ПРОТОКОЛ НАСТРОЙКИ
Электропривода типа LIMITORQUE MX

Тип **ПРИВОДА**:_____ его заводской номер:_____
Тип **РЕДУКТОРА** :_____ его заводской номер:_____
Тип **АРМАТУРЫ** :_____ ее заводской номер:_____

Вид **АРМАТУРЫ** : шибер □**,** клин □ шар □ заслонка □ другой □**.**
Технологический номер:_____
Давление среды : _____ Максимальный перепад на арматуре:_____
Допустимый максимальный крутящий момент для арматуры (Нм): _____
Рекомендуемый крутящий момент в сторону закрывания (Нм): _____
Рекомендуемый крутящий момент в сторону открывания (Нм): _____

Установленные параметры:

*Пароль (**Password**):* □□□

*Направление вращения при закрывания(**Close direction**):*
По часовой стрелки (**CW**) □
Против часовой стрелки (**CCW**) □

*Останавливается при закрывания (**Close seating**):*
по моменту (**Torque**) □
по положению (концевик) (**Position**) □

*Останавливается при открывания (**Open seating**):*
по моменту (**Torque**) □
по положению (концевик) (**Position**) □

*Ограничение момента закрывания (**Close torque**) [%]:* □□□

*Ограничение момента открывания (**Open torque**) [%]:* □□□

Moductronic состояние (**Status**): □□□
Зона приближения **(Proportional Band)** [1-100%]: □□□
Действие при потери сигнала управления **(Fail Position)**:
открыть (**Open**) □
закрыть (**Close**) □
остановиться (**Stop**) □
Зона нечувствительности **(Deadband)** [1-50%]: □□□
Полярность, положение при макс. сигнале **(Polarity)**:
20mA= открыт (Open) □
20mA= закрыт (Close) □
Задержка после остановки **(Delay after stop)**: (0-60сек) □□

*DDC-100 состояние (**Status**):* □□□

Протокол коммуникации:

Modbus RTU 19,2 kБауд	□	Modbus RTU 1200 Бауд	□	Modbus ASCII 4800 Бауд	□
Modbus RTU 9600 Бауд	□	Modbus ASCII 19.2 kБауд	□	Modbus ASCII 2400 Бауд	□
Modbus RTU 4800 Бауд	□	Modbus ASCII 9600 kБауд	□	Modbus ASCII 1200 Бауд	□
Modbus RTU 2400 Бауд	□				

Адрес по сети **(Address)** [1-250]: ☐☐☐

Размах аналоговых сигналов (**Analog scale**):

0-100 ☐

0-255 ☐

0-4095 ☐

Действия при включении сетевой ESD (**аварийная действия**)

пренебрегать (**Ignore**) ☐

открыть (**Open**) ☐

закрыть (**Close**) ☐

остановиться (**Stop**) ☐

Зона приближения **(Proportional Band)** [1-100%]: ☐

Зона нечувствительности **(Deadband)** [1-50%]: ☐

Сдвиг нуля аналоговых входов (**Offset**):

4mA/1V DC ☐

20mA/0V DC ☐

Foundation Fieldbus

Состояние (**Status**): ☐☐☐

Закрытия сети (**Terminate Bus**): ☐☐☐

Размах аналоговых сигналов (**Analog scale**):

0-100 ☐

0-255 ☐

0-4095 ☐

Режим работы (**Mode**): позиционирование ☐

откр./закр. ☐

Зона приближения **(Proportional Band)** [1-100%]: ☐☐☐

Зона нечувствительности **(Deadband)** [1-50%]: ☐

Действия при включении сетевой ESD (**аварийная действия**)

пренебрегать (**Ignore**) ☐

открыть (**Open**) ☐

закрыть (**Close**) ☐

остановиться (**Stop**)

Profibus DP/PA :

