикам, блок подлежит ремонту.

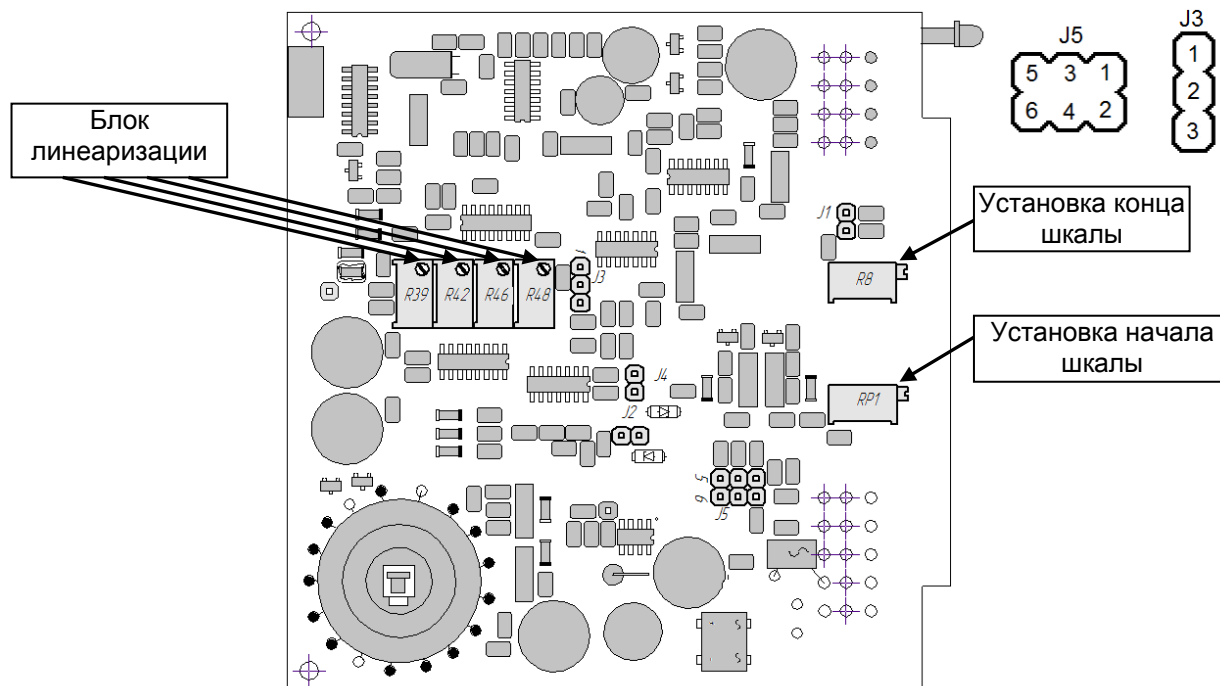


Рисунок 5.1.1 - Схема расположения органов регулирования и элементов настройки БПВИ-10

Таблица 5.1.1 - Настройка прибора на диапазон изменения входного сигнала

Тип входного сигнала	Положение перемычек	
	J1	J2
от 0 мГн до 10 мГн	1-2	1-2
от -10 мГн до +10 мГн	----	---

Таблица 5.1.2 - Настройка прибора на диапазон изменения выходного сигнала

Тип выходного сигнала	J4	J5
	от 0 мА до 5 мА	---
от 0 мА до 20 мА	---	3-4
от 4 мА до 20 мА	1-2	5-6

**Примечание.** При заказе типа выходного сигнала от 0 до 10В в комплекте с прибором поставляется точный термостабильный резистор сопротивлением 500 Ом который нужно включить параллельно выходу блока, а выходной сигнал блока должен быть настроен на диапазон 0 – 20 мА.

## 5.2 Калибровка узла индикации и управления

5.2.1 Подключите к преобразователю магазин комплексной взаимной индуктивности (приложение Б.2).

5.2.2 В режиме КОНФИГУРИРОВАНИЕ установите параметр **CL11.00** "Калибровка нуля сигнала, подаваемого на функциональный блок нормализации и масштабирования".

5.2.3 Установите на магазине M1 значение индуктивности, равное начальному значению входного сигнала.

5.2.4 Нажимая клавиши [▲] или [▼] установите на дисплее прибора значение в технических единицах, соответствующее 0%. Нажмите клавишу [O].

5.2.5 В режиме конфигурации установите параметр **CL11.01** "Калибровка максимума сигнала, подаваемого на функциональный блок нормализации и масштабирования".

5.2.6 Установите на магазине M1 значение индуктивности, равное конечному значению входного сигнала.

5.2.7 Нажимая клавиши [▲] или [▼] установите на дисплее прибора значение в технических единицах, соответствующее 100%. Нажмите клавишу [O].

5.2.8 Для более точной калибровки канала повторите указанные выше операции (п.5.2.2 – 5.2.7) несколько раз.

5.2.9 В процессе калибровки не требуется точного равенства сигналов 0% и 100% диапазона. Например, можно проводить калибровку для сигналов 2% и 98% диапазона. Важно лишь то, чтобы по цифровому индикатору установить значение, максимально близкое к установленному значению входного сигнала.

**Необходимо помнить**, что после проведения калибровки необходимо произвести запись параметров в энергонезависимую память, в противном случае введенная информация не будет сохранена при отключении питания прибора.

### 5.3 Настройка блока линеаризации узла преобразования сигнала датчика взаимной индуктивности

5.3.1 Узел линеаризации предназначен для коррекции нелинейности первичного преобразователя.

5.3.2 Настройка узла линеаризации осуществляется только с первичным преобразователем, на который подается реальный сигнал. При этом с помощью регулирующих элементов по опорным точкам контролируемый выходной сигнал из БПВИ-10 устанавливается равным действительному значению.

5.3.3 Потенциометром R48 установите необходимый наклон характеристики преобразователя.

5.3.4 Изменяя индуктивность на магазине M1, установить значение равное 50% от диапазона изменения входного сигнала, потенциометром R46 установите необходимое значение выходного сигнала.

5.3.5 Изменяя индуктивность на магазине M1, установить значение равное 75% от диапазона изменения входного сигнала, потенциометром R42 установите необходимое значение выходного сигнала.

5.3.6 Изменяя индуктивность на магазине M1, установить значение равное 100% от диапазона изменения входного сигнала, потенциометром R39 установите необходимое значение выходного сигнала.

Таблица 5.3.1 - Включение линеаризации в приборе

Линеаризация сигнала	Положение переключателя
	J3
Линеаризация сигнала выключена	1-2
Линеаризация сигнала включена	2-3

### 5.4 Линеаризация отображения сигнала аналогового входа

Функция линеаризации реализована в функциональном блоке нормализации и масштабирования. Линеаризация дает возможность правильного физического представления нелинейных регулируемых и измеряемых параметров.

При индикации линеаризуемой величины, определяющими параметрами являются нижний предел и верхний предел размаха шкалы (процентное отношение к диапазону измерения), положение десятичного разделителя, а также эквидистантные опорные точки линеаризации. Кривая линеаризации имеет «преломления» в опорных точках.

#### 5.4.1 Параметры линеаризации

Например, параметры линеаризации функционального блока нормализации масштабирования следующие:

##### Конфигурация первого и второго блока

AIN1.00	=0009 - Тип шкалы - линеаризованная
AIN1.06	Количество участков линеаризации
AIN1.03	Положение десятичного разделителя при индикации

##### Абсциссы опорных точек линеаризации

LNX1.00	Абсцисса начального значения (в % от входного сигнала)
LNX1.01	Абсцисса 01-го участка
LNX1.02	Абсцисса 02-го участка
.....	
LNX1.38	Абсцисса 38-го участка
LNX1.39	Абсцисса 39-го участка

##### Ординаты опорных точек линеаризации

LYN1.00	Ордината начального значения (сигнал в тех. ед. от -9999 до 9999)
LYN1.01	Ордината 01-го участка
LYN1.02	Ордината 02-го участка
.....	
LYN1.38	Ордината 38-го участка
LYN1.39	Ордината 39-го участка

#### 5.4.2 Определение опорных точек линеаризации

##### 5.4.2.1 Определение количества участков линеаризации

После определения необходимого количества участков линеаризации необходимо задать это значение в параметре **AIN1.06**. Пределы изменения параметра **AIN1.06** - от 0000 до 0039. Децимальный разделитель (запятая) для уровня **LYN1** берется с уровня настройки функционального блока нормализации и масштабирования **AIN1.03**.

