

Dálkové řízení žádané hodnoty

jednoduchý „Master – Slave“, rozšířený „Master – Slave“

Regulátor:
HtInd – SxAx – xxxxx – 000
HtInd – SxAA – xxxxx – 000
Ht40B – xA – xxR – 000

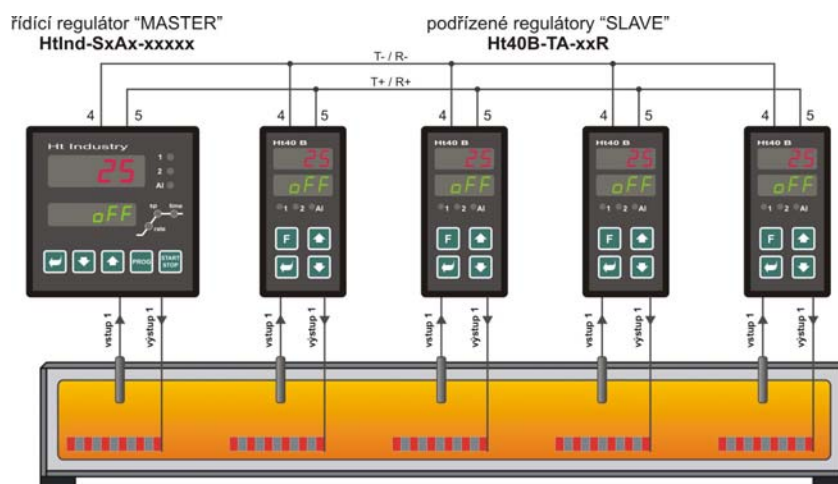
Pomocí dálkového řízení žádané hodnoty lze regulovat složitější zařízení, např. tunelové pece, ...

Příkladem využití dálkového řízení žádané hodnoty jsou systémy „MASTER – SLAVE“, kde řídicí regulátor (MASTER) vysílá žádanou hodnotu podřízeným regulátorům (SLAVE). Podřízené regulátory mohou tuto hodnotu upravit (posunout o nastavenou diferenci, parametr **dIF**). Každý regulátor reguluje samostatně své pásmo.

Jako řídicí systém (MASTER) může být použit i programovatelný automat.

Jednoduchý systém „MASTER – SLAVE“

Jednoduchý systém „MASTER– SLAVE“ umožňuje vícezónovou regulaci zařízení, kdy řídicí regulátor „MASTER“ vysílá žádanou hodnotu podřízeným regulátorům „SLAVE“



Nastavení

1. Zapojte regulátory do soustavy

- Propojte komunikační linku dle obrázku (u regulátoru HtInd může být použita 1. nebo 2. komunikační linka).
- Komunikační linky jsou galvanicky oddělené, nehrozí tedy vznik zemních smyček.

2. Nastavte řídicí regulátor „MASTER“

Pokud je použit regulátor **HtIndustry**, v **konfigurační úrovni**, menu **CoMMx**, nastavte:

- **CoMMx** = **SGnL** ... vysílání žádané hodnoty.

Pokud je použit regulátor **Ht40B**, v **konfigurační úrovni**, menu **CoMM**, nastavte:

- **CoMM** = **SGnL** ... vysílání žádané hodnoty,

3. Nastavte podřízené regulