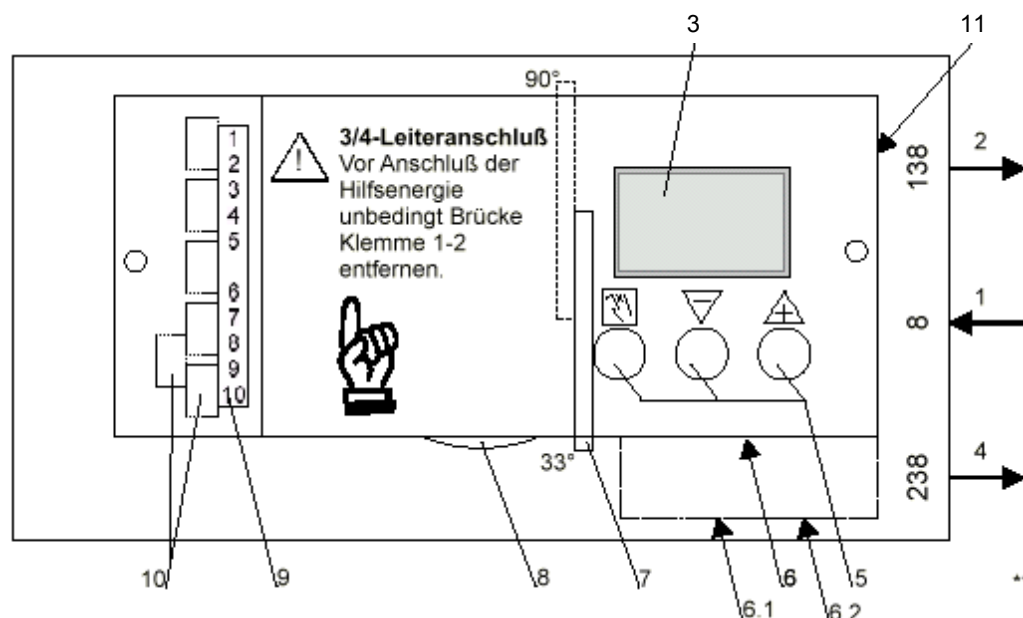


SIEMENS

SIPART PS2 6DR400x-xx

Буклет «Обслуживание: коротко и ясно»

Внешний вид прибора (крышка открыта)



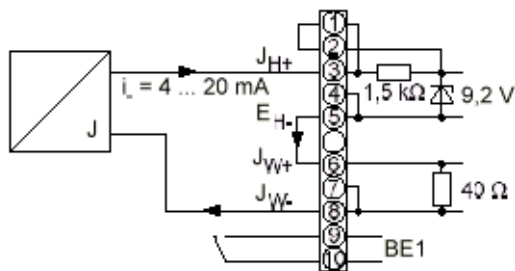
Соединение провода 3/4

Перед подключением вспомогательной энергии обязательно удалить перемычку между клеммами 1-2.

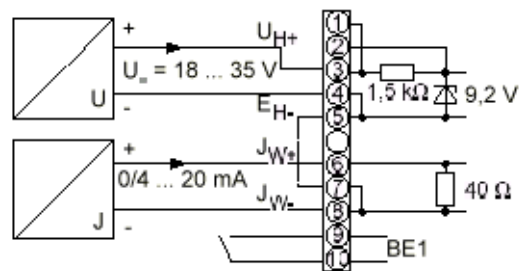
- 1 Вход: приточный воздух PZ.
- 2 Выход: давление сервопривода Y1.
- 3 Дисплей.
- 4 Выход: давление сервопривода Y2**
- 5 Клавиши управления.
- 6 Дроссель Y1.
- 6.1 Дроссель Y1**
- 6.2 Дроссель Y2**
- 7 Переключатель передаточного числа
- 8 Регулировочное колесо проскальзывающей муфты.
- 9 Клеммы соединения с основным прибором.
- 10 Клеммы соединения с вариационным модулем.
- 11 Переключатель продувочного воздуха.

