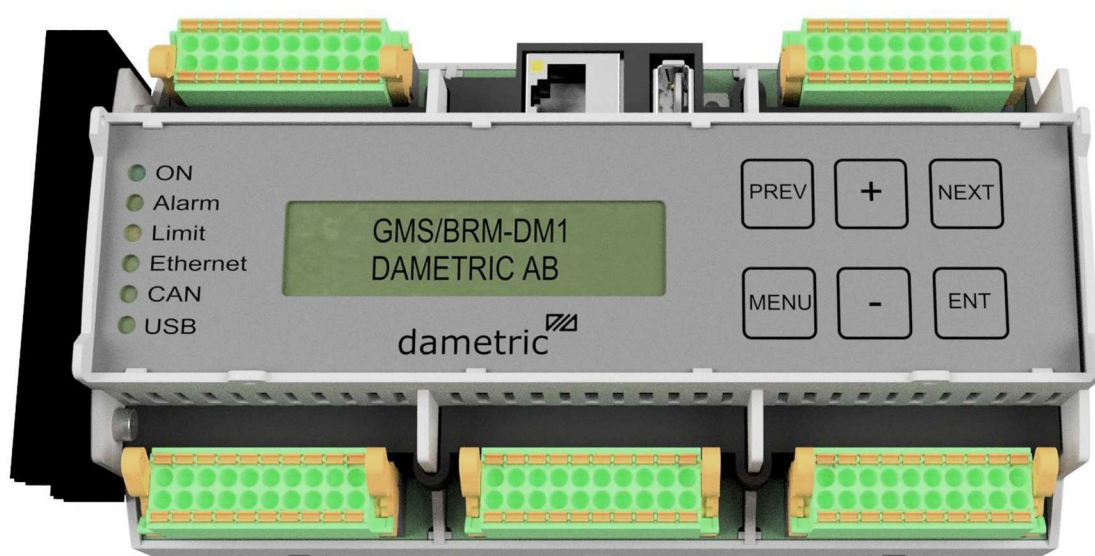


dametric 

BRM-DM1 BRM-DM2



GMS Basic Refiner Module

ANVÄNDARMANUAL

1	DOKUMENTREVISION.....	2
2	ARTIKELNUMMER SKC / VALMET	2
3	INSTALLATION OCH TEKNISK SPECIFIKATION	3
4	HANDHAVANDE	3
4.1	PANELINDIKATORER.....	3
4.2	KONFIGURERING	3
4.2.1	Konfigurering med Panel-PC.....	3
4.2.2	Konfigurering med enhetens display och knappar	3
4.2.3	Meny-struktur BRM-DM1	4
4.2.4	Meny-struktur BRM-DM2	5
5	PARAMETERBESKRIVNING	6
5.1	GMS/BRM-DM1/2.....	6
5.2	CAN-ETH.-CONV.	6
5.3	ROTOR POSITION.....	6
5.4	REF. VIBRATION	6
5.5	TOUCH VIBRATION.....	6
5.6	CONTROL MOTOR	7
5.7	HYDR.PRESSURE. A.....	7
5.8	HYDR.PRESSURE. B.....	7
5.9	TEMP FR. BEARING.....	7
5.10	TEMP TO BEARING.....	7
5.11	MAIN MOTOR POWER	7
5.12	ANALOG INPUT	8
5.13	FEEDGUARD FUNC.....	8
5.14	ROTOR MOVE CTRL	8
5.15	ROTOR MOVE ADJ.	8
5.16	GAP CONTROL ROT.	9
5.17	GAP CONTROL STA.	9
5.18	GAP GUARD.....	9
5.19	DIGITAL IN/OUT	9
5.20	AGS INTERFACE.....	9
5.21	SAFESET MONITOR.....	10
5.22	ANALOG OUT MOD.....	10
6	KONTAKT	10

1 Dokumentrevision

2018-01-18/BL	Första utgåva.
2018-03-22/BL	Uppdaterad för CEC-funktionalitet.
2018-08-07/BL	Uppdaterad för SSM-funktion.
2018-10-01/BL	Gäller även för BRM-DM2.
2019-10-07/BL	Reviderat meny-strukturen för BRM-DM2.
2020-01-08/BL	Reviderat meny-strukturer för BRM-DM1 och BRM-DM2. Programversion 1.24. Lagt till beskrivning för parametrar.
2020-02-18/BL	Rättat inkopplingstext.

2 Artikelnummer SKC / Valmet

Enhet	SKC	Valmet
BRM-DM1	SKC2594365	VAL0399295
BRM-DM2	SKC2601904	VAL0405083.

3 Installation och teknisk specifikation

Se "BRM-DM12 IM SE ÅÅMMDD.pdf" avseende installation.

Se "BRM-DM12 TS SE ÅÅMMDD.pdf" avseende teknisk specifikation.

4 Handhavande

4.1 Panelindikatorer

Lysdioder i enheten front indikerar följande:

Namn	Funktion	släckt	blinkar	tänd
ON	Matningsspänning	Ingen matningsspänning	-	Matningsspänning OK
Alarm	Larmindikering	Inget larm aktiverat	Larmet aktiverat	Summalarmet aktiverat
Limit	Gränsdon	Inget gränsdon utlöst	-	Något gränsdon utlöst
Ethernet	Ethernet	Inte aktiverad	Aktiverad med trafik	Aktiverad utan trafik
CAN	CAN	Inte aktiverad	Aktiverad med trafik	Aktiverad utan trafik
USB	USB	Inte aktiverad	Aktiverad med trafik	Aktiverad utan trafik

4.2 Konfigurering

Ett antal parametrar används av enheten för att ge användare önskad funktion. De flesta parametrar måste anpassas beroende på raffinörtyper och malningsprocess.

Antingen så görs anpassningen via display och tryckknappar på enheten eller så sköts detta via en Panel-PC. Var noga med att dokumentera inställning för de fall då BRM-modulen måste bytas ut.

4.2.1 Konfigurering med Panel-PC

Se manual för GMS-systemet för vilka parametrar som finns tillgängliga. Parameternamn och beskrivningar finns då i PC'n.

4.2.2 Konfigurering med enhetens display och knappar

Enhetens funktioner väljs genom att först trycka MENU och sedan PREV eller NEXT till önskad funktion visas. Funktionens mätvärde visas så att detta kan avläsas.

Tryck sedan PLUS för att välja parameter-nivå, och därefter stegas med PLUS och MINUS till önskad parameter. För att återgå till basnivån trycks in MENU.

Om MENU hålls intryckt i ca 1 sekund så återgår displayen till att visa enhetens basdata, namn, datum, revisioner etc.

Knapparna används enligt följande.

För basnivå:

MENU (kort)	Återgår till basnivå för vald funktion.
MENU (>1s)	Återgår till enheten basnivå.
NEXT	Stegar till nästa funktion.
PREV	Stegar till föregående funktion.
PLUS	Startar parameternivå för vald funktion alt. Stegar till nästa parameternivå.
PREV	Stegar till föregående parameternivå.
ENT	Ingen funktion.

För parameternivå:

MENU (kort)	Återgår till basnivå för vald funktion.
MENU (>1s)	Återgår till enheten basnivå.
NEXT	Stegar till nästa siffra vid editering.
PREV	Stegar till föregående siffra vid editering.
PLUS	Ökar markerad siffra med 1.
MINUS	Minskar markerad siffra med 1.
ENT (kort)	Väljer mellan väljarläge (sel.) och redigeringsläge (edit) för vald parameter.
ENT (>1s)	Sparar vald parameter till EERPOM-minne.

Enhetens funktioner och dess parametrar finns åskådliga i meny-strukturen.

Använd knapparna NEXT och PREV för att stega mellan funktioner (fet stil), dvs i X-led i strukturen.

Välj sedan bland de parametrar som finns för vald funktionen genom att bläddra (i Y-led) med knapparna PLUS och MINUS.

Funktioner och parametrar listas på engelska vilket är det som visas på displayen.

4.2.3 Meny-struktur BRM-DM1

Funktion 1-4

	POM Work mode		
BRM Date	POM Span calibr.		TVD Pro.adj.sen.
BRM Test func.	POM Zero calibr.		TVD Al.lim.4 Lg1
BRM DCS clock	POM Al.Lim. 3L		TVD Al.lim.3 Lg2
BRM HW. Rev.no.	POM Al.Lim. 2H		TVD Al.lim.2 Hg1
BRM Serial no.	POM Al.Lim. 1HH		TVD Al.lim.1 Hg2
BRM Ind.bus type	POM Ratio	VIM Al.Lim. 2H	TVD Sens. Prod.
BRM Can Node no.	POM Direction	VIM Al.Lim. 1HH	TVD Sens. Idle
BRM GMS System	POM Off/On/On+Al	VIM Off/On/On+Al	TVD Off/On/On+Al
GMS/BRM-DM1	Rotor position	Ref. vibration	Touch vibration

Funktion 5-8

CMD Run current			
CMD Min hold cu.			
CMD Hold curr.			
CMD Drive curr.	HPA Span calibr.	HPB Span calibr.	
CMD Direction	HPA Zero calibr.	HPB Zero calibr.	OT1 Span calibr.
CMD High speed	HPA Range	HPB Range	OT2 Zero calibr.
CMD Low speed	HPA Al.lim.2 H	HPB Al.lim. 2H	OT1 Al.lim. 2H
CMD Screw pitch	HPA Al.lim.1 HH	HPB Al.lim. 1HH	OT1 Al.lim. 1HH
CMD Off/On/On+Al	HPA Off/On/On+Al	HPB Off/On/On+Al	OT1 Off/On/On+Al
Control motor	Hydr.pressure. A	Hydr. pressure B	Temp fr. bearing

Funktion 9-12

	MPM Span calibr.		
	MPM Zero calibr.		FG Chk. max pos.
	MPM Type	AIN Span calibr.	FG CMD speed
	MPM Range	AIN Zero calibr.	FG Pist. delay
OT2 Span calibr.	MPM Al.lim. filt.	AIN Range	FG Timeout
OT2 Zero calibr.	MPM Al.lim. float	AIN Type	FG Safe dist.
OT2 Al.lim. 2H	MPM Al.lim. 2L	AIN Al.lim.2 H	FG Pist.length
OT2 Al.lim. 1HH	MPM Al.lim. 1LL	AIN Al.lim.1 HH	FG Type
OT2 Off/On/On+Al	MPM Off/On/On+Al	AIN Off/On/On+Al	FG Result
Temp to bearing	Main motor power	Analog input	FeedGuard func.

Funktion 13-16

RMC Max prod.pos			AOM Mod2 Chan4
RMC Min prod.pos	RMA Status		AOM Mod2 Chan3
RMC Time limit	RMA Wear offset		AOM Mod2 Chan2
RMC Power limit	RMA Wear setting		AOM Mod2 Chan1
RMC Set Prod.pos	RMA Touchp. pos.		AOM Mod1 Chan4
RMC Start offset	RMA Touchp. time	DIO Out Config.	AOM Mod1 Chan3
RMC Prod. pos.	RMA Touchp.level	DIO In Config.	AOM Mod1 Chan2
RMC Function	RMA Touchp.func.	DIO Out Status	AOM Mod1 Chan1
Rotor Move Ctrl.	Rotor Move Adj.	Digital in/out	Analog Out Mod.

4.2.4 Meny-struktur BRM-DM2

Funktion 1-4

		POM Work mode	
		POM Span calibr.	
BRM Test func.		POM Zero calibr.	
BRM DCS clock		POM Al.Lim. 3L	
BRM HW. Rev.no.		POM Al.Lim. 2H	VIM Span calibr.
BRM Serial no.		POM Al.Lim. 1HH	VIM Zero calibr.
BRM Ind.bus type	CEC IP Mask	POM Ratio	VIM Al.Lim. 2H
BRM Can Node no.	CEC IP Address	POM Direction	VIM Al.Lim. 1HH
BRM GMS System	CEC Off/On/On+Al	POM Off/On/On+Al	VIM Off/On/On+Al
GMS/BRM-DM1	CAN-Eth.-Conv.	Rotor position	Ref. vibration

Funktion 5-8

	CMD Run current		
	CMD Status		
TVD Span calibr.	CMD Hold curr.		
TVD Zero calibr.	CMD Drive curr.	HPA Span calibr.	HPB Span calibr.
TVD Al.lim.4 Lg1	CMD Direction	HPA Zero calibr.	HPB Zero calibr.
TVD Al.lim.3 Lg2	CMD High speed	HPA Range	HPB Range
TVD Al.lim.2 Hg1	CMD Low speed	HPA Al.lim.2 H	HPB Al.lim. 2H
TVD Al.lim.1 Hg2	CMD Screw pitch	HPA Al.lim.1 HH	HPB Al.lim. 1HH
TVD Off/On/On+Al	CMD Off/On/On+Al	HPA Off/On/On+Al	HPB Off/On/On+Al
Touch vibration	Control motor	Hydr.pressure. A	Hydr. pressure B

Funktion 9-12

		MPM Span calibr.	
		MPM Zero calibr.	
		MPM Type	AIN Span calibr.
		MPM Range	AIN Zero calibr.
OT1 Span calibr.	OT2 Span calibr.	MPM Al.lim. filt.	AIN Range
OT2 Zero calibr.	OT2 Zero calibr.	MPM Al.lim. float	AIN Type
OT1 Al.lim. 2H	OT2 Al.lim. 2H	MPM Al.lim. 2L	AIN Al.lim.2 H
OT1 Al.lim. 1HH	OT2 Al.lim. 1HH	MPM Al.lim. 1LL	AIN Al.lim.1 HH
OT1 Off/On/On+Al	OT2 Off/On/On+Al	MPM Off/On/On+Al	AIN Off/On/On+Al
Temp fr. bearing	Temp to bearing	Main motor power	Analog input

Funktion 13-16

	GCR Controlspeed		
	GCR Und.al.limit		
FG Chk. max pos.	GCR Ov.al.speed		
FG Pist. delay	GCR Ov.al.limit	GCR Und.al.limit	
FG Timeout	GCR Filter	GCR Ov.al.speed	
FG Safe dist.	GCR Gain	GCR Ov.al.limit	GGD Gain stator
FG Pist.length	GCR Deadband	GCR Filter	GGD Limit stator.
FG Type	GCR Interval	GCR Gain	GGD Gain rotor.
FG Result	GCR Work mode	GCR Deadband	GGD Limit rotor
FeedGuard func.	Gap Control Rot.	Gap Control Sta.	Gap Guard

Funktion 17-20

			AOM Mod2 Chan4
			AOM Mod2 Chan3
			AOM Mod2 Chan2
		SSM Index/rev.	AOM Mod2 Chan1
		SSM Diff.pulse	AOM Mod1 Chan4
DIO Out Config.		SSM Rotor speed.	AOM Mod1 Chan3
DIO In Config.		SSM Pulses	AOM Mod1 Chan2
DIO Out Status	AGS Off/TDC/AGS	SSM Off/On/On+Al	AOM Mod1 Chan1
Digital in/out	AGS Interface	Safeset Monitor	Analog Out Mod.

5 Parameterbeskrivning

5.1 GMS/BRM-DM1/2

BRM GMS System	GMS mät-system: 1:GMS-V1T01, 2:GMS-V1A01, 3:GMS-V1A02, 4:GMS-V2A01, 5:GMS-V2T01, 6:GMS-V1X01, 7:GMS-V1X02.
BRM Can Node no.	Nodnummer, normal 1, 2 anges för plan-sida i en CD-raffinör. (GMS-V2A01 och GMS-V2T01).
BRM Ind.bus type	0=ingen bus, 1= Profinet, 2=Profibus, 3=Ethernet IP.
BRM Serial no.	Enhetens serienummer.
BRM HW. Rev.no.	Aktuell hårdvarurevision.
BRM DCS clock	Anger synkvärde från DCS/PLC via industribussen. 0 anger ingen kontakt, 1-255 anger synkvärdet och stegas kontinuerligt.
BRM Test func.	Testfunktion (används inte).
BRM Date	Datum och tid.

5.2 CAN-Eth.-Conv.

Funktionen visas endast i BRM-DM2.

CEC Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion.
CEC IP Address	IP-adress
CEC IP Mask	IP-mask.