Выбор необходимого количества участков линеаризации производится из соображения обеспечения необходимой точности измерения.

#### 5.4.2.2 Определение значений опорных точек линеаризации

Для каждого значения индицируемого входного сигнала  $Y_i$  (в технических единицах от  $-9999$  до  $9999$  с учетом десятичного разделителя) вычислить соответствующую физическую величину из соответствующих функциональных (градировочных) таблиц. Это можно сделать также графически из соответствующей кривой (при необходимости интерполировать) и задать значение для соответствующей опорной величины входного физического сигнала  $X_i$  (в %, от  $00,00\%$  до  $99,99\%$ ).

#### 5.4.3 Пример линеаризации сигналов

Пример

Линеаризация сигнала, подаваемого на функциональный блок нормализации и масштабирования, представленная графически (кривой)

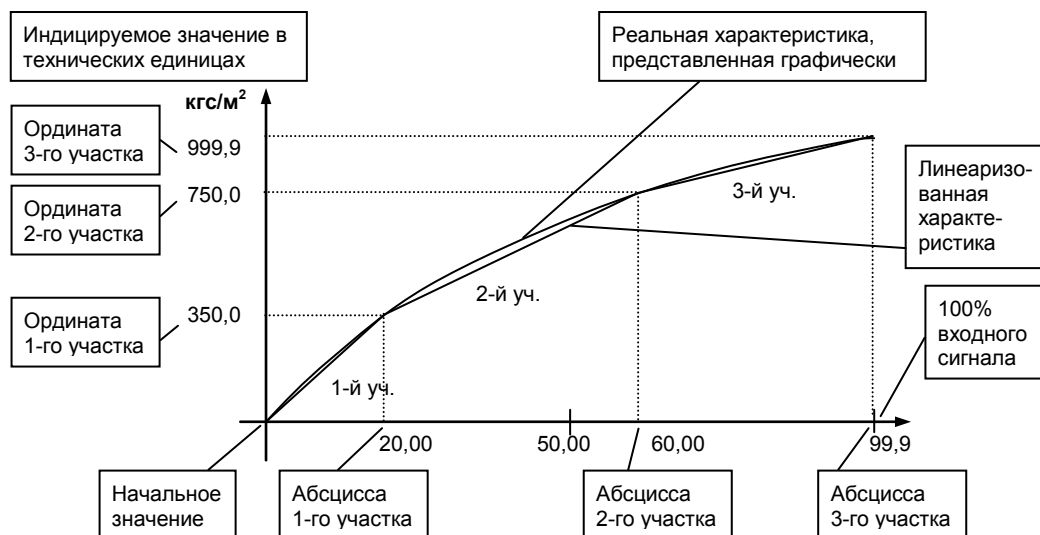


Рисунок 5.4.1 - Линеаризация сигнала, подаваемого на функциональный блок нормализации и масштабирования, представленная графически (кривой)

Конфигурируемые параметры для примера 1:

AIN1.00 = 0009	LNX1.00 = 00,00	LNy1.00 = 0000 (индицируется «000,0»)
AIN1.06 = 0003	LNX1.01 = 20,00	LNy1.01 = 3500 (индицируется «350,0»)
AIN1.03 = 000,0	LNX1.02 = 60,00	LNy1.02 = 7500 (индицируется «750,0»)
	LNX1.03 = 99,99	LNy1.03 = 9999 (индицируется «999,9»)

## 6. Техническое обслуживание

### 6.1 Общие указания

6.1.1 Техническое обслуживание - комплекс работ, которые проводятся периодически в плановом порядке на работоспособном блоке с целью предотвращения отказов, продления его срока службы за счет выявления и устранения предотказного состояния для поддержания нормальных условий эксплуатации.

6.1.2 Техническое обслуживание заключается в проведении работ по контролю технического состояния и последующему устранению недостатков, выявленных в процессе контроля; профилактическому обслуживанию, выполняемому с установленной периодичностью, длительностью и в определенном порядке; устранению отказов, выполнение которых возможно силами персонала, выполняющего техническое обслуживание.

### 6.2 Меры безопасности

**6.2.1 Пренебрежение мерами предосторожности и правилами эксплуатации может стать причиной травмирования персонала или повреждения оборудования!**

**6.2.2 Для обеспечения безопасного использования оборудования неукоснительно выполняйте указания данной главы!**

6.2.3 К эксплуатации изделия допускаются лица, имеющие разрешение для работы на электроустановках напряжением до 1000 В и изучившие руководство по эксплуатации в полном объеме.

6.2.4 Эксплуатация прибора разрешается при наличии инструкции по технике безопасности, утвержденной предприятием-потребителем в установленном порядке и учитывающей специфику применения прибора на конкретном объекте. При эксплуатации необходимо соблюдать требования действующих правил ПТЭ и ПТБ для электроустановок напряжением до 1000В.

6.2.5 Все монтажные и профилактические работы должны проводиться при отключенном электропитании.

6.2.6 Запрещается подключать и отключать соединители при включенном электропитании.

6.2.7 Тщательно производите подключение с соблюдением полярности выводов. Неправильное подключение или подключение разъемов при включенном питании может привести к повреждению электронных компонентов прибора.

6.2.8 Не подключайте неиспользуемые выводы.

6.2.9 При разборке прибора для устранения неисправностей прибор должен быть отключен от сети электропитания.

6.2.10 При извлечении прибора из корпуса не прикасайтесь к его электрическим компонентам и не подвергайте внутренние узлы и части ударам.

6.2.11 Располагайте прибор как можно далее от устройств, генерирующих высокочастотные излучение (например, ВЧ-печи, ВЧ-сварочные аппараты, машины, или приборы, использующие импульсные напряжения) во избежание сбоев в работе.

### **6.3 Порядок технического обслуживания**

6.3.1 В зависимости от регулярности проведения техническое обслуживание должно быть:

а) периодическим, которое выполняется через календарные промежутки времени;

б) адаптивным, которое выполняется по необходимости, то есть, в зависимости от фактического состояния прибора и наличия свободного обслуживающего персонала.

6.3.2 Устанавливаются такие виды технического обслуживания:

а) техническое обслуживание при хранении, которое заключается в переконсервации прибора при достижении предельного срока консервации во время хранения в соответствии с требованиями эксплуатационной документации;

б) техническое обслуживание при транспортировке, которое заключается в подготовке прибора к транспортированию, демонтаже из технологического оборудования и упаковке перед транспортированием;

в) техническое обслуживание при эксплуатации, которое заключается в подготовке прибора перед вводом в эксплуатацию, в процессе ее эксплуатации и в периодической проверке работоспособности прибора.

6.3.3 Периодическое техническое обслуживание при эксплуатации прибора устанавливается потребителем с учетом интенсивности и условий эксплуатации, но не реже чем один раз в год. Для преобразователей БПВ-10 целесообразна ежеквартальная периодичность технического обслуживания при эксплуатации.

6.3.4 Периодическое обслуживание должно проводиться в следующем порядке:

а) провести работы, которые выполняются при техническом осмотре;

б) проверить сопротивление изоляции;

в) проверить работоспособность преобразователя.

6.3.5 Технический осмотр прибора выполняется обслуживающим персоналом в следующем порядке:

а) перед началом смены следует провести внешний осмотр прибора. Особое внимание следует обратить на чистоту поверхности, маркировку и отсутствие механических повреждений.

б) проверить надежность крепления прибора;

в) проверить техническое состояние проводов (кабелей) на целостность и защищенность от механических повреждений.

## **7. Хранение и транспортирование**

### **7.1 Условия хранения изделия**

7.1.1 Срок хранения в потребительской таре - не меньше 1 года.

7.1.2 Изделие должно храниться в сухом и вентилируемом помещении при температуре окружающего воздуха от минус 4°C до плюс 70°C и относительной влажности от 30 до 80% (без конденсации влаги). Данные требования являются рекомендуемыми.

7.1.3 Воздух в помещении не должен содержать пыли и примеси агрессивных паров и газов, вызывающих коррозию (в частности: газов, содержащих сернистые соединения или аммиак).