** в приводах двойного действия

Способы соединения



2-х проводное соединение

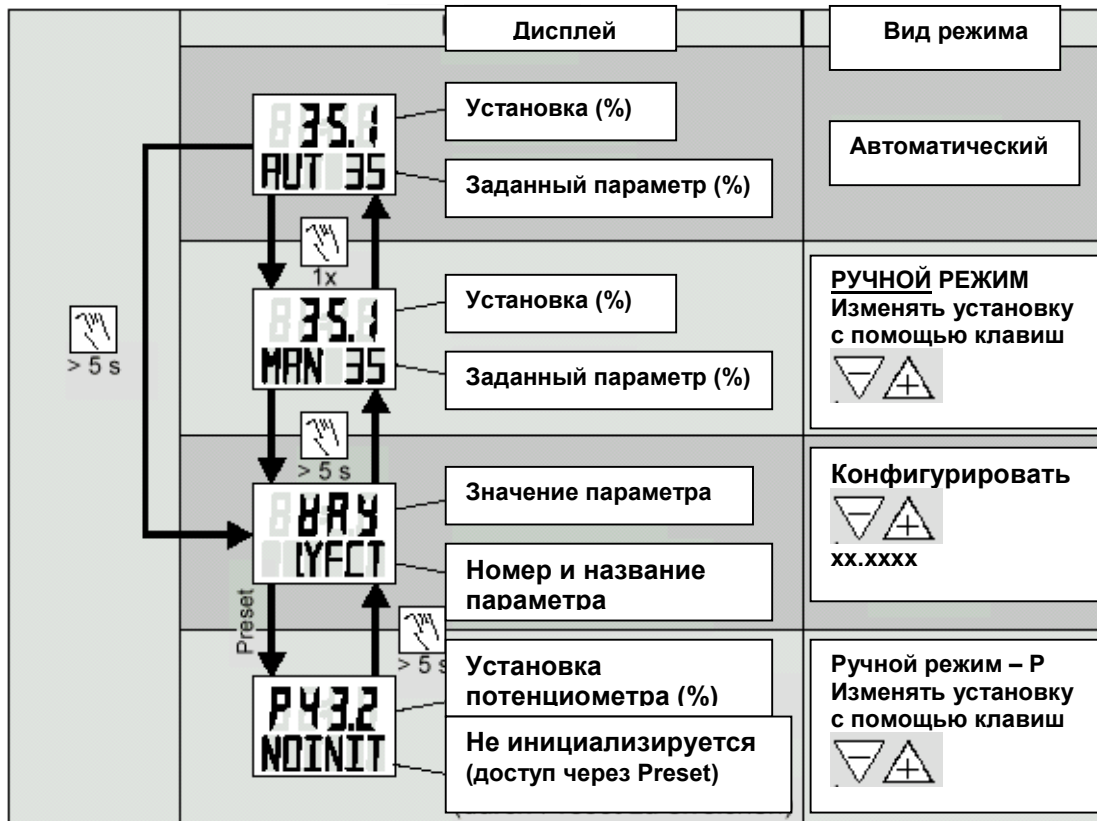


4-х проводное соединение



Перед подключением вспомогательной энергии обязательно удалить перемычку между клеммами 1-2.

























Смена уровня обслуживания



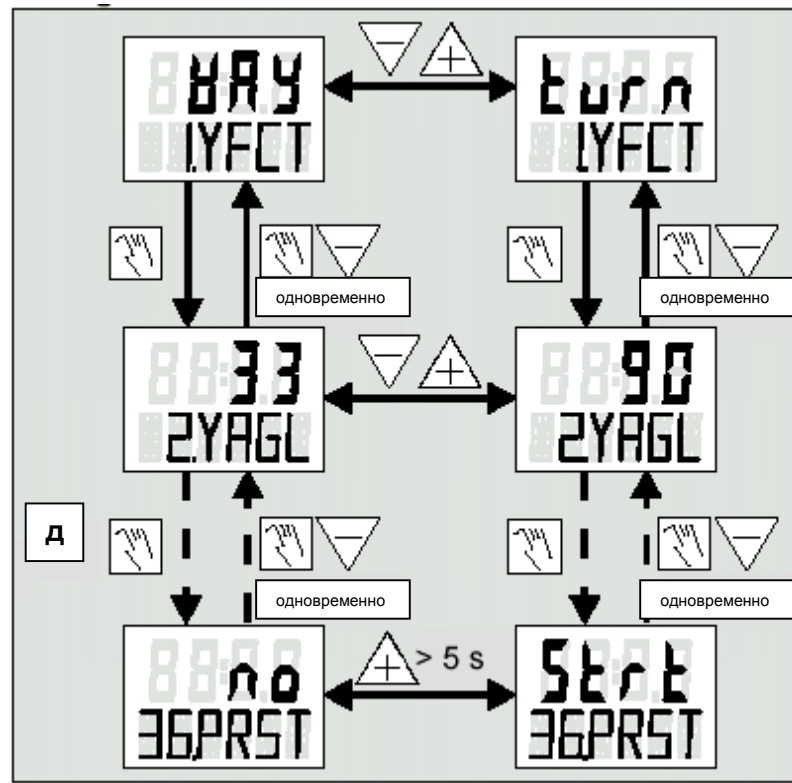
Первый автоматический ввод в эксплуатацию
(на основе заводской настройки)

