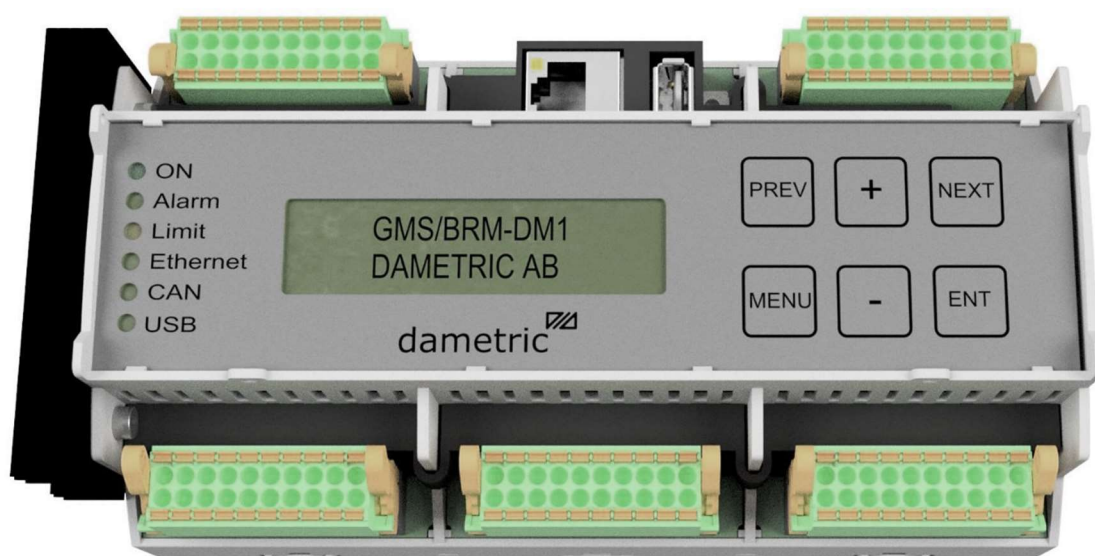


dametric

BRM-DM1

BRM-DM2



GMS 基础磨机模块

用户手册

1	文档修订历史	2
2	SKC/VALMET 部件号	2
3	安装手册和技术规格	3
4	使用	3
4.1	面板指示灯	3
4.2	配置	3
4.2.1	使用触屏电脑进行配置	3
4.2.2	使用内置显示屏和按钮进行配置	3
4.2.3	BRM-DM1 菜单结构	4
4.2.4	BRM-DM2 菜单结构	6
5	参数描述	9
5.1	GMS/BRM-DM1/2	9
5.2	CAN-ETH. -Conv. (CAN-以太网转换器)	9
5.3	ROTOR POSITION (转子位置)	9
5.4	REF. VIBRATION (磨机振动)	9
5.5	TOUCH VIBRATION (接触振动)	9
5.6	CONTROL MOTOR (控制电机)	10
5.7	HYDR. PRESSURE. A (液压压力 A)	10
5.8	HYDR. PRESSURE. B (液压压力 B)	10
5.9	TEMP FR. BEARING (出轴承温度)	10
5.10	TEMP TO BEARING (进轴承温度)	10
5.11	MAIN MOTOR POWER (主电机功率)	10
5.12	ANALOG INPUT (模拟输入)	11
5.13	FEEDGUARD FUNC. (喂料保护功能)	11
5.14	ROTOR MOVE CTRL. (转子移动控制)	11
5.15	ROTOR MOVE ADJ. (转子移动调整)	11
5.16	GAP CONTROL ROT. (间隙控制转子)	12
5.17	GAP CONTROL STA. (间隙控制定子)	12
5.18	GAP GUARD (间隙保护)	12
5.19	DIGITAL IN/OUT (数字输入/输出)	12
5.20	AGS INTERFACE (AGS 接口)	12
5.21	SAFESET MONITOR (SAFESET 监视器)	13
5.22	ANALOG OUT MOD. (模拟输出模块)	13
6	联系信息	13

1 文档修订历史

2018 年 2 月 1 日/BL	首个版本。
2018 年 8 月 7 日/BL	更新了 SSM 功能。
2018 年 10 月 1 日/BL	增加了 BRM-DM2 内容。
2020 年 2 月 18 日/BL	修改了 BRM-DM1 和 BRM-DM2 的菜单结构。程序版本 1.25。增加了参数的描述。

2 SKC/Valmet 部件号

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

3 安装手册和技术规格

安装说明见“BRM-DM12IM ZHS YYMMDD.pdf”文档。

技术规格见“BRM-DM12TS ZHS YYMMDD.pdf”文档。

4 使用

4.1 面板指示灯

LED 指示灯的含义如下：

名称	功能	熄灭	闪烁	点亮
ON	供电	无供电	–	供电良好
Alarm	报警指示	无激活的报警	检测到一个报警	检测到多个报警
Limit	报警限位	无取消的限位	–	限位被取消
Ethernet	以太网	未激活	激活且有流量	激活但无流量
CAN	CAN	未激活	激活且有流量	激活但无流量
USB	USB	未激活	激活且有流量	激活但无流量