Profibus состояние (**Status**): ☐☐☐

Закрытия сети (**Terminate Bus**): ☐☐☐

Состояние готовности ***(Profibus Standby)****:* Включен (**Enabled**) ☐

Выключен (**Disabled**) ☐

Адрес по сети **(PB Address)** [1-125]: ☐☐☐

Действия при включении сетевой ESD (**аварийная действия**)

пренебрегать (**Ignore**)	☐
открыть (**Open**)	☐
закрыть (**Close**)	☐
остановиться (**Stop**)	☐

Режим работы (Mode):	регулятор	☐
	откр/закр	☐

Размах аналоговых сигналов (**Analog scale**):

0-100	☐
0-255	☐
0-4095	☐

Зона приближения **(Proportional Band)** [1-100%]: ☐☐☐

Зона нечувствительности **(Deadband)** [1-50%]: ☐

Сухие контакты

*1. Контакт состояния (**AS1**):*

Запрограммированная ф-я: _____

Запрограммированное знач-е: ☐☐☐

сост. контакта при сигнализации: ☐☐

*2 Контакт состояния (**AS2**):*

Запрограммированная ф-я: _____

Запрограммированное знач-е: ☐☐☐

сост. контакта при сигнализации: ☐☐

*3. Контакт состояния (**AS3**):*

Запрограммированная ф-я: _____

Запрограммированное знач-е: ☐☐☐

сост. контакта при сигнализации: ☐☐

*4. Контакт состояния (**AS4**):*

Запрограммированная ф-я: _____

Запрограммированное знач-е: ☐☐☐

сост. контакта при сигнализации: ☐☐

*1. Дополнительный Контакт состояния (**AR1**):*

Запрограммированная ф-я: _____

Запрограммированное знач-е: ☐☐☐

сост. контакта при сигнализации: ☐☐

*2. Дополнительный Контакт состояния (**AR2**):*

Запрограммированная ф-я: _____

Запрограммированное знач-е: ☐☐☐

сост. контакта при сигнализации: ☐☐

*3. Дополнительный Контакт состояния (**AR3**):*

Запрограммированная ф-я: _____

Запрограммированное знач-е: ☐☐☐

сост. контакта при сигнализации: ☐☐

2-х скоростной таймер (2-Speed Timer)

*Задержка на участок открытия (**Open timer**):*

Состояние (**Status**): ☐☐☐

Положение начала режима (**Start position**): ☐☐☐

Положение завершение режима (**Stop position**): ☐☐☐

Время импульса включения (**Pulse time On**): ☐☐

Время импульса выключения (**Pulse time Off**): ☐☐

2-х скоростной таймер (2-Speed Timer)

*Задержка на участок закрытия (**Close timer**):*

Состояние (**Status**): ☐☐☐

Положение начала режима (**Start position**): ☐☐☐

Положение завершение режима (**Stop position**): ☐☐☐

Время импульса включения (**Pulse time On**): ☐☐

Время импульса выключения (**Pulse time Off**): ☐☐

Аналоговый передатчик положения (**APT**):

Состояние (**Status**): ☐☐

Сдвиг нуля аналоговых входов (**Offset**):

4mA/1V DC ☐

20mA/0V DC ☐

Полярность (**Polarity**):

20mA=Откр. ☐

20mA=закр. ☐

Аналоговый передатчик момента (ATT):

Состояние (**Status**): ☐☐

Сдвиг нуля аналоговых входов (**Offset**):

4mA/1V DC ☐

20mA/0V DC ☐

Полярность (**Polarity**):

20mA=Макс. ☐

20mA=Мин. ☐

Дистанционное управление (Remote control):

4-х проводной (жил) (**4-wire**) ☐

3-х проводной (жил) «самоподхват» (**3-wire Maint**) ☐

3-х проводной (жил) «пошаговый» (**3-wire Inch**) ☐

2-х проводной (**2-wire**) ☐

По желании **-** DDC входы **(User inputs)** ☐

Местное управление (Local control):

