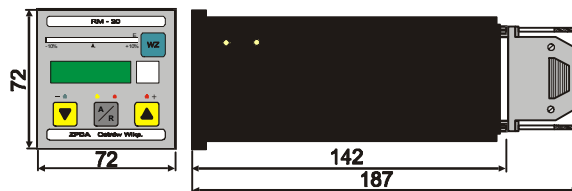


REGULATOR MIKROPROCESOROWY RM-20

Obudowa panelowa AN



Widok z przodu

Widok z boku

Przeznaczenie.

Regulator mikroprocesorowy RM-20 jest uniwersalnym jednoobwodowym regulatorem PID, realizuje regulację stałowartościową. Przeznaczony jest do automatyzacji procesów technologicznych w energetyce, ciepłownictwie, hutnictwie, przemyśle maszynowym, chemicznym i innym.

Budowa.

Regulator umieszczony jest w obudowie z tworzywa sztucznego jako urządzenie aparaturowe, wyposażone z tyłu w złącze obiektowe typu CANNON do przyłączenia sygnałów obiektowych i zasilania.

Na płycie czołowej pod estetyczną folią znajdują się 4 przyciski do obsługi regulatora, pięciocyfrowy wyświetlacz LED o wysokości cyfry 7,4mm, dziewięciopunktowa linijka diodowa do pokazywania wartości uchybu, miejsce do wsunięcia opisu miana wielkości fizycznej.

Regulator RM-20 jest produkowany w dwóch wersjach :

- **RM-20-00 z wyjściem krokowym** – posiada 2 wejścia analogowe 4 ÷ 20mA, 2 wejścia binarne do odczytu stanu krańcówek, 2 wyjścia binarne do sterowania na „zamyka” i „otwiera”, 1 wyjście alarmowe ALM.PV do sygnalizacji przekroczenia zadanego zakresu wielkości procesowej.

- **RM-20-10 z wyjściem ciągłym** – posiada 2 wejścia analogowe, 1 wyjście analogowe, 1 wyjście alarmowe ALM.PV

Wszystkie wejścia i wyjścia w obu wersjach posiadają separacje galwaniczną.

Charakterystyka funkcjonalna.

Przy pomocy przycisków i elementów optoelektronicznych znajdujących się na panelu czołowym możemy prze-

przeprowadzić wszystkie działania związane z konfiguracją, parametryzacją, kalibracją, urządzenia poprzez cykl pytań i odpowiedzi wybieranych z menu.

RM-20 może wyświetlić na wyświetlaczu następujące opcje :

- **WORK** – praca normalna
- **PARM** – parametryzacja
- **CONF** – konfiguracja
- **PRST** – resetowanie parametrów konfiguracyjnych
- **CLBR** – kalibracja we/wy analogowych
- **MEMC** – resetowanie parametrów konfiguracyjnych i kalibracyjnych

Dwa wejścia analogowe AI1 i AI2 służą do wyznaczania przy pomocy parametru A.I.C procentowego udziału wejść w ogólnym sygnale wejściowym AI wg. wzoru :

$$AI = A.I.C * AI1 + (1 - A.I.C) * AI2$$

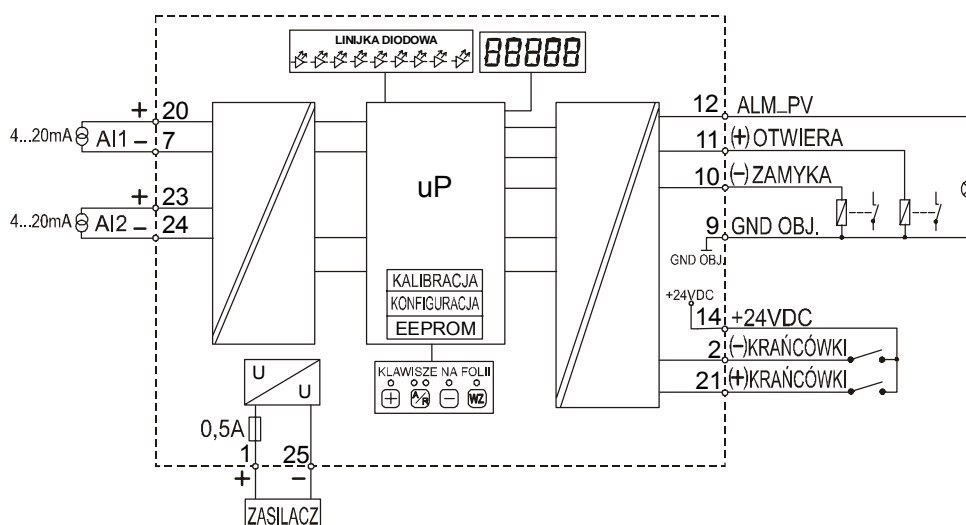
- AI – sygnał wejściowy
- AI1 – sygnał wejściowy AI1
- AI2 – sygnał wejściowy AI2
- A.I.C – wartość wsp. (0.000 ... 1.000)
- dla A.I.C = 1.000 tylko wej. AI1
- dla A.I.C = 0.000 tylko wej. AI2