7.1.4 В процессе хранения или эксплуатации не кладите тяжелые предметы на прибор и не подвергайте его никакому механическому воздействию, так как устройство может деформироваться и повредиться.

### **7.2 Требования к транспортированию изделия и условия, при которых оно должно осуществляться**

7.2.1 Транспортирование прибора в упаковке предприятия-изготовителя осуществляется всеми видами транспорта в крытых транспортных средствах. Транспортирование самолетами должна выполняться только в отапливаемых герметизированных отсеках.

7.2.2 Прибор должен транспортироваться в климатических условиях, которые соответствуют условиям хранения 5 согласно ГОСТ 15150, но при давлении не ниже 35,6 кПа и температуре не ниже минус 40 °C или в условиях 3 при морских перевозках.

7.2.3 Во время грузо-разгрузочных работ и транспортировании запечатанный прибор не должен подвергаться резким ударам и влиянию атмосферных осадков. Способ размещения на транспортном средстве должен исключать перемещение прибора.

7.2.4 Перед распаковыванием после транспортирования при отрицательной температуре прибор необходимо выдержать в течение 3 часов в условиях хранения 1 согласно ГОСТ 15150.



---

## 8. Гарантии изготовителя

8.1 Производитель гарантирует соответствие прибора техническим условиям ТУ У 33.2-13647695-008:2006. При не соблюдении потребителем требований условий транспортирования, хранения, монтажа, наладки и эксплуатации, указанных в настоящем руководстве, потребитель лишается права на гарантию.

8.2 Гарантийный срок эксплуатации - 5 лет со дня отгрузки изделия. Гарантийный срок эксплуатации изделий, которые поставляются на экспорт - 18 месяцев со дня проследования их через государственную границу Украины.

8.3 По договоренности с потребителем предприятие-изготовитель осуществляет послегарантийное техническое обслуживание, техническую поддержку и технические консультации по всем видам своей продукции.

---

## Приложения

### Приложение А. Габаритные и присоединительные размеры

Размер индикаторов:



Дисплей ПАРАМЕТР

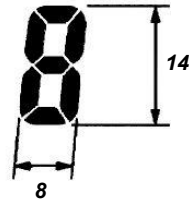


Рисунок А.1 – Внешний вид передней панели преобразователя БПВІ-10

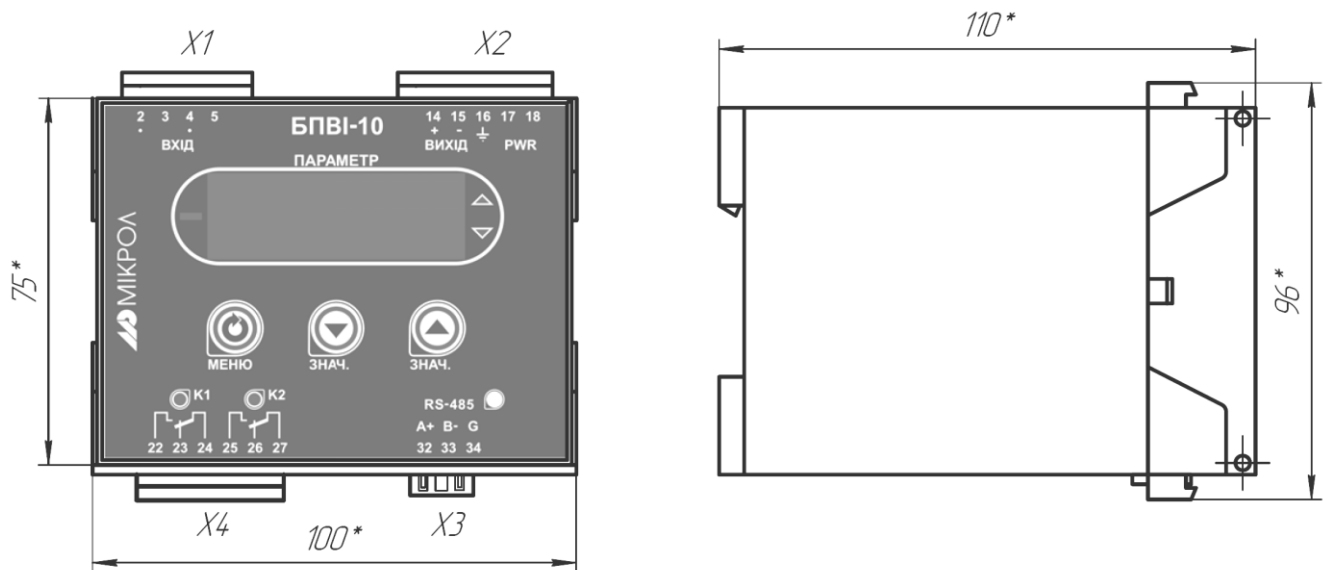


Рисунок А.2 - Габаритные размеры

## Приложение Б. Подключение прибора. Схема внешних соединений

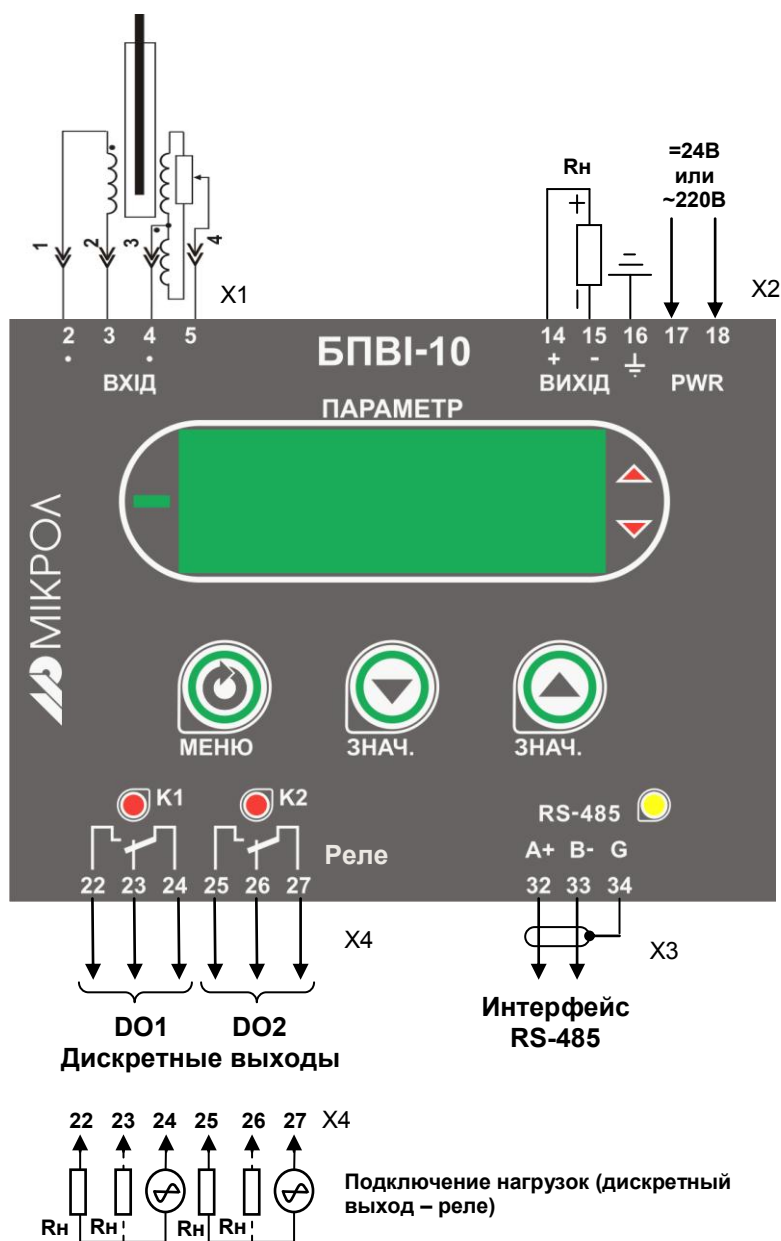


Рисунок Б.1 – Схема внешних соединений преобразователя БПВІ-10

### Примечания.

1. Неиспользуемые клеммы соединительных разъемов преобразователя не подключать.