4.2 配置

用户可使用多个参数进行想要的操作。大部分参数必须根据磨机和工艺进行配置。

用户可以使用单元上的显示屏和按钮或使用外部 GMS 触屏电脑进行配置。触屏电脑可在编辑过程中给用户提供更多参数信息和描述。

参数列表用于记录单元的设置。请务必确保其上的信息为最新，以便在更换模块时参考。

4.2.1 使用触屏电脑进行配置

请参考触屏电脑手册了解使用的参数。

4.2.2 使用内置显示屏和按钮进行配置

要选择功能，请按 MENU（菜单），然后使用 PREV（上一个）和 NEXT（下一个）滚动选项，直至显示所需的功能。屏幕将显示功能的基本信息，可能是参数值或测量值。

按 PLUS（+）选择所选功能关联的参数。按 PLUS（+）和 MINUS（-）在参数之间滚动。

如果要返回功能层级，请按 MENU（菜单）按钮。

长按 MENU（菜单）1 秒以上返回基础显示屏。

按钮使用说明如下：

基础层级：

MENU（短按） 返回所选功能的基础层级。

MENU（>1 秒） 返回基础显示屏。

NEXT 移至下一个功能。

PREV 移至上一个功能。

PLUS 打开所选功能的参数层级，或进入下一层级。

PREV 进入上一个参数层级。

ENT 无功能。

参数层级：

MENU（短按） 返回所选功能的基础层级。

MENU（>1 秒） 返回基础显示屏。

NEXT 编辑时移到下一位数字。

PREV 编辑时移到上一位数字。

PLUS 数字加 1。

MINUS 数字减 1。

ENT（短按） 在所选参数的选择模式(sel.)和编辑模式(edit)之间切换。

ENT (>1 秒) 将参数保存到 EERPOM 内存。

下文列表列出了各功能和参数。

请使用 NEXT (下一个) 和 PREV (上一个) 按钮在功能 (粗体字) 之间移动。

然后使用 PLUS (+) 和 MINUS (-) 按钮选择所选功能的参数。

4.2.3 BRM-DM1 菜单结构

功能 1-4

	POM Work mode (POM 工作模式)		
BRM Date (BRM 日期)	POM Span calibr. (POM 量程校正)		TVD Pro. adj. sen. (TVD 生产调整敏感度)
BRM Test func. (BRM 测试功能)	POM Zero calibr. (POM 零点校正)		TVD Al. lim. 4 Lg1 (TVD 报警限位 4 低增益 1)
BRM DCS clock (BRM DCS 时钟)	POM Al.Lim. 3L (POM 报警限位 3 低)		TVD Al. lim. 3 Lg2 (TVD 报警限位 3 低增益 2)
BRM HW. Rev. no. (BRM 硬件版本号)	POM Al.Lim. 2H (POM 报警限位 2 高)		TVD Al. lim. 2 Hg1 (TVD 报警限位 2 高增益 1)
BRM Serial no. (BRM 序列号)	POM Al.Lim. 1HH (POM 报警限位 1 高-高)		TVD Al. lim. 1 Hg2 (TVD 报警限位 1 高增益 2)
BRM Ind. bus type (BRM 工业总线类型)	POM Ratio (POM 比值)	VIM Al.Lim. 2H (VIM 报警限位 2 高)	TVD Sens. Prod. (TVD 灵敏度生产)
BRM Can Node no. (BRM CAN 节点编号)	POM Direction (POM 方向)	VIM Al.Lim. 1HH (VIM 报警限位 1 高-高)	TVD Sens. Idle (TVD 灵敏度空闲)
BRM GMS System (BRM GMS 系统)	POM Off/On/On+Al (POM 关/开/开+报警)	VIM Off/On/On+Al (VIM 关/开/开+报警)	TVD Off/On/On+Al (TVD 关/开/开+报警)
GMS/BRM-DM1	Rotor position (转子位置)	Ref. vibration (磨机振动)	Touch vibration (接触振动)