Dane techniczne i ogólne.

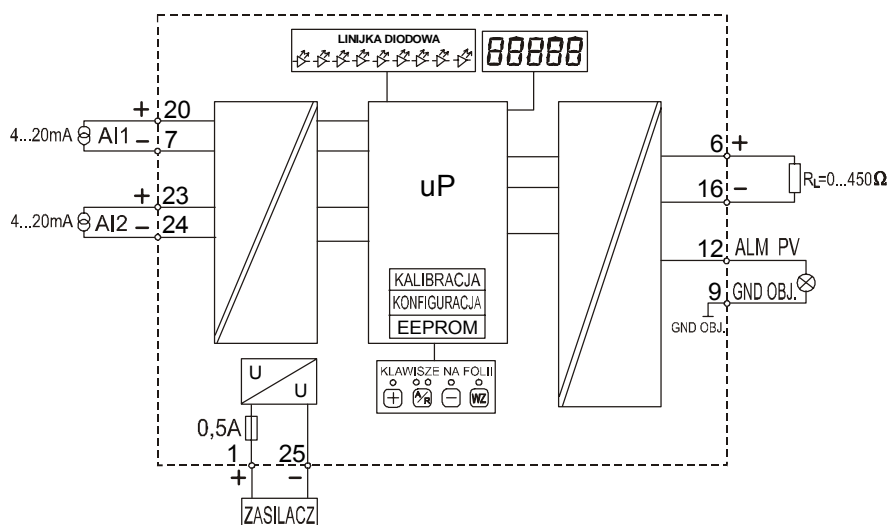
- Zasilanie.....24VDC/6W
- 2 wejścia analogowe (sep.).....4...20mA/ R_w=50Ω
- 2 wejścia binarne (sep) wer krokowa.....24VDC/10mA
- 1 wyjście analogowe (sep.) wersja ciągła.....
..... 4...20mA/R_{obc.}=450Ω
- 3 wyjścia binarne (sep.) wer. krokowa.....24VDC/80mA
- Separacja wejście/wyjście/zasilanie..... 0,5kV
- Dokładność przetwarzania..... ≤±0,2%
- Cykl obliczeń.....0,1s.
- Obudowa pulpituowo-tablicowa.....72x72x142mm
- Waga.....ok. 350g
- Temperatura pracy.....0...55°C
- Temperatura przechowywania.....-25...75°C
- Wilgotność względna.....40...80%

REGULATOR MIKROPROCESOROWY RM-20

RM-20-00 – wersja z wyjściem krokowym



RM-20-10 – wersja z wyjściem ciągłym



Wykonanie	
RM-20-00	wersja z wyjściem krokowym
RM-20-10	wersja z wyjściem ciągłym

1. Zasilanie regulatora RM-20 przez kabel sygnałowy – piny 1 i 25 (brak zacisków).
2. Regulator RM-20-..... dostarczany jest wraz z typowym kablem ozn. KRM-20-00 do połączenia z listwą zaciskową.

Długość typowa kabla wynosi 3,5m. W przypadku konieczności zastosowania kabla dłuższego należy przy zamówieniu stacyjki podać też długość kabla wg poniższego wzoru.

KRM-20-.... , L= mb

└─── podać wymaganą długość kabla