5.3 Rotor position

POM Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion.
POM Direction	Riktning, ange 0 eller 1. Värde beror på raffinörtyp och styrpinnens gänga.
POM Ratio	Kvot, ange 1.00 för en plan raffinör och t.ex. 0.20 för en konisk,
POM Al.Lim. 1HH	Larmgräns 1, hög-hög.
POM Al.Lim. 2H	Larmgräns 2, hög.
POM Al.Lim. 3L	Larmgräns 1, låg.
POM Zero calibr.	Nollkalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.
POM Span calibr.	Förstärkningskalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.
POM Work mode	Visar växelvis sträcka (Dist), och hastighet (Speed) för senaste rotorförflyttningen.

5.4 Ref. vibration

VIM Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion.
VIM Al.Lim. 1HH	Larmgräns 1, hög-hög.
VIM Al.Lim. 2H	Larmgräns 2, hög.

5.5 Touch vibration

TVD Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion.
TVD Sens. Idle	Känslighet vid tomgång.
TVD Sens. Prod.	Känslighet vid produktion.
TVD Al.lim.1 Hg2	Larmgräns 1, tomgång, hög-hög.
TVD Al.lim.2 Hg1	Larmgräns 2, tomgång, hög.
TVD Al.lim.3 Lg2	Larmgräns 3, produktion, hög-hög.
TVD Al.lim.4 Lg1	Larmgräns 4, produktion, hög.
TVD Pro.adj.sen.	Justerad känslighet vid produktion. Värdet kan även styras från extern enhet, t.ex. industribus.

5.6 Control motor

CMD Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion.
CMD Screw pitch	Gänga, ange gängstigning i mm för styrrinnen (mm).
CMD Low speed	Rotorförflyttningshastighet vid låg-fart (mm/s).
CMD High speed	Rotorförflyttningshastighet vid hög-fart (mm/s)
CMD Direction	Ritkning, ange 0 eller 1.
CMD Drive curr.	Drivström (A).
CMD Hold curr.	Hållström (A).
CMD Min hold cu.	Min-gräns för strömförbrukning i viloläge (A).
CMD Run current	Aktuell strömförbrukning (A).

5.7 Hydr.pressure. A

Parametrarna avser hydraultrycksmätning för isär.

HPA Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion.
HPA Al.lim.1 HH	Larmgräns 1, hög-hög (ton).
HPA Al.lim.2 H	Larmgräns 2, hög (ton).
HPA Range	Område (ton).
HPA Zero calibr.	Nollkalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.
HPA Span calibr.	Förstärkningskalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.

5.8 Hydr.pressure. B

Parametrarna avser hydraultrycksmätning för ihop.

Samma som ovanstående och "HPA" ersatt med "HPB".

5.9 Temp fr. Bearing

Parametrarna avser temperatur-mätning på olja från lager.

OT1 Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion.
OT1 Al.lim. 1HH	Larmgräns 1, hög-hög (°C).
OT1 Al.lim. 2H	Larmgräns 2, hög (°C).
OT1 Zero calibr.	Nollkalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.
OT1 Span calibr.	Förstärkningskalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.

5.10 Temp to Bearing

Parametrarna avser temperatur-mätning på olja till lager.

Samma som ovanstående och "OT1" ersatt med "OT2".

5.11 Main motor power

MPM Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion.
MPM Al.lim. 1LL	Larmgräns 1, låg-låg (MW).
MPM Al.lim. 2L	Larmgräns 2, låg (MW).
MPM Al.lim. float	Larmgräns, flytande, nivå (MW).
MPM Al.lim. filt.	Larmgräns, flytande, filtertid (s).
MPM Range	Område (MW).
MPM Type	Typ, ange 1.
MPM Zero calibr.	Nollkalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.
MPM Span calibr.	Förstärkningskalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.

5.12 Analog input

Funktionen avser en analog ingång för ström-signal, 4-20mA, för framtida bruk.

AIN Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion
AIN Al.lim.1 HH	Larmgräns 1, hög-hög.
AIN Al.lim.2 H	Larmgräns 2, hög.
AIN Type	Mätfunktion. Ange 0.
AIN Range	Område.
AIN Zero calibr.	Nollkalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.
AIN Span calibr.	Förstärkningskalibrering, se kalibreringsmanual för aktuellt mät-system.