## Б.1 Схема подключения интерфейса RS-485

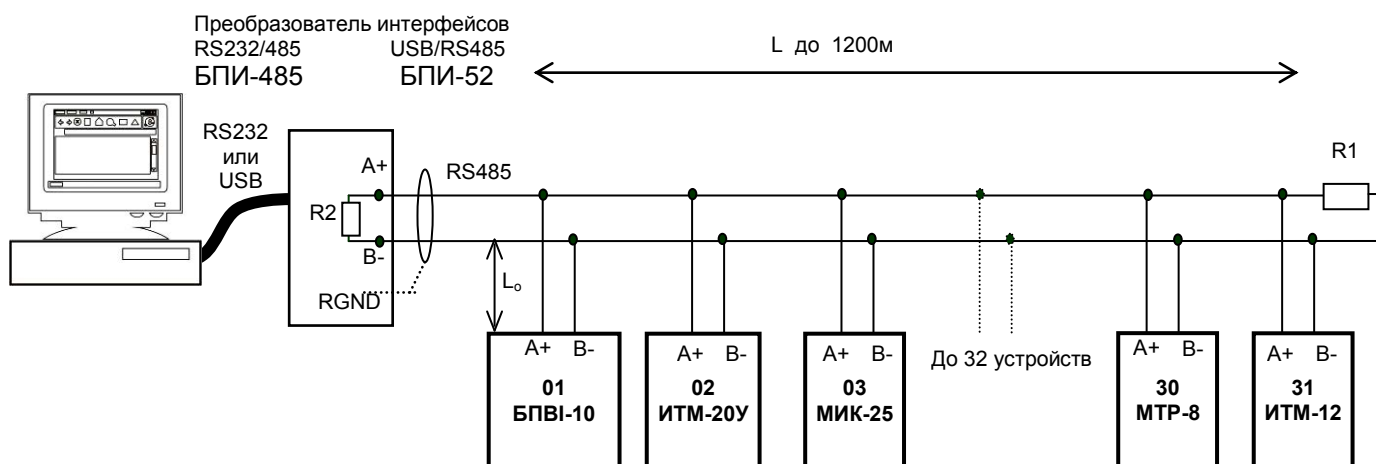


Рисунок Б.2 - Организация интерфейсной связи между ЭВМ и устройствами

1. К ЭВМ может быть подключено до 32 устройств, включая преобразователь интерфейсов БПИ-485 или БПИ-52.
2. Общая длина кабельной линии связи не должна превышать 1200 м.
3. В качестве кабельной линии связи предпочтительно использовать экранированную витую пару.
4. Длина ответвлений  $L_o$  должна быть как можно меньшей.
5. К интерфейсным входам приборов, расположенным в крайних точках соединительной линии, необходимо подключить два терминальным резистора сопротивлением 120 Ом (R1 и R2). Подключение резисторов к контролерам №№ 01 – 30 не требуется. Подключение терминальных резисторов в блоке преобразования интерфейсов БПИ-485 или БПИ-52 см. в РЭ на БПИ-485 или БПИ-52. Подключение терминальных резисторов в БПВІ-10 см. рисунок Б.3.

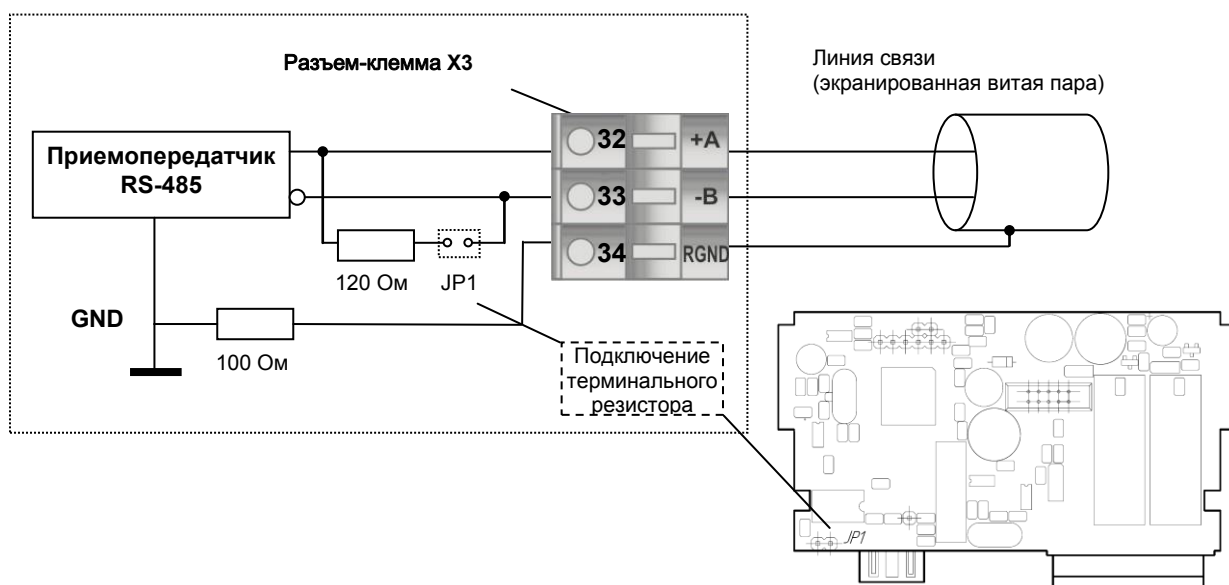


Рисунок Б.3 - Рекомендуемая схема подключения интерфейса RS-485

### Примечания.

1. Все ответвители приемо-передатчиков, присоединенные к одной общей передающей линии, должны согласовываться только в двух *крайних* точках. Длина ответвлений должна быть как можно меньшей.
2. Необходимость экранирования кабелей, по которым передается информация, зависит от длины кабельных связей и от уровня помех в зоне прокладки кабеля.
3. Применение экранированной витой пары в промышленных условиях является предпочтительным, поскольку это обеспечивает получение высокого соотношения сигнал/шум и защиту от синфазной помехи.