«Самоподхват» (**Maintain**): ☐

»Пошаговой» (**Inching**): ☐

Установка светодиода красный при открыто (**Normal**) ☐

Установка светодиода красный при закрыто (**Reversed**): ☐

ESD Обобщенная аварийная команда приоритеты (ESD Overrides)
*(Указать соотношение **<** или **>**)*

ESD Приоритеты (**Priority**):	Запрет (**Inhibit**)	☐	**ESD**
	Местное управление (**Local Command**)	☐	**ESD**
	Стоп (**Stop**)	☐	**ESD**
	Заклинен (**Jammed**)	☐	**ESD**
	Потеря фаз (**Lost Phase**)	☐	**ESD**
	Перегруз по моменту (**Overtorque**)	☐	**ESD**
	Термостат (**Thermostat**)	☐	**ESD**
	ESD по сети (**Network ESD**)	☐	ESD по местной упр-ии (**ESD Local**)

Программируемые входы управления (Inputs)

Состояние входа 0 (**Status Input 0**):		☐☐☐
Функция (**Status Function**):	Аварийная команда (**ESD**):	☐
	Запрет на движения (**Both inh**):	☐
	Запрет на открытия (**Open inh**):	☐
	Запрет на закрытия (**Close inh**):	☐
	Вход независимый (**User Input**):	☐
*Активизирутся на (**Signal**):*	наличие (**Present**):	☐
	отсутствие (**Absent**): сигнала.	☐
Действие (**ESD Action**):	Пренебрежение (**Ignore**):	☐
	Открыть (**Open**):	☐
	Стоп (**Stop**):	☐
	Закрыть (**Close**):	☐

Состояние входа 1 (**Status Input** 1):		☐☐☐
Функция (**Status Function**):	Аварийная команда (**ESD**):	☐
	Запрет на движения (**Both inh**):	☐
	Запрет на открытия (**Open inh**):	☐
	Запрет на закрытия (**Close inh**):	☐
	Вход независимый (**User Input**):	☐
*Активизируется на (**Signal**):*	наличие (**Present**):	☐
	отсутствие (**Absent**): сигнала.	☐
Действие (**ESD Action**):	Пренебрежение (**Ignore**):	☐
	Открыть (**Open**):	☐
	Стоп (**Stop**):	☐
	Закрыть (**Close**):	☐

Состояние входа 2 (**Status Input** 2): ☐☐☐

Функция (**Status Function**): Аварийная команда (**ESD**): ☐
Запрет на движения (**Both inh**): ☐
Запрет на открытия (**Open inh**): ☐
Запрет на закрытия (**Close inh**): ☐
Вход независимый (**User Input**): ☐

*Активизирутся на (**Signal**):* наличие (**Present**): ☐
отсутствие (**Absent**): ☐
сигнала.

Действие (**ESD Action**): Пренебрежение (**Ignore**): ☐
Открыть (**Open**): ☐
Стоп (**Stop**): ☐
Закрыть (**Close**): ☐

*Настройки реле монитор (**Monitor relay**):*

Перегрузка по моменту: включен (**Enabled**) ☐
выключен (**Disabled**) ☐
Сигналы запрет (inhibit): включен (**Enabled**) ☐
выключен (**Disabled**) ☐
ESD сигнал: включен (**Enabled**) ☐
выключен (**Disabled**) ☐

Идентификация арматуры/технологический номер (Tag number):

☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐

Настройка режима автоматического освобождения (Torque boost)

Включен ☐ (ON)
Выключен ☐ (OFF)
Автоматический (с циклом автоматического освобождения) ☐ (AUTO)

Даннве арматуры (Valve Data):

Заводской номер арматуры (**Valve S/N**) ☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐

Модель арматуры (**Valve S/N**) ☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐☐

Вид ариатуры : линейный (**Linear**) ☐, поворотный (**Rotary**) ☐ другой (**Other**) ☐.

Порты (Port) Настройка обязательная:

Инфракрасный порт (IrDA port) : **ON**
Местный порт (Local port): **ON**

Примечании:

_____ _____

Место, дата *Подпись*