功能 5-8

CMD Run current (CMD 运行电流)			
CMD Min hold cu. (CMD 最小维持电流)			
CMD Hold curr. (CMD 维持电流)			
CMD Drive curr. (CMD 驱动电流)	HPA Span calibr. (HPA 量程校正)	HPB Span calibr. (HPB 量程校正)	
CMD Direction (CMD 方向)	HPA Zero calibr. (HPA 零点校正)	HPB Zero calibr. (HPB 零点校正)	OT1 Span calibr. (OT1 量程校正)
CMD High speed (CMD 高速)	HPA Range (HPA 量程)	HPB Range (HPB 量程)	OT2 Zero calibr. (OT2 零点校正)
CMD Low speed (CMD 低速)	HPA Al. lim. 2 H (HPA 报警限位 2 高)	HPB Al. lim. 2H (HPB 报警限位 2 高)	OT1 Al. lim. 2H (OT1 报警限位 2 高)
CMD Screw pitch (CMD 螺距)	HPA Al. lim. 1 HH (HPA 报警限位 1 高-高)	HPB Al. lim. 1HH (HPB 报警限位 1 高-高)	OT1 Al. lim. 1HH (OT1 报警限位 1 高-高)

CMD Off/On/On+Al (CMD 关/开/开+报警)	HPA Off/On/On+Al (HPA 关/开/开+报警)	HPB Off/On/On+Al (HPB 关/开/开+报警)	OT1 Off/On/On+Al (OT1 关/开/开+报警)
Control motor (控制电机)	Hydr. pressure. A (液压压力 A)	Hydr. pressure B (液压压力 B)	Temp fr. Bearing (出轴承温度)

功能 9-12

	MPM Span calibr. (MPM 量程校正)		
	MPM Zero calibr. (MPM 零点校正)		FG Chk. max pos. (检查最大位置)
	MPM Type (MPM 类型)	AIN Span calibr. (AIN 量程校正)	FG CMD speed (FG CMD 速度)
	MPM Range (MPM 量程)	AIN Zero calibr. (AIN 零点校正)	FG Pist. Delay (FG 活塞延迟)
OT2 Span calibr. (OT2 量程校正)	MPM Al.lim. filt. (MPM 报警限位滤波器)	AIN Range (AIN 量程)	FG Timeout (FG 超时)
OT2 Zero calibr. (OT2 零点校正)	MPM Al.lim. float (MPM 报警限位浮动)	AIN Type (AIN 类型)	FG Safe dist. (FG 安全距离)
OT2 Al.lim. 2H (OT2 报警限位 2 高)	MPM Al.lim. 2L (MPM 报警限位 2 低)	AIN Al.lim. 2 H (AIN 报警限位 2 高)	FG Pist. length (FG 活塞长度)
OT2 Al.lim. 1HH (OT2 报警限位 1 高-高)	MPM Al.lim. 1LL (MPM 报警限位 1 低-低)	AIN Al.lim. 1 HH (AIN 报警限位 1 高-高)	FG Type (FG 类型)
OT2 Off/On/On+Al (OT2 关/开/开+报警)	MPM Off/On/On+Al (MPM 关/开/开+报警)	AIN Off/On/On+Al (AIN 关/开/开+报警)	FG Result (FG 结果)
Temp to bearing (进轴承温度)	Main motor power (主电机功率)	Analog input (模拟输入)	FeedGuard func. (喂料保护功能)

功能 13-16

RMC Max prod.pos (RMC 最大生产位置)			AOM Mod2 Chan4 (AOM 模块 2 通道 4)
RMC Min prod.pos (RMC 最小生产位置)	RMA Status (RMA 状态)		AOM Mod2 Chan3 (AOM 模块 2 通道 3)
RMC Time limit (RMC 时间限制)	RMA Wear offset (RMA 磨损偏移量)		AOM Mod2 Chan2 (AOM 模块 2 通道 2)
RMC Power limit (RMC 功率限制)	RMA Wear setting (RMA 磨损设置)		AOM Mod2 Chan1 (AOM 模块 2 通道 1)
RMC Set Prod.pos (RMC 设置生产位置)	RMA Touchp. pos. (RMA 接触点位置)		AOM Mod1 Chan4 (AOM 模块 1 通道 4)
RMC Start offset (RMC 起始偏移量)	RMA Touchp. Time (RMA 接触点时间)	DIO Out Config. (DIO 输出配置)	AOM Mod1 Chan3 (AOM 模块 1 通道 3)
RMC Prod. pos. (RMC 生产位置)	RMA Touchp. level (RMA 接触点基准)	DIO In Config. (DIO 输入配置)	AOM Mod1 Chan2 (AOM 模块 1 通道 2)
RMC Function (RMC 功能)	RMA Touchp. func. (RMA 接触点功能)	DIO Out Status (DIO 输出状态)	AOM Mod1 Chan1 (AOM 模块 1 通道 1)
Rotor Move Ctrl. (转子移动控制)	Rotor Move Adj. (转子移动调整)	Digital in/out (数字输入/输出)	Analog Out Mod. (模拟输出模块)