## Б.2 Схема подключения прибора для проведения наладки

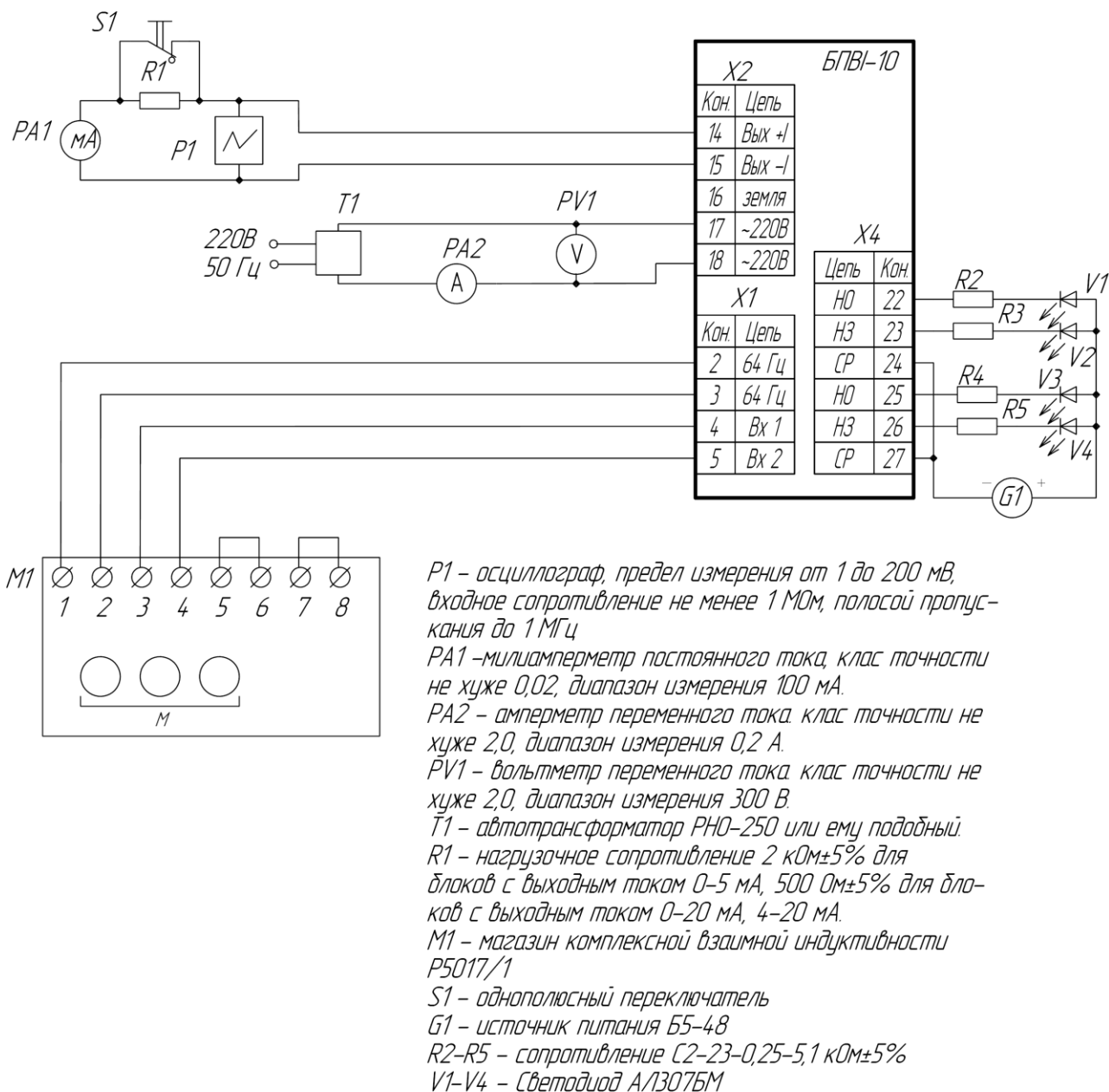


Рисунок Б.4 – Схема подключения прибора для проведения наладки

### Б.3 Схема проверки сопротивления изоляции

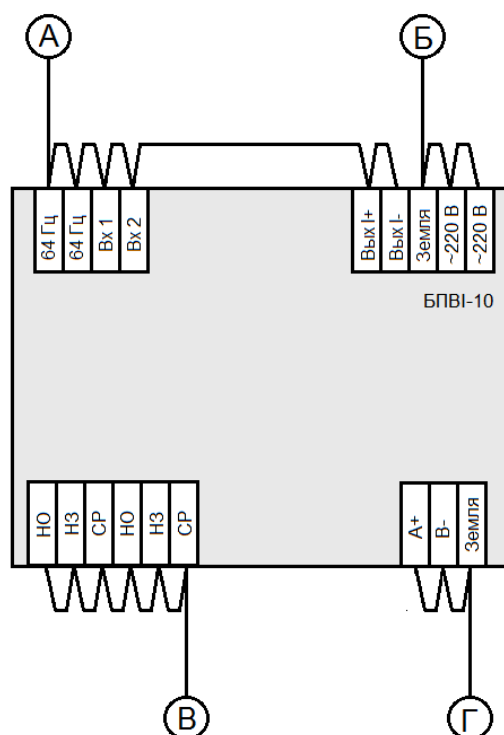


Рисунок Б.5 – Схема проверки сопротивления изоляции

Таблица Б.1 Схема проверки сопротивления изоляции для прибора с напряжением питания 24 В постоянного тока

Проверяемая цепь		Испытательное напряжение	Электрическое сопротивление изоляции
Цепь 1	Цепь 2		
А – вход канала	Б – цепь питания	500 В	20 МОм
А – вход канала	В – дискретные выходы	500 В	20 МОм
А – вход канала	Г - интерфейс	500 В	20 МОм
Б – цепь питания	В – дискретные выходы	500 В	20 МОм
Б – цепь питания	Г – интерфейс	500 В	20 МОм
В – дискретные выходы	Г – интерфейс	500 В	20 МОм

Таблица Б.2 Схема проверки сопротивления изоляции для прибора с напряжением питания 220 В переменного тока

Проверяемая цепь		Испытательное напряжение	Электрическое сопротивление изоляции
Цепь 1	Цепь 2		
А – вход канала	Б – цепь питания	1500 В	20 МОм
А – вход канала	В – дискретные выходы	1500 В	20 МОм
А – вход канала	Г - интерфейс	1500 В	20 МОм
Б – цепь питания	В – дискретные выходы	1500 В	20 МОм
Б – цепь питания	Г – интерфейс	1500 В	20 МОм
В – дискретные выходы	Г – интерфейс	1500 В	20 МОм

## Приложение В. Коммуникационные функции

### В.1 Общие сведения

Преобразователь БПВИ-10 может обеспечить выполнение коммуникационной функции по интерфейсу RS-485, позволяющей контролировать и модифицировать его параметры при помощи внешнего устройства (компьютера, микропроцессорной системы управления).

Интерфейс предназначен для конфигурирования прибора, для использования в качестве удаленного устройства при работе в современных сетях управления и сбора информации (приема-передачи команд и данных), SCADA системах и т.п.

Протоколом связи по интерфейсу RS-485 является протокол Modbus режим RTU (Remote Terminal Unit).

Для работы необходимо настроить коммуникационные характеристики преобразователя БПВИ-10 таким образом, чтобы они совпадали с настройками обмена данными ЭВМ. Характеристики сетевого обмена настраиваются на УРОВНЕ 545 конфигурации.

При обмене по интерфейсному каналу связи, если происходит передача данных от прибора в сеть, на передней панели БПВИ-10 мигает индикатор **RS-485**.

Программно доступные регистры преобразователя БПВИ-10 приведены в таблице В.5.1.

Доступ к регистрам приборов оперативного управления No 0-10 разрешен постоянно.

Доступ к регистрам программирования и конфигурации No 11-147 разрешается в случае установки в «1» регистра разрешения программирования No 10, значение которого можно изменить как с передней панели преобразователя БПВИ-10, так и с ЭВМ.

Количество запрашиваемых регистров не должно превышать 16. Если в кадре запроса заказано более 16 регистров, преобразователь БПВИ-10 в ответе ограничивает их количество до первых 16-ти регистров.

Для обеспечения минимального времени отклика на запрос от ЭВМ в приборе существует параметр – SYS.02 «Тайм-аут кадра запроса в системных тактах 1 такт = 250 мкс». Минимально возможные тайм-ауты для различных скоростей следующие:

Таблица В.1.1 - Минимально возможные тайм-ауты для различных скоростей передачи данных

Скорость, бит/с	Время передачи кадра запроса, мсек	Тайм-аут, в системных тактах 1 такт = 250 мкс (T <sub>ime out</sub> [с.т.])
2400	36,25	145
4800	18,13	73
9600	9,06	37
14400	6,04	25
19200	4,53	19
28800	3,02	13
38400	2,27	10
57600	1,51	7
76800	1,13	5
115200	0,76	4
230400	0,38	3
460800	0,2	2
921600	0,1	1

Время передачи кадра запроса - пакета из 8-ми байт определяется соотношением (где: один передаваемый байт = 1 старт бит + 8 бит + 1 стоп бит = 10 бит):

$$T_{\text{передачи}} = 1000 * \frac{10 \text{ бит} * 8 \text{ байт}}{V \text{ бит/сек}}, \text{ мсек}$$

Если наблюдаются частые сбои при передаче данных от прибора, то необходимо увеличить значение его тайм-аута, но при этом учесть, что необходимо увеличить время повторного запроса от ЭВМ, т.к. всегда время повторного запроса должно быть больше тайм-аута прибора.