ШАГ	ЗНАЧЕНИЕ
1.	<div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div style="width: 30%;"> <p>Поворотный привод</p>  </div> <div style="width: 30%;"> <p>Линейный привод</p>  </div> </div> <p>Возм. установки (см. обратную сторону)</p>
2.)	 <div style="display: flex; align-items: center;">  <div style="margin-left: 10px;"> <p>нажимать > 5 сек.</p> <p>Оставшиеся шаги происходят автоматически</p> </div> </div>
3.)	 <p>Смысл действия устанавливается</p>
4.)	 <p>Контроль установочного движения и коррекция нулевой точки и хода (толчок – толчок)</p>
5.)	 <p>Выяснение и индикация установочного времени. Down (dxx.x), up (uxx.x).</p> <p>Нажатие на  вызывает измерение утечек</p>
6.)	 <p>Установление минимальной длины установочного инкремента</p>
7.)	 <p>Оптимизация кратности установления</p>
8.)	 <p>Инициализация успешно завершена (Ход в мм в линейных приводах, угол поворота в поворотных приводах далее будут обозначаться значком: </p>

ВОЗМОЖНЫЕ СИГНАЛЫ

Индикация	Значение	Необходимые меры
 <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content; margin: auto;">К п.3</div>	<p>Привод остается неподвижным</p>	<p>Заквитировать сигнал с помощью </p> <p>Проверить и при необходимости открыть дроссель (6).</p> <p style="text-align: center;">   </p> <p>С помощью   перевести привод в рабочий диапазон. Заново стартовать инициализацию.</p>
 <div style="border: 1px solid black; padding: 2px; width: fit-content; margin: auto;">К п.4</div>	<p>Лента допуска down не достигнута или превышена</p>	<p>Переключить редуктор (7), далее с помощью   или:</p> <p>Переставить скользящую муфту до индикации </p> <p>Далее только с помощью </p>
	<p>Если скользящая муфта была переставлена</p>	<p>С помощью   перевести ползунковый рычаг в горизонтальное положение, далее с помощью </p>
	<p>Превышена лента допуска up</p>	<p>Заквитировать сигнал с помощью </p> <p>Установить на рычаге следующее по величине значение хода. Снова стартовать инициализацию. В поворотных приводах имеется дополнительная возможность с помощью клавиш   переставить</p> <p style="text-align: center;">  </p> <p>до появления индикации</p> <p>Далее снова с помощью </p>
	<p>Не достигнут интервал Up-down</p>	<p>Заквитировать сигнал с помощью </p> <p>Установить на рычаге предыдущее значение хода. Снова стартовать инициализацию.</p>
 	<p>Слишком короткое установочное (исполнительно е) время К п.5</p>	<p>Увеличить исполнительное время с помощью дросселя, далее с помощью:</p> <p style="text-align: center;"></p> <p>В более быстродействующих приводах с помощью:</p> <p style="text-align: center;"></p>
<p>Прочие сигналы см. в Справочнике по приборам</p>		

