



Открытое акционерное общество
«Московский завод тепловой автоматики»

Регулятор микропроцессорный МИНИТЕРМ 400.21.24

ГЕ3.222.115-13 Д

*Приложение к техническому описанию и инструкции
по эксплуатации ГЕ 3.222.098-01 ТО*



2004г.

Модификация регулятора **МИНИТЕРМ 400.21.24** разработана на основе стандартной модификации МИНИТЕРМ 400.21 и отличается от нее программой, “защитой” в ПЗУ.

При работе с данной модификацией следует пользоваться техническим описанием и инструкцией по эксплуатации гЕЗ.222.098-01 ТО на МИНИТЕРМ 400.21 с учетом нижеприведенных отличий.

1. Регулятор работает с двумя термометрами сопротивлений градуировок (по выбору): **50П**, **50М**, **100П**, **100М**. Схема подключения соответствует п. 8.2 ТО.

Третий термометр сопротивления **ТС3** *не используется*, в списке **ТСРЕ** следует установить $in.C=OFF$.

2. Термометр сопротивления **ТС1** является «сухим», **ТС2** - «влажным».

Регулируемым параметром является **психрометрическая разность** температуры $\Delta t^{\circ}C$, измеряемой **ТС1**, и $t^{\circ}C$, измеряемой **ТС2**. Индицируется на верхней половине дисплея.

Заданное значение психрометрической разности температур индицируется на нижней половине дисплея (см. п. 5.2.1 ТО).

3. Величины температур, измеряемых **ТС1** ($\Delta t^{\circ}C$) и **ТС2** ($t^{\circ}C$), могут быть проконтролированы в списке оператора (см. п. 5.4.1 ТО).
4. Входные сигналы **X_F**, **X_h** нормируются и приводятся к параметрам **F**.; **h**., которые индицируются в списке оператора (п. 4.2 ТО). Параметр **h**. используется для индикации *положения регулирующего органа* исполнительного механизма.
5. В списке **SEAE** введены параметры настройки h^{100} ; h_0 , играющие роль «**путевых**» **выключателей** исполнительного механизма соответственно в сторону «*больше*» и в сторону «*меньше*».

При $h \geq h^{100}$ – прекращает работу выход **Z1** («▲»); при $h \leq h_0$ – прекращает работу выход **Z2** («▼»).

Диапазон возможных уставок:

$$h^{100} = 102.4 \dots -2.4 \%$$

$$h_0 = -2.4 \dots 102.4 \%$$

6. Задание может корректироваться по сигналам b^{PC} ; $F..$

$$P_n = P + c1 * b^{PC} + c2 * F.$$

Если коррекция не используется, следует в списке SPEC установить:

$$c1 = c2 = 0.$$

7. Программный задатчик имеет **до 24 участков** программы. Нужное количество участков устанавливается в списке SPEC параметром $n.PrgC = 1...24$.
8. Настройка программного задатчика производится установкой в списке PrgC параметров $P0; P1...P24; E1...E24$. Диапазон изменения этих параметров соответствует табл. 6 ТО.
9. Работа программного задатчика индицируется *постоянным свечением* светодиода «OF». По окончании программы или при сбросе программы указанный светодиод *гаснет*.