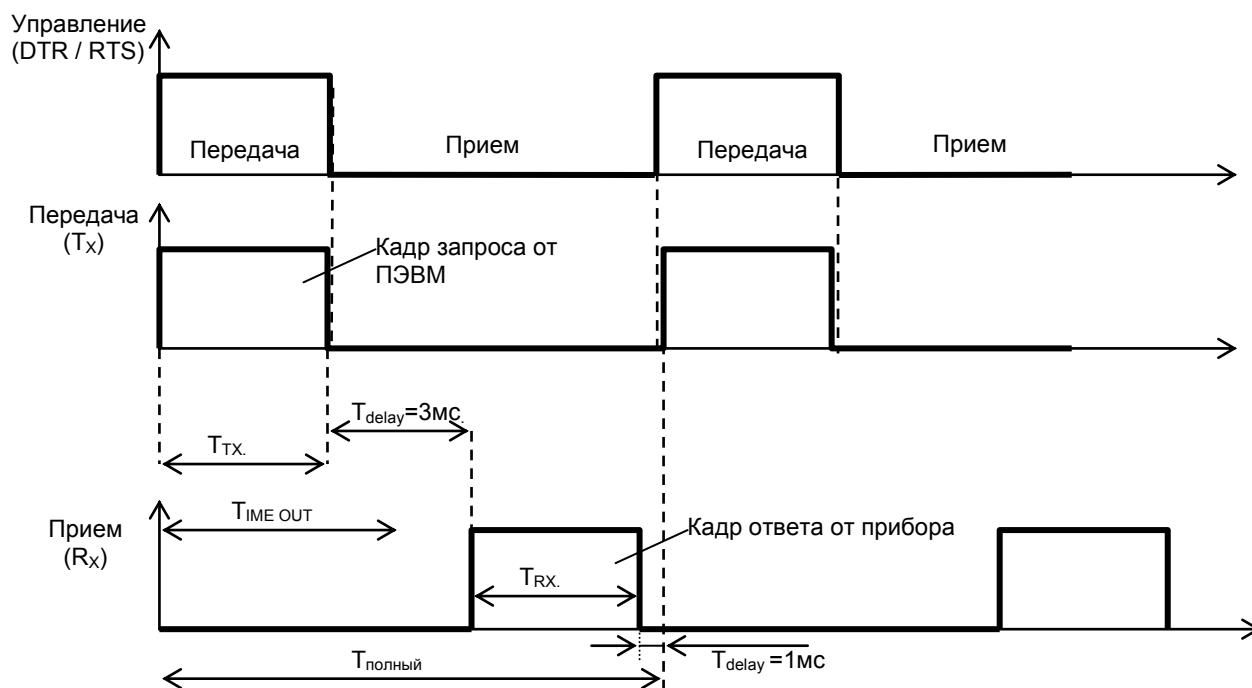


Рисунок В.1.1 - Временные диаграммы управления передачей и приемом блока интерфейсов БПИ-485 (БПИ-52).

Time out - время ожидания конца кадра запроса. Время передачи кадра запроса должно быть меньше чем время ожидания конца кадра запроса иначе прибор не примет полностью кадр запроса.

$T_{delay}$  – внутреннее время через которое прибор ответит. Максимальное значение этого времени составляет 3мс.

Пример расчета полного времени запроса – ответа для скорости 115200 бит/с.

Время передачи кадра запроса и кадра ответа при скорости 115 кбит/с составит 0,76 мсек.

$T_{передачи} = 0,76ms$  ( $T_{out} = 4$  системных такта = 1 мс)

Полное время кадра запроса – ответа:

$T_{полный} = T_{TX} + T_{delay} + T_{RX} + T_{delay} = 0,76 + 3 + 0,76 + 1 = 6$  мс.

Максимально возможное количество регистров, которые можно опросить за 1 секунду составляет:

$N = 1000ms / 6ms + 10 = 176$ .



## B.2 MODBUS протокол

### B.2.1 Формат каждого байта, который принимается и передается приборами, следующий:

1 start bit, 8 data bits, 1 Stop Bit (No Parity Bit)  
 LSB (Least Significant bit) младший бит передается первым.

Кадр Modbus сообщения следующий:

DEVICE ADDRESS	FUNCTION CODE	DATA	CRC CHECK
8 BITS	8 BITS	k x 8 BITS	16 BITS

Где  $k \leq 16$  – количество запрашиваемых регистров. Если в кадре запроса заказано более 16 регистров, то преобразователь БПВ-10 в ответе ограничивает их количество до первых 16-ти регистров.

### B.2.2 Device Address. Адрес устройства

Адрес прибора (slave-устройства) в сети (1-255), по которому обращается SCADA система (master-устройство) со своим запросом. Когда удаленный прибор посылает свой ответ, он размещает этот же (собственный) адрес в этом поле, чтобы master-устройство знало, какое slave-устройство отвечает на запрос.

### B.2.3 Function Code. Функциональный код операции

БПВ-10 поддерживает следующие функции:

Function Code	Функция
03	Чтение регистра(ов)
06	Запись в один регистр

### B.2.4 Data Field. Поле передаваемых данных

Поле данных сообщения, посылаемого SCADA системой удаленному прибору, содержит добавочную информацию, которая необходима slave-устройству для детализации функции. Она включает:

- начальный адрес регистра и количество регистров для функции 03 (чтение)
- адрес регистра и значение этого регистра для функции 06 (запись).

Поле данных сообщения, посылаемого в ответ удаленным прибором, содержит:

- количество байт ответа на функцию 03 и содержимое запрашиваемых регистров
- адрес регистра и значение этого регистра для функции 06.

### B.2.5 CRC Check. Поле значения контрольной суммы

Значение этого поля - результат контроля с помощью циклического избыточного кода (Cyclical Redundancy Check - CRC).

После формирования сообщения (**address, function code, data**) передающее устройство рассчитывает CRC код и помещает его в конец сообщения. Приемное устройство рассчитывает CRC код принятого сообщения и сравнивает его с переданным CRC кодом. Если CRC код не совпадает, это означает что имеет место коммуникационная ошибка. Устройство не выполняет действий и не дает ответ в случае обнаружения CRC ошибки.

Последовательность CRC расчетов:

1. Загрузка CRC регистра (16 бит) единицами (FFFFh).
2. Исключающее ИЛИ с первыми 8 бит байта сообщения и содержимым CRC регистра.
3. Сдвиг результата на один бит вправо.
4. Если сдвигаемый бит = 1, исключать ИЛИ содержимого регистра с A001h значением.
5. Если сдвигаемый бит нуль, повторить шаг 3.
6. Повторять шаги 3, 4 и 5 пока 8 сдвигов не будут иметь место.
7. Исключающее ИЛИ со следующими 8 бит байта сообщения и содержимым CRC регистра.
8. Повторять шаги от 3 до 7 пока все байты сообщения не обработаются.
9. Конечное содержимое регистра и будет значением контрольной суммы.

Когда CRC размещается в конце сообщения, младший байт CRC передается первым.

## B.3 Формат команд

### Чтение нескольких регистров. Read Multiple Register (03)

Следующий формат используется для передачи запросов от ЭВМ и ответов от удаленного прибора.

**Запрос устройству SENT TO DEVICE:**

DEVICE ADDRESS	FUNCTION CODE 03	DATA		CRC
		STARTING REGISTERS	NUMBER OF REGISTERS	
1 BYTE	1 BYTE	HB LB	HB LB	LB HB

**Ответ устройства. RETURNED FROM DEVICE:**

DEVICE ADDRESS	FUNCTION CODE 03	DATA				CRC
		NUMBER OF BYTES	FIRST REGISTER	...	N REGISTER	
1 BYTE	1 BYTE	1 BYTE	HB LB	...	HB LB	LB HB

Где «NUMBER OF REGISTERS» и  $n \leq 16$  – количество запрашиваемых регистров. Если в кадре запроса заказано более 16 регистров, преобразователь БПВ-10 в ответе ограничивает их количество до первых 16-ти регистров.