4.2.4 BRM-DM2 菜单结构

功能 1-4

		POM Work mode (POM 工作模式)	
		POM Span calibr. (POM 量程校正)	
BRM Test func. (BRM 测试功能)		POM Zero calibr. (POM 零点校正)	
BRM DCS clock (BRM DCS 时钟)		POM Al.Lim. 3L (POM 报警限位 3 低)	
BRM HW. Rev. no. (BRM 硬件版本号)		POM Al.Lim. 2H (POM 报警限位 2 高)	VIM Span calibr. (VIM 量程校正)
BRM Serial no. (BRM 序列号)		POM Al.Lim. 1HH (POM 报警限位 1 高-高)	VIM Zero calibr. (VIM 零点校正)
BRM Ind. bus type (BRM 工业总线类型)	CEC IP Mask (CEC IP 掩码)	POM Ratio (POM 比值)	VIM Al.Lim. 2H (VIM 报警限位 2 高)
BRM Can Node no. (BRM CAN 节点编号)	CEC IP Address (IP 地址)	POM Direction (POM 方向)	VIM Al.Lim. 1HH (VIM 报警限位 1 高-高)
BRM GMS System (BRM GMS 系统)	CEC Off/On/On+Al (CEC 关/开/开+报警)	POM Off/On/On+Al (POM 关/开/开+报警)	VIM Off/On/On+Al (VIM 关/开/开+报警)
GMS/BRM-DM1	CAN-Eth. -Conv. (CAN-以太网转换器)	Rotor position (转子位置)	Ref. vibration (磨机振动)

功能 5-8

	CMD Run current (CMD 运行电流)		
	CMD Status (CMD 状态)		
TVD Span calibr. (TVD 量程校正)	CMD Hold curr. (CMD 维持电流)		
TVD Zero calibr. (TVD 零点校正)	CMD Drive curr. (CMD 驱动电流)	HPA Span calibr. (HPA 量程校正)	HPB Span calibr. (HPB 量程校正)
TVD Al.lim. 4 Lg1 (TVD 报警限位 4 低增益 1)	CMD Direction (CMD 方向)	HPA Zero calibr. (HPA 零点校正)	HPB Zero calibr. (HPB 零点校正)
TVD Al.lim. 3 Lg2 (TVD 报警限位 3 低增益 2)	CMD High speed (CMD 高速)	HPA Range (HPA 量程)	HPB Range (HPB 量程)
TVD Al.lim. 2 Hg1 (TVD 报警限位 2 高增益 1)	CMD Low speed (CMD 低速)	HPA Al.lim. 2 H (HPA 报警限位 2 高)	HPB Al.lim. 2H (HPB 报警限位 2 高)
TVD Al.lim. 1 Hg2 (TVD 报警限位 1 高增益 2)	CMD Screw pitch (CMD 螺距)	HPA Al.lim. 1 HH (HPA 报警限位 1 高-高)	HPB Al.lim. 1HH (HPB 报警限位 1 高-高)
TVD Off/On/On+Al (TVD 关/开/开+报警)	CMD Off/On/On+Al (CMD 关/开/开+报警)	HPA Off/On/On+Al (HPA 关/开/开+报警)	HPB Off/On/On+Al (HPB 关/开/开+报警)
Touch vibration (接触振动)	Control motor (控制电机)	Hydr. pressure. A	Hydr. pressure B (液压压力 B)

功能 9-12

		MPM Span calibr. (MPM 量程校正)	
		MPM Zero calibr. (MPM 零点校正)	
		MPM Type (MPM 类型)	AIN Span calibr. (AIN 量程校正)
		MPM Range (MPM 量程)	AIN Zero calibr. (AIN 零点校正)
OT1 Span calibr. (OT1 量程校正)	OT2 Span calibr. (OT2 量程校正)	MPM Al.lim. filt. (MPM 报警限位滤波器)	AIN Range (AIN 量程)
OT2 Zero calibr. (OT2 零点校正)	OT2 Zero calibr. (OT2 零点校正)	MPM Al.lim. float (MPM 报警限位浮动)	AIN Type (AIN 类型)
OT1 Al.lim. 2H (OT1 报警限位 2 高)	OT2 Al.lim. 2H (OT2 报警限位 2 高)	MPM Al.lim. 2L (MPM 报警限位 2 低)	AIN Al.lim. 2 H (AIN 报警限位 2 高)
OT1 Al.lim. 1HH (OT1 报警限位 1 高-高)	OT2 Al.lim. 1HH (OT2 报警限位 1 高-高)	MPM Al.lim. 1LL (MPM 报警限位 1 低-低)	AIN Al.lim. 1 HH (AIN 报警限位 1 高-高)
OT1 Off/On/On+Al (OT1 关/开/开+报警)	OT2 Off/On/On+Al (OT2 关/开/开+报警)	MPM Off/On/On+Al (MPM 关/开/开+报警)	AIN Off/On/On+Al (AIN 关/开/开+报警)
Temp fr. Bearing (出轴承温度)	Temp to bearing (进轴承温度)	Main motor power (主电机功率)	Analog input (模拟输入)