5.13 FeedGuard func.

FG Result	Rotorförflyttning vid senaste FeedGuard.
FG Type	Typ, 0 = urkoppling, 1 = inkoppling då PLC styr rotor, 2 = inkopplad då BRM styr rotor, 3 – används inte.
FG Pist.length	Ventil-längd (mm).
FG Safe dist.	Säkerhetsavstånd (mm).
FG Timeout	Tid, den tid innan utvärdering av funktionen görs (s).
FG Pist. Delay	Fördröjningstid för ventil (s).
FG CMD speed	Rotorförflyttningshastighet (mm/s).
FG Chk. max pos.	Maximal kontrollgräns. Vid POM-värde över denna gräns så sker ingen kontroll.

5.14 Rotor Move Ctrl.

Funktionen visas endast i BRM-DM1.

RMC Function	Funktion, "Off" = urkopplad. "Static op." = statiskt körsätt, produktionspositionen ändras inte under drift. "Dynamic op." = dynamiskt körsätt, produktionspositionen minskar automatiskt under drift då spalten minskar (och tillräcklig motoreffekt under tillräcklig tid).
RMC Prod. pos.	Aktuell produktionsposition (mm).
RMC Start offset	Offset mellan startposition och produktionsposition (mm).
RMC Set Prod.pos	Sätt en fast produktionsposition. Sätt till önskad produktionsposition vid statiskt körsätt eller till 0.00 vid dynamiskt körsätt (mm).
RMC Power limit	Minimal effekt för att kunna minska produktionsposition vid dynamiskt körsätt (MW).
RMC Time limit	Minimal tid för att kunna minska produktionspositionen vid dynamiskt körsätt (min)
RMC Min prod.pos	Minimal tillåten produktionsposition (mm).
RMC Max prod.pos	Maximal tillåten produktionsposition (mm).

5.15 Rotor Move Adj.

Funktionen visas endast i BRM-DM1.

RMA Touchp.func.	Funktion. "Static" = statisk kalibrering med stillastående raffinör. "Manual" = manuell kalibrering med roterande skivor och operatören manövrerar skivorna helt. "Automatic" = automatisk kalibrering med roterande skivor där operatören manövrerar skivorna till skrap-punkten och BRM manövrerar sedan isär skivorna. "PLC ctrl." = Val av funktion styrs av DCS/PLC via industribus.
RMA Touchp.level	Minimalt kontakt-värde (TVD) för att bestämma kontaktposition (%).
RMA Touchp. Time	Minimal tid som ovanstående kontakt-värde måste passeras för att bestämma kontaktposition (s).
RMA Touchp. pos.	Kontaktposition (mm)
RMA Wear setting	Inställning för mätning av segmentslitage. 0 = urkopplad, 1 = automatisk mätning, 2 = nollställ mätning relative aktuell rotorposition. Notera att efter nollställning (2) så återgår parametern till föregående inställning.
RMA Wear offset	Rotorpositions värde för mätning av segmentslitage (mm).
RMA Status	Statusvärde för RMC/RMA-funktionen (beskrivs i ett separat dokument).

5.16 Gap Control Rot.

Funktionen visas endast i BRM-DM2.

GCR Work mode	Arbetsätt, 0 = urkopplad, 1 = för Valmet singeldisk, 2 = för Valmet CD-raffinör.
GCR Interval	Intervall mellan varje regleringsförsök (s).
GCR Deadband	Värde för död-band, plus och minus relativt inställt bör-värde.
GCR Gain	Förstärkning (%).
GCR Filter	Filtertid (s). Maximerat till hälften av inställt intervall.
GCR Ov.al.limit	Over alarm limit – Överregleringsgräns (mm). Med överreglering avses att spalten regleras mer ihop än isär. Parametern avser hur stort detta avstånd tillåts vara.
GCR Ov.al.speed	Nedräkningstakt för ovanstående parameter (mm/min).
GCR Und.al.limit	Under alarm limit – Underregleringsgräns. Med underreglering avses att död-bandet inte nås eller passerar under ett antal reglerförsök. Detta tolkas som att inte rotorförflyttningen svarar mot stegmotorkörningen pga. något fel.
GCR Controlspeed	Rotor-förflyttningshastighet (mm/s). Sätts normalt till 0.05 för en Valmet SD-raffinör. För en CD-raffinör så skall denna anpassas efter verklig stator-förflyttningshastighet, till exempel 0.03 mm/s.