**Пример 1:****1. Чтение регистра**

Запрос устройству. SENT TO DEVICE: Address 1, Read (03) register #1

DEVICE ADDRESS	FUNCTION CODE	DATA		CRC
		STARTING REGISTERS	NUMBER OF REGISTERS	
01	03	00 01	00 01	D5 CA

Ответ устройства. RETURNED FROM DEVICE: Register #1 is set to 100.0

DEVICE ADDRESS	FUNCTION CODE	NUMBER OF BYTES	VALUE OF REGISTERS	CRC
01	03	02	03 E8	B8 FA

03E8 Hex = 1000 Dec

**2. Запись в регистр (06)**

Следующая команда записывает определенное значение в регистр. Write to Single Register (06)

Запрос и Ответ устройства. Sent to/Return from device :

DEVICE ADDRESS	FUNCTION CODE 06	DATA		CRC
		REGISTER	DATA / VALUE	
1 BYTE	1 BYTE	HB LB	HB LB	LB HB

## В.4 Рекомендации по программированию обмена данными с преобразователями БПВ-10

В.4.1 При операциях ввода / вывода (с программным управлением DTR/RTS), необходимо удерживать сигнал DTR/RTS до окончания передачи кадра запроса. Для определения момента передачи последнего символа из буфера передачи СОМ порта рекомендуется использовать данную функцию: WaitForClearBuffer.

```
void WaitForClearBuf(void)
{
byte Stat;

__asm
{
    a1:mov dx,0x3FD
    in al,dx
    test al,0x20
    jz a1
    a2:in al,dx
    test al,0x40
    jz a2
}
}
```

В.4.2 Кадр ответа от БПВ-10 передается прибором с задержкой 3 – 9 мс от момента принятия кадра запроса. Для ожидания кадра ответа не рекомендуется использовать WinApi: Sleep( ), а использовать OVERLAPPED структуру и определять получение ответа от прибора следующим кодом:

```
while (dwCommEvent!=EV_RXCHAR)
{
    int tik=::GetTickCount();
    ::WaitCommEvent(DriverHandle, &dwCommEvent, &Rd2);
    TimeOut=TimeOut+ (::GetTickCount()-tik);
    if (TimeOut>100) break;
}
```

TimeOut – таймаут на получение ответа.

В.4.3 После передачи кадра ответа прибору необходима пауза =1мс для переключения в режим приема. Для ожидания также не рекомендуется использовать функцию WinApi Sleep().

В.4.4 Пример расчета контрольной суммы на языке СИ:

```
unsigned int crc_calculation (unsigned char *buff, unsigned char number_byte)
{
    unsigned int crc;
    unsigned char bit_counter;
    crc = 0xFFFF; // initialize crc
    while ( number_byte>0 )
    {
        crc ^= *buff++ ; // crc XOR with data
        bit_counter=0; // reset counter
        while ( bit_counter < 8 )
        {
            if ( crc & 0x0001 )
            {
                crc >>= 1; // shift to the right 1 position
                crc ^= 0xA001; // crc XOR with 0xA001
            }
            else
            {
                crc >>=1; // shift to the right 1 position
            }
            bit_counter++; // increase counter
        }
        number_byte--; // adjust byte counter
    }
    return (crc); // final result of crc
}
```

## В.5 Программно доступные регистры БПВІ-10

Таблица В.5.1 – Программно доступные регистры преобразователя БПВІ-10

Функциональный код операции	Адрес регистра, DEC	Наименование параметра [Параметр уровня конфигурации]	Диапазон изменения (десятичные значения)
03	0	Код изделия (40 DEC – мл.байт) и версия программного обеспечения (XX DEC – ст.байт) [SYS.03]	XX.40 DEC (по-байтно) XX.28 HEX (по-байтно)
03 / 06	1	Значение измеряемой величины PV (после входного фильтра)	-9999 – 9999
03 / 06	2, 3	Регистр дискретных выходов DO1 и DO2	0 – откл., 1 – вкл.
03 / 06	4, 5	Резерв	
03 / 06	(6.7)	Значение измеряемой величины PV (с плавающей запятой)	Число в формате FLOAT
03 / 06	(8.9)	Значение выхода функционального блока (с плавающей запятой)	Число в формате FLOAT
03 / 06	10	Разрешение программирования	0 – запрещено, 1 – разрешено
03 / 06	11	Тип аналогового сигнала [AIN1.00]	0 – 2
03 / 06	12	Нижний предел размаха шкалы [AIN1.01]	-9999 – 9999
03 / 06	13	Верхний предел размаха шкалы [AIN1.02]	-9999 – 9999
03 / 06	14	Положение десятичного разделителя [AIN1.03]	0 – «0000», 1 – «000,0», 2 – «00,00», 3 – «0,000»
03 / 06	15	Постоянная времени входного цифрового фильтра [AIN1.04]	0 – 060,0*
03 / 06	16	Максимальная длительность импульсной помехи [AIN1.05]	0000 – 005,0*
03 / 06	17	Коэффициент коррекции (смещение) аналогового сигнала [COR1.01]	-9999 – 9999
03 / 06	18	Тип математической функции для функционального блока математических вычислений [FNC1.00]	0000-0002
03 / 06	19	Режим сброса интегральных значений [FNC1.01]	0000-0003
03 / 06	(20.21)	Значение коэффициента k1 [FNC1.02]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(22.23)	Значение коэффициента k2 [FNC1.03]	Число в формате FLOAT
03 / 06	24, 25	Логика работы выходного устройства DO1, DO2 [DOT1.00], [DOT2.00]	0000-0006
03 / 06	26, 27	Номер измеряемой величины для управления дискретным выходом DO1, DO2 [DOT1.01], [DOT2.01]	0000 – PV 0001 – F
03 / 06	28, 29	Тип сигнала выходного устройства DO1, DO2 [DOT1.02], [DOT2.02]	000,0* – статический 000,1 – 999,9* – импульсный
03 / 06	(30.31)	Уставка MIN DO1 [DOT1.03]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(32.33)	Уставка MIN DO2 [DOT2.03]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(34.35)	Уставка MAX DO1 [DOT1.04]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(36.37)	Уставка MAX DO2 [DOT2.04]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(38.39)	Гистерезис выходного устройства DO1 [DOT1.05]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(40.41)	Гистерезис выходного устройства DO2 [DOT2.05]	Число в формате FLOAT
03 / 06	42	Параметр отображения сигнализации [ALRM.00]	0000 – без квитирования 0001 – с квитированием
03 / 06	(43.44)	Технологическая сигнализация MIN для PV [AIN1.07]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(45.46)	Технологическая сигнализация MIN для F [FNC1.04]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(47.48)	Технологическая сигнализация MAX для PV [AIN1.08]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(49.50)	Технологическая сигнализация MAX для F [FNC1.05]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(51.52)	Гистерезис сигнализации для PV [AIN1.09]	Число в формате FLOAT
03 / 06	(53.54)	Гистерезис сигнализации для F [FNC1.06]	Число в формате FLOAT
03 / 06	55	Количество участков линеаризации [AIN1.06]	0000-0039
03 / 06	56-95	Абсциссы опорных точек линеаризации [LNХ1.00-39]	00,00–99,99*
03 / 06	96-135	Ординаты опорных точек линеаризации [LNY1.00-19]	-9999–9999
03 / 06	136	Резерв	
03 / 06	137	Параметр, который выводится на цифровой дисплей [WND1.00]	
	138-140	Резерв	
03 / 06	141	Положение запятой окна отображения [WND1.01]	0000-0006
	142-144	Резерв	
03 / 06	145	Способ вывода цифрового индикатора окна отображения [WND1.02]	0000 – дисплей постоянно светится 0001 – дисплей мигает
03 / 06	146-148	Резерв	
03 / 06	149	Значение калибровки нижнего предела размаха шкалы	-9999 – 9999
03 / 06	150	Значение калибровки верхнего предела размаха шкалы	-9999 – 9999
03	151	Тайм-аут кадра запроса в системных тактах 1такт = 250мкс [SYS.02]	0001 – 0200
03	152	Сетевой адрес (номер прибора в сети) [SYS.00]	0000 – 0255
03	153	Скорость обмена [SYS.01]	0000 – 0012

**Примечания.**

1. При употреблении слова блок имеется в виду функциональный блок нормализации и масштабирования.
  2. Преобразователь БПВ1-10 обменивается данными по протоколу Modbus в режиме "No Group Write" – стандартный протокол без поддержки группового управления дискретными сигналами.
  3. (p1. p2) – регистры, которые отвечают за одно определенное значение с плавающей запятой (число в формате FLOAT).
  4. (\*) Данное число представлено в регистре целым без десятичного разделителя (запятой). Например, если в параметре указано 60,0, то в регистре находится число 600.
  5. Регистр 10 «Разрешение программирования», в случае установки его значения в «1», разрешает изменение конфигурационных регистров No 11-147. Установку «Разрешение программирования» можно осуществить с персональной ЭВМ или с передней панели прибора (уровень SAVE.00). При наличии в 10 регистре «0» доступны для изменения только регистры оперативного управления 1-10, а остальные для чтения.
-