功能 13-16

	GCR Controlspeed (GCR 控制速度)		
	GCR Und.al.limit (GCR 不足报警限位)		
FG Chk. max pos. (检查最大位置)	GCR Ov.al.speed (GCR 超过报警速度)		
FG Pist. Delay (FG 活塞延迟)	GCR Ov.al.limit (GCR 超过报警限位)	GCR Und.al.limit (GCR 不足报警限位)	
FG Timeout (FG 超时)	GCR Filter (GCR 滤波器)	GCR Ov.al.speed (GCR 超过报警速度)	
FG Safe dist. (FG 安全距离)	GCR Gain (GCR 增益)	GCR Ov.al.limit (GCR 超过报警限位)	GGD Gain stator (GCR 增益定子)
FG Pist.length (FG 活塞长度)	GCR Deadband (GCR 死区)	GCR Filter (GCR 滤波器)	GGD Limit stator. (GGD 限位定子)
FG Type (FG 类型)	GCR Interval (GCR 间隔)	GCR Gain (GCR 增益)	GGD Gain rotor. (GCR 增益转子)
FG Result (FG 结果)	GCR Work mode (GCR 工作模式)	GCR Deadband (GCR 死区)	GGD Limit rotor (GGD 限位转子)
FeedGuard func. (喂料保护功能)	Gap Control Rot. (间隙控制转子)	Gap Control Sta. (间隙控制定子)	Gap Guard (间隙保护)

功能 17-20

			AOM Mod2 Chan4 (AOM 模块 2 通道 4)
			AOM Mod2 Chan3 (AOM 模块 2 通道 3)
			AOM Mod2 Chan2 (AOM 模块 2 通道 2)
		SSM Index/rev. (SSM 索引/转)	AOM Mod2 Chan1 (AOM 模块 2 通道 1)
		SSM Diff. pulse (SSM 差分脉冲)	AOM Mod1 Chan4 (AOM 模块 1 通道 4)
DIO Out Config. (DIO 输出配置)		SSM Rotor speed. (SSM 转子速度)	AOM Mod1 Chan3 (AOM 模块 1 通道 3)
DIO In Config. (DIO 输入配置)		SSM Pulses (SSM 脉冲)	AOM Mod1 Chan2 (AOM 模块 1 通道 2)
DIO Out Status (DIO 输出状态)	AGS Off/TDC/AGS (AGS 关/TDC/AGS)	SSM Off/On/On+A1 (SSM 关/开/开+报警)	AOM Mod1 Chan1 (AOM 模块 1 通道 1)
Digital in/out (数字输入/输出)	AGS Interface (AGS 接口)	Safeset Monitor (Safeset 监视器)	Analog Out Mod. (模拟输出模块)

5 参数描述

5.1 GMS/BRM-DM1/2

BRM GMS System (BRM GMS 系统) GMS 测量系统: 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. (BRM CAN 节点编号) 节点编号, 常规为 1, CD 磨机的平盘区侧使用 2。(GMS-V2A01 和 GMS-V2T01)。

BRM Ind.bus type (BRM 工业总线类型) 0=无总线, 1=Profinet, 2=Profibus, 3=以太网 IP。

BRM Serial no. (BRM 序列号) 单元的序列号。

BRM HW. Rev.no. (BRM 硬件版本号) 实际硬件版本。

BRM DCS clock (BRM DCS 时钟) 在工业总线上从 DCS/PLC 同步值。0 表示无连接, 1-255 为递增的值。

BRM Test func. (BRM 测试功能) 测试功能 (未使用)。

BRM Date (BRM 日期) 日期和时间。

5.2 CAN-Eth. -Conv. (CAN-以太网转换器)

该功能仅在 BRM-DM2 中显示且有效。

CEC Off/On/On+Al (CEC 关/开/开+报警) 0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。

CEC IP Address (IP 地址) IP 地址

CEC IP Mask (CEC IP 掩码) IP 掩码。

5.3 Rotor position (转子位置)

POM Off/On/On+Al (POM 关/开/开+报警) 0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。

POM Direction (POM 方向) 方向, 根据控制杆的类型和螺纹设置为 0 或 1。

POM Ratio (POM 比值) 比值, 平盘磨机设置为 1.00, 锥形磨机可设置为 0.20 等。

POM Al.Lim. 1HH (POM 报警限位 1 高-高) 报警限位 1, 高-高。

POM Al.Lim. 2H (POM 报警限位 2 高) 报警限位 2, 高。

POM Al.Lim. 3L (POM 报警限位 3 低) 报警限位 3, 低。

POM Zero calibr. (POM 零点校正) 零点校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。

POM Span calibr. (POM 量程校正) 量程校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。