5.17 Gap Control Sta.

Funktionen visas endast i BRM-DM2.

GCS Deadband	Värde för död-band, plus och minus relativt inställt bör-värde.
GCS Gain	Förstärkning (%).
GCS Filter	Filtertid (s). Maximerat till hälften av inställt intervall.
GCS Ov.al.limit	Over alarm limit – Överregleringsgräns (mm). Med överreglering avses att spalten regleras mer ihop än isär. Parametern avser hur stort detta avstånd tillåts vara.
GCS Ov.al.speed	Nedräkningstakt för ovanstående parameter (mm/min).
GCS Und.al.limit	Under alarm limit – Underregleringsgräns. Med underreglering avses att död-bandet inte nås eller passerar under ett antal reglerförsök. Detta tolkas som att inte rotorförflyttningen svarar mot stegmotorkörningen pga. något fel.

5.18 Gap Guard

Funktionen visas endast i BRM-DM2.

GGD Limit rotor	Gräns rotor (mm). Gränsen avser hur mycket är-värdet tillåts sjunka under gällande bör-värde innan en GapGuard utlöses.
GGD Gain rotor.	Förstärkning rotor (%). Avser hur mycket av uppmätt fel mellan är-värde och bör-värde som GapGuard skall köra. Sträckan kan överkompenseras (> 100%) eller underkompenseras (<100%).
GGD Limit stator.	Som ovan fast för statorn.
GGD Gain stator	Som ovan fast för statorn.

5.19 Digital in/out

DIO Input=	Status för digitala ingångar, hexadecimal visning: 01 = ingång 1 aktiv, 02 = ingång 2 aktiv, 03 = ingång 1 och 2 aktiva, osv, 80 = ingång 8 aktiv.
DIO Out Status	Status för digitala utgångar, hexadecimal visning: 01 = utgång 1 aktiv, 02 = utgång 2 aktiv, 03 = utgång 1 och 2 aktiva, osv, 80 = utgång 8 aktiv.
DIO In Config.	Ange konfiguration för enheten fysiska ingångar.
DIO Out Config.	Ange konfiguration för enheten fysiska utgångar.

5.20 AGS Interface

Funktionen visas endast i BRM-DM2.

AGS Off/TDC/AGS	0 = ingen malspaltsgivare, 1 = TDC-givare, 2 = AGS-givare.
-----------------	--

5.21 Safeset Monitor

Funktionen visas endast i BRM-DM2.

SSM Off/On/On+Al	Off=urkopplad, On=inkopplad, On+Alarm=inkopplad till summalarmsfunktion.
SSM Pulses	Antal tillåtna felpulser.
SSM Rotor speed.	Uppmät rotationshastighet i varv/minut.
SSM Diff.pulse	Antal uppmätta felpulser.
SSM Index/rev.	Antal mät-index per varv.

5.22 Analog Out Mod.

AOM Mod1 Chan1	Ange mätfunktion för kanal 1 på AOM-modul nr 1.
AOM Mod1 Chan2	Ange mätfunktion för kanal 2 på AOM-modul nr 1.
AOM Mod1 Chan3	Ange mätfunktion för kanal 3 på AOM-modul nr 1.
AOM Mod1 Chan4	Ange mätfunktion för kanal 4 på AOM-modul nr 1.
AOM Mod2 Chan1	Ange mätfunktion för kanal 1 på AOM-modul nr 2.
AOM Mod2 Chan2	Ange mätfunktion för kanal 2 på AOM-modul nr 2.
AOM Mod2 Chan3	Ange mätfunktion för kanal 3 på AOM-modul nr 2.
AOM Mod2 Chan4	Ange mätfunktion för kanal 4 på AOM-modul nr 2.

6 Kontakt

Utveckling, produktion och underhåll:

Dametric AB

Jägerhorns Väg 19, 141 75 Kungens Kurva

Telefon: 08-556 477 00

E-post: service@dametric.se

Websida: www.dametric.se

dametric 