Конфигурация



Название параметра	Дисплей	Функция	Значения параметров	Единица измерения	Заводская настройка	Настройка клиентом
1. YFCT	1.YFCT	Вид исполнительного привода	Turn (поворотный привод) WAY (линейный привод) LWAY (линейный привод без синусоидной коррективы)		WAY	
2. YAGL ¹⁾	2.YAGL	Номинальный угол поворота квитиования. Соответственно установить переключатель передаточного числа (7) – см. вид прибора)	90° 33°	Градус	33°	
3. YWAY ²⁾	3.YWAY	Диапазон хода (опциональная настройка) Если используется, значение должно соответствовать установленному на приводе диапазону хода. Поводок должен быть установлен на значение хода привода или, если он не обозначен на шкале, на следующее по величине значение шкалы.	oFF 5110115120 (короткий рычаг 33°) 25130135 (короткий рычаг 90°) 4015016017019011101130 (длинный рычаг 90°)	мм	oFF	
4. INIT	4.INIT	Инициализация	no ⁴⁾ ###.# Strt		no	
5. SCUR	5.SCUR	Диапазон тока заданного параметра 0 – 20 mA 4 – 20 mA	0 MA 4 MA	mA	4	
6. SDIR	6.SDIR	Направление заданного параметра растущий падающий	riSE FALL		riSE	
7. SPRA	7.SPRA	Заданный параметр шплитранж начало	0,0 - 100,0	%	0,0	
8. SPRE	8.SPRE	Заданный параметр шплитранж конец	0,0 – 100,0	%	100,0	
9. TS	9.TS	Рампа заданного параметра	AUTO 0 – 400	сек.	0	
10. SFCT	10.SFCT	Функция заданного параметра линейный равнопроцентный 1:25 равнопроцентный 1:50 свободноустанавливаемый	Lin 1:25 1:50 FrEE		Lin	
11. SLO 12. SL1 13. SL2 14. SL3 15. SL4 16. SL5 17. SL6 18. SL7 19. SL8 20. SL9 21. SL10	11.SLO (примерный)	Опорный пункт заданного параметра при 0% 10% 20% 30% 40% 50% 60% 70% 80% 90% 100%	0,0 – 100,0	%	0,0 28,5 50,0 62,6 71,5 78,5 84,1 88,9 93,1 96,7 100,0	
22. DEBA	22.DEBA	Мертвая зона регулятора	AUTO 0,1 – 10,0	%	AUTO	
23. YA	23.YA	Начало ограничения регулирующих воздействий	0,0 – 100,0	%	0,0	
24. YE	24.YE	Конец ограничения регулирующих воздействий	0,0 – 100,0	%	100,0	
25. YNRM	25.YNRM	Нормирование регулирующих воздействий На мех. путь На проток	MpoS FLow		MPoS	
26. YCLS	26.YCLS	Герметичное закрытие регулирующих воздействий без только сверху только снизу Сверху и снизу	no uP: :dW uP:dW		no	

27.YDIR	27.YDIR	Направление действия заданных параметров для индикации растущий падающий	riSE FALL			riSE	
28.BIN1 ⁵⁾	28.BIN 1	Функция BE 1 Без Только сигнализация Блокировка конфигурации Блокировка конфигурации и ручного режима Клапан в положение up Клапан в положение down Блокировка движения	Закрывает	Открывает		oFF	
			oFF on bLc1 bLc2 up doW StoP	oFF -on -up -doW -StP			
29.BIN2 ⁵⁾	29.BIN2	Функция BE 2 без только сигнализация Клапан в положение up Клапан в положение down Блокировка движения	Закрывает	Открывает		oFF	
			oFF on uP doW StoP	oFF -on -uP -doW -StP			
30.AFCT ⁶⁾	30.AFCT	Функция Тревога без A1=Мин, A2=Макс. A1=Мин, A2=Мин. A1=Макс, A2=Макс.	Нормальный	Обратный		oFF	
			oFF П i : ПА П i : П i ПА : ПА	oFF п i : пА п i : п i пА : пА			
31.A1	31.A1	Порог срабатывания Тревога 1	0,0 – 100,0		%	10,0	
32.A2	32.A2	Порог срабатывания Тревога 2	0,0 – 100,0		%	90,0	
33. L FCT ⁶⁾	33. L FCT	Выход сигнализации помех Помеха Помеха + без автоматики Помеха + без автоматики + BE («+» означает логическую связь ИЛИ)	Нормальный	Обратный		L .	
			L . L п A. L п A.b	l . -пА. -пА.b			
34. L TIM	34. L TIM	Контрольное время для загрузки сигнализации помех	AUto 0 – 100		сек	AUto	
35. L LIM	35. L LIM	Порог срабатывания сигнализации помех	AUto 0,0 – 100,0		%	AUto	
36.PRST	36.PRST	Preset (заводская настройка) „no“ не активирована „Strt“ Старт заводской настройки через 5 сек. клавишного подтверждения «oCAY»-индикация после успешной заводской настройки ВНИМАНИЕ: Preset вызывает „NO INIT“	no Strt oCAY			oCAY	

- 1) Если выбран „turn“, нельзя установить 33⁰
- 2) Параметр не появляется, если было выбрано 1.YFCT=turn
- 3) Опорные пункты появляются только при выборе: 10.SFCT=FrEE
- 4) Альтернатива „no“ при еще не осуществленном вводе в эксплуатацию
- 5) Открыватель означает: Действие при открытом выключателе или Low Pegel
Закрывает означает: Действие при закрытом выключателе или High Pegel
- 6) Нормальный означает: High Pegel без помех
Обратный означает: Low Pegel без помех