POM Work mode (POM 工作模式) 交替显示最新转子行程的距离和速度。

5.4 Ref. vibration (磨机振动)

VIM Off/On/On+Al (VIM 关/开/开+报警) 0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。

VIM Al.Lim. 1HH (VIM 报警限位 1 高-高) 报警限位 1, 高-高。

VIM Al.Lim. 2H (VIM 报警限位 2 高) 报警限位 2, 高。

5.5 Touch vibration (接触振动)

TVD Off/On/On+Al (TVD 关/开/开+报警) 0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。

TVD Sens. Idle (TVD 灵敏度空闲) 空闲状态下的灵敏度。

TVD Sens. Prod. (TVD 灵敏度生产) 生产状态下的灵敏度。

TVD Al.lim.1 Hg2 (TVD 报警限位 1 高增益 2) 报警限位 1, 空闲, 高-高。

TVD Al.lim.2 Hg1 (TVD 报警限位 2 高增益 1) 报警限位 2, 空闲, 高。

TVD Al.lim.3 Lg2 (TVD 报警限位 3 低增益 2) 报警限位 3, 生产, 高-高。

TVD Al.lim.4 Lg1 (TVD 报警限位 4 低增益 1) 报警限位 4, 生产, 高。

TVD Pro.adj.sen. (TVD 生产调整敏感度) 生产状态下的调整灵敏度。也可从外部源 (如工业总线) 控制该值。

5.6 Control motor (控制电机)

CMD Off/On/On+Al (CMD 关/开/开+报警)	0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。
CMD Screw pitch (CMD 螺距)	控制杆的螺距, 以毫米(mm)为单位设置。
CMD Low speed (CMD 低速)	低转子行程速度(mm/s)。
CMD High speed (CMD 高速)	高转子行程速度(mm/s)。
CMD Direction (CMD 方向)	方向, 设置为 0 或 1。
CMD Drive curr. (CMD 驱动电流)	驱动电流(A)。
CMD Hold curr. (CMD 维持电流)	维持电流(A)。
CMD Min hold cu. (CMD 最小维持电流)	维持模式下电流消耗的最小限制值(A)。
CMD Run current (CMD 运行电流)	实际电流消耗(A)。

5.7 Hydr. pressure. A (液压压力 A)

分开磨片间隙时, 以下液压压力测量参数有效。

HPA Off/On/On+Al (HPA 关/开/开+报警)	0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。
HPA Al.lim. 1 HH (HPA 报警限位 1 高-高)	报警限位 1, 高-高(吨)。
HPA Al.lim. 2 H (HPA 报警限位 2 高)	报警限位 2, 高(吨)。
HPA Range (HPA 量程)	量程(吨)。
HPA Zero calibr. (HPA 零点校正)	零点校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。
HPA Span calibr. (HPA 量程校正)	量程校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。

5.8 Hydr. pressure. B (液压压力 B)

缩小磨片间隙时, 以下液压压力测量参数有效。

与上文相同, "HPA"换成"HPB"。

5.9 Temp fr. Bearing (出轴承温度)

测量出轴承油温时以下参数有效。

OT1 Off/On/On+Al (OT1 关/开/开+报警)	0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。
OT1 Al.lim. 1HH (OT1 报警限位 1 高-高)	报警限位 1, 高-高(°C)。
OT1 Al.lim. 2H (OT1 报警限位 2 高)	报警限位 2, 高(°C)。
OT1 Zero calibr. (OT1 零点校正)	零点校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。
OT1 Span calibr. (OT1 量程校正)	量程校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。

5.10 Temp to bearing (进轴承温度)

测量进轴承油温时以下参数有效。

与上文相同, "OT1"换成"OT2"。

5.11 Main motor power (主电机功率)

MPM Off/On/On+Al (MPM 关/开/开+报警)	0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。
MPM Al.lim. 1LL (MPM 报警限位 1 低-低)	报警限位 1, 低-低(MW)。
MPM Al.lim. 2L (MPM 报警限位 2 低)	报警限位 2, 低(MW)。
MPM Al.lim. float (MPM 报警限位浮动)	报警限位, 浮动, 电平(MW)。
MPM Al.lim. filt. (MPM 报警限位滤波器)	报警限位, 浮动, 滤波时间(s)。
MPM Range (MPM 量程)	量程(MW)。
MPM Type (MPM 类型)	类型, 设为 1。
MPM Zero calibr. (MPM 零点校正)	零点校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。
MPM Span calibr. (MPM 量程校正)	量程校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。

5.12 Analog input (模拟输入)

该功能用于待定义的电流信号，4-20mA。

AIN Off/On/On+Al (AIN 关/开/开+报警) 0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。