## Приложение Г. Сводная таблица параметров

Таблица Г.1 - Сводная таблица параметров преобразователя БПВ1-10

Пункт меню	Параметр	Единицы измерения	Диапазон изменения параметра	Значен. по-умолчанию	Шаг изменения	Раздел	Примечание
<b>AIN1 (Аin1) Настройка параметров функционального блока нормализации и масштабирования</b>							
00	Тип аналогового сигнала		0000 – линейный 0001 – квадратический 0002 – линеаризованная шкала	0000	0001	3.6.2	
01	Нижний предел размаха шкалы	техн. ед.	-9999 – 9999	000,0	Младший разряд		С учетом децим. разделителя
02	Верхний предел размаха шкалы	техн. ед.	-9999 – 9999	100,0	Младший разряд		С учетом децим. разделителя
03	Положение десятичного разделителя		0000 – “XXXX” 000,1 – “XXX,X” 00,02 – “XX,XX” 0,003 – “X,XXX”	000,1			
04	Постоянная времени цифрового фильтра	сек.	000,0 – 060,0	000,1	000,1		000,0 – фильтр выкл.
05	Максимальная длительность импульсной помехи	сек.	000,0 – 005,0	000,0	000,1		Защита от импульсных помех
06	Количество участков линеаризации		0000 – 0039*	0000	0001		См. уровни LNX1 и LNY1
07	Уставка сигнализации отклонения "минимум"	техн. ед.	-9999 – 9999	20,00	Младший разряд		С учетом децим. разделителя
08	Уставка сигнализации отклонения "максимум"	техн. ед.	-9999 – 9999	80,00	Младший разряд		С учетом децим. разделителя
09	Гистерезис сигнализации	техн. ед.	-9999 – 9999	0,500	Младший разряд		
<b>FNC1 (Fnc1) Настройка блока математических вычислений</b>							
00	Математические функции		0000 – не используется 0001 – интегрирование 0002 – резерв	0000	0001	3.6.3	
01	Режим сброса интегральных значений		0000 – без сброса 0001 – по переполнению 0002 – по переполнению или одновременному нажатию клавиш “▼” и “○” 0003 – по одновременному нажатию клавиш “▼” и “○”	0000	0001		
02	Значение коэффициента k1	ед.	-9999 – 9999	1,000	Младший разряд		
03	Значение коэффициента k2	ед.	-9999 – 9999	1,000	Младший разряд		
04	Уставка сигнализации отклонения "минимум"	техн. ед.	-9999 – 9999	20,00	Младший разряд		
05	Уставка сигнализации отклонения "максимум"	техн. ед.	-9999 – 9999	80,00	Младший разряд		
06	Гистерезис сигнализации	техн. ед.	000,0 – 090,0	000,5	Младший разряд		
<b>DOT1 (dot1) Конфигурация выходного устройства DO1</b>							
00	Логика работы выходного устройства DO1		0000 – интерфейсный вывод 0001 – больше MAX 0002 – меньше MIN 0003 - в зоне MIN-MAX 0004 - вне зоны MIN-MAX (относительно MIN– MAX соответствующего DO) 0005 – обобщенная сигнализация 0006 – не используется, выход отключен	0001	0001	3.6.6	0000 - выход управляется по интерфейсу 0001-0004 - относительно MIN– MAX соответствующего DO; 0005 – DO работает, если параметр выйдет за рамки технологической сигнализации

Продолжение таблицы Г.1 - Сводная таблица параметров преобразователя БПВ1-10

01	Источник аналогового сигнала для управления дискретным выходом DO1		0000 – PV 0001 – F	0000	0001	3.6.6	
02	Тип сигнала выходного устройства DO1	сек.	00,00 – статический 00,01 – 99,99 – импульсный (динамический)	00,00	00,01		Где 00,01-99,99 – длительность импульса в секундах.
03	Уставка MIN DO1	техн. ед.	-9999 – 9999	20,00	Младший разряд		
04	Уставка MAX DO1	техн. ед.	-9999 – 9999	80,00	Младший разряд		
05	Гистерезис выходного устройства DO1	техн. ед.	-9999 – 9999	1,000	Младший разряд		
<b>DOT2 (D O T 2) Конфигурация выходного устройства DO2</b>							
00 ... 05	Параметры аналогичны параметрам конфигурации выходного устройства DO1						
<b>WND1 (W N D 1) Настройка параметров окна отображения</b>							
00	Параметр, который выводится на цифровой дисплей		0000 – PV 0001 – F	0000	0001	3.6.5	
01	Положение запятой		0000 – 0000, 0001 – 000,0 0002 – 00,00 0003 – 0,000 0004 – плавающая запятая с ограничением 000,0 0005 – плавающая запятая с ограничением 00,00 0006 – плавающая запятая	0001	0001		0000-0003 – с фиксированной запятой
02	Способ отображения цифрового дисплея		0000 – дисплей постоянно светится 0001 – дисплей мигает	0000	0001		
<b>ALRM (A L R M) Настройка параметра отображения сигнализации</b>							
00	Параметр отображения сигнализации		0000 – без квитирования 0001 – с квитированием	0000	0001	3.6.4	Квитирование клавишей [▲] или через интерфейс.
<b>LNХ1 (L N X 1) Абсциссы опорных точек линеаризации сигнала, подаваемого на функциональный блок нормализации и масштабирования</b>							
00	Абсцисса начального значения (в % от входного сигнала)	%	000,0 – 099,9	000,0	000,1	5.4	
01	Абсцисса 01-го участка	%	000,0 – 099,9	000,0	000,1		
02	Абсцисса 02-го участка	%	000,0 – 099,9	000,0	000,1		
...	...						
38	Абсцисса 38-го участка	%	000,0 – 099,9	000,0	000,1		
39	Абсцисса 39-го участка	%	000,0 – 099,9	000,0	000,1		
<b>LNУ1 (L N Y 1) Ординаты опорных точек линеаризации сигнала, подаваемого на функциональный блок нормализации и масштабирования</b>							
00	Ордината начального значения (сигнал в технических единицах)	техн. ед.	-9999 – 9999	0000	Младший разряд	5.4	
01	Ордината 01-го участка	техн. ед.	-9999 – 9999	0000	Младший разряд		
02	Ордината 02-го участка	техн. ед.	-9999 – 9999	0000	Младший разряд		
...	...						
38	Ордината 38-го участка	техн. ед.	-9999 – 9999	0000	Младший разряд		
39	Ордината 39-го участка	техн. ед.	-9999 – 9999	0000	Младший разряд		

Продолжение таблицы Г.1 - Сводная таблица параметров преобразователя БПВ1-10

<b>CL11 (CL11) Калибровка сигнала, подаваемого на функциональный блок нормализации и масштабирования</b>						
00	Калибровка нуля сигнала	техн. ед.	-9999 – 9999			5.2
01	Калибровка максимума сигнала	техн. ед.	-9999 – 9999			
<b>COR1 (COR1) Коррекция сигнала, подаваемого на функциональный блок нормализации и масштабирования</b>						
00	Коррекция сигнала	техн. ед.	-9999 – 9999			3.6.2
01	Коэффициент коррекции (смещение)	техн. ед.	-9999 – 9999	000,0	Младший разряд	Индицирует $PV=PV+\Delta$ Индицирует $\Delta$
<b>SYS (SYS) Общие системные настройки</b>						
00	Сетевой адрес (номер прибора в сети)		0000 – 0255	0064	0001	В.1
01	Скорость обмена	бит/с	0000 – 2400 0001 – 4800 0002 – 9600 0003 – 14400 0004 – 19200 0005 – 28800 0006 – 38400 0007 – 57600 0008 – 76800 0009 – 115200 0010 – 230400 0011 – 460800 0012 – 921600	0009	0001	0000 – отключен от сети
02	Тайм-аут кадра запроса в системных тактах 1 такт = 250 мкс		0001– 0200	0006	0001	
03	Код изделия и версия программного обеспечения			40,XX		Служебная информация Код 40 DEC Версия XX DEC
<b>SAVE (SAVE) Сохранение параметров</b>						
00	Служебная информация					
01	Запись параметров в энергонезависимую память		0000 0001 – записать			4.9
<b>LOAD (LOAD) Загрузка параметров</b>						
00	Разрешение программирования по сети ModBus		0000 0001 – разрешено			4.10
01	Загрузка настроек пользователя		0000 0001 – загрузить			
02	Загрузка заводских настроек		0000 0001 – загрузить			