AIN Al.lim.1 HH (AIN 报警限位 1 高-高) 报警限位 1, 高-高。

AIN Al.lim.2 H (AIN 报警限位 2 高) 报警限位 2, 高。

AIN Type (AIN 类型) 测量功能。设为 0。

AIN Range (AIN 量程) 量程。

AIN Zero calibr. (AIN 零点校正) 零点校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。

AIN Span calibr. (AIN 量程校正) 量程校正, 请参阅实际测量系统的校正手册。

5.13 FeedGuard func. (喂料保护功能)

FG Result (FG 结果) 最近一次启动的喂料保护中转子的行程距离。

FG Type (FG 类型) 类型, 0=断开, 1=连接且 PLC 控制转子, 2=连接且 BRM 控制转子, 3=未使用。

FG Pist.length (FG 活塞长度) 活塞的长度(mm)。

FG Safe dist. (FG 安全距离) 安全距离(mm)。

FG Timeout (FG 超时) 时间, 即评估完成前经过的时间(s)。

FG Pist.Delay (FG 活塞延迟) 活塞的延迟时间(s)。

FG CMD speed (FG CMD 速度) 转子行程速度(mm/s)。

FG Chk. max pos. (检查最大位置) 最大控制极限。如 POM 值超过此限制, 将不再检查。

5.14 Rotor Move Ctrl. (转子移动控制)

该功能仅在 BRM-DM1 中显示且有效。

RMC Function (RMC 功能) 功能, off (关) = 断开。Static op. (静态运行) = 静态模式, 运行时生产位置不改变。Dynamic op. (动态运行) = 动态模式, 运行时如间隙缩小(且最短时间内电机功率足够), 生产位置将自动缩小。

RMC Prod. pos. (RMC 生产位置) 实际生产位置(mm)。

RMC Start offset (RMC 起始偏移量) 起始位置和生产位置之间的偏移量(mm)。

RMC Set Prod.pos (RMC 设置生产位置) 设置永久生产位置。静态模式下设置为所需生产位置, 动态模式下设置为 0.00 (mm)。

RMC Power limit (RMC 功率限制) 能够在动态模式下缩小生产位置的最小功率(MW)。

RMC Time limit (RMC 时间限制) 能够在动态模式下缩小生产位置的最短时间(分钟)。

RMC Min prod.pos (RMC 最小生产位置) 允许的最小生产位置(mm)。

RMC Max prod.pos (RMC 最大生产位置) 允许的最大生产位置(mm)。

5.15 Rotor Move Adj. (转子移动调整)

该功能仅在 BRM-DM1 中显示且有效。

RMA Touchp.func. (RMA 接触点功能) 功能。Static (静态)=通过静止的磨机进行静态校正。

Manual (手动)=通过转动的磨片进行手动校正, 操作员需完全手动操作磨片。Automatic (自动)=通过转动的磨片进行自动校正, 操作员需将动定盘磨片靠近以建立接触点, 然后 BRM 会将磨片分开。PLC ctrl. (RLC 控制)=该功能由 DCS/PLC 通过工业总线进行控制。

RMA Touchp.level (RMA 接触点基准) 确定接触点位置的最小接触值(TVD), 单位为(%)。

RMA Touchp.Time (RMA 接触点时间) TVD 值超过限值的最小时间, 用于确定接触点位置, 单位为(s)。

RMA Touchp. pos. (RMA 接触点位置) 接触点位置(mm)

RMA Wear setting (RMA 磨损设置) 测量磨片磨损的设置。0=断开连接, 1=自动测量, 2=重置相对于实际转子位置的测量。注: 重置(2)后, 将恢复上一次的值。

RMA Wear offset (RMA 磨损偏移量) 用于测量磨片磨损的转子位置值(mm)。

RMA Status (RMA 状态) RMC/RMA 功能的状态值。功能描述见单独文档。

5.16 Gap Control Rot. (间隙控制转子)

该功能仅在 BRM-DM2 中显示且有效。

GCR Work mode (GCR 工作模式) 工作模式, 0=断开, 1=用于 Valmet 单磨片机, 2=用于 Valmet CD 磨机。

GCR Interval (GCR 间隔) 间隙控制之间的间隔。

GCR Deadband (GCR 死区) 死区值, 相对于设定值上下的一个区间。

GCR Gain (GCR 增益) 量程 (%)。

GCR Filter (GCR 滤波器) 滤波时间(s)。最多为设定间隔的一半。

GCR Ov.al.limit (GCR 超过报警限位) 超过报警的限位(mm)。超过报警检查磨片靠近和分开时的间隙控制平衡。如不平衡, 检测到靠近移动的距离超过分开移动的距离, 则会生成一个报警以防止磨片碰撞。该参数设置该不平衡距离的限值。

GCR Ov.al.speed (GCR 超过报警速度) 超过报警的向下计数速度(mm/分)。

GCR Und.al.limit (GCR 不足报警限位) 不足报警的限值。不足报警是指在一定次数的间隙控制中未超过或达到死区范围。这表示有错误导致转子行程与步进电机激活次数不匹配。

GCR Controlspeed (GCR 控制速度) 转子移动速度(mm/s)。对于 Valmet SD 磨机通常设置为 0.05。对于 CD 磨机, 该参数必须匹配定子的移动速度, 通常为 0.03mm/s。

5.17 Gap Control Sta. (间隙控制定子)

该功能仅在 BRM-DM2 中显示且有效。这些参数不用于 Valmet SD 磨机。

GCS Deadband (GCS 死区) 死区值, 相对于设定值上下的一个区间。

GCS Gain (GCS 增益) 量程 (%)。

GCS Filter (GCS 滤波器) 滤波时间(s)。最多为设定间隔的一半。

GCS Ov.al.limit (GCS 超过报警限位) 与上文的 *GCR Ov.al.limit* (GCR 超过报警限位) 相同。

GCS Ov.al.speed (GCS 超过报警速度) 与上文的 *GCR Ov.al.speed* (GCR 超过报警速度) 相同。

GCS Und.al.limit (GCS 不足报警限位) 与上文的 *GCR Und.al.limit* (GCR 不足报警限位) 相同。

5.18 Gap Guard (间隙保护)

该功能仅在 BRM-DM2 中显示且有效。

GGD Limit rotor (GGD 限位转子) 该限值是启动间隙保护前允许低于设定点的间隙值。

GGD Gain rotor. (GCR 增益转子) 设置间隙保护移动的增益。该移动可以是过度补偿(> 100%)或衰减补偿(<100%)。

GGD Limit stator. (GGD 限位定子) 与 *GGD Limit rotor* (GGD 限位转子) 相同, 但针对的是 CD 磨机中的定子。

GGD Gain stator (GCR 增益定子) 与 *GGD Gain rotor* (GCR 增益转子) 相同, 但针对的是 CD 磨机中的定子。

5.19 Digital in/out (数字输入/输出)

DIO Input (DIO 输入) 数字输入的状态, 以十六进制表示: 01=输入 1 激活, 02=输入 2 激活, 03=输入 1 和输入 2 激活, 依此类推, 80=输入 8 激活。

DIO Out Status (DIO 输出状态) 数字输出的状态, 以十六进制表示: 01=输出 1 激活, 02=输出 2 激活, 03=输出 1 和输出 2 激活, 依此类推, 80=输出 8 激活。

DIO In Config. (DIO 输入配置) 设置数字输入的配置。

DIO Out Config. (DIO 输出配置) 设置数字输出的配置。

5.20 AGS Interface (AGS 接口)

该功能仅在 BRM-DM2 中显示且有效。

AGS Off/TDC/AGS (AGS 关/TDC/AGS) 0=无间隙传感器, 1=TDC 传感器, 2=AGS 传感器。

5.21 Safeset Monitor (Safeset 监视器)

该功能仅在 BRM-DM2 中显示且有效。

SSM Off/On/On+Al (SSM 关/开/开+报警)

0=断开, 1=连接, 2=连接到报警组功能。

SSM Pulses (SSM 脉冲) 允许的故障脉冲数。

SSM Rotor speed. (SSM 转子速度) 测得的转子速度, 单位为 rpm。

SSM Diff. pulse (SSM 差分脉冲) 测得的故障脉冲数。

SSM Index/rev. (SSM 索引/转) 每转的测量索引数。

5.22 Analog Out Mod. (模拟输出模块)

AOM Mod1 Chan1 (AOM 模块 1 通道 1) 设置 AOM 模块 1 上通道 1 的测量功能。

AOM Mod1 Chan2 (AOM 模块 1 通道 2) 设置 AOM 模块 1 上通道 2 的测量功能。

AOM Mod1 Chan3 (AOM 模块 1 通道 3) 设置 AOM 模块 1 上通道 3 的测量功能。

AOM Mod1 Chan4 (AOM 模块 1 通道 4) 设置 AOM 模块 1 上通道 4 的测量功能。

AOM Mod2 Chan1 (AOM 模块 2 通道 1) 设置 AOM 模块 2 上通道 1 的测量功能。

AOM Mod2 Chan2 (AOM 模块 2 通道 2) 设置 AOM 模块 2 上通道 2 的测量功能。

AOM Mod2 Chan3 (AOM 模块 2 通道 3) 设置 AOM 模块 2 上通道 3 的测量功能。

AOM Mod2 Chan4 (AOM 模块 2 通道 4) 设置 AOM 模块 2 上通道 4 的测量功能。

6 联系信息

销售、开发、生产和服务:

dametric 

Dametric AB

Jägerhorns Väg 19, 141 75 Kungens Kurva, Sweden

电话: +46-8 556 477 00

电子邮件: service@dametric.se 网站: www.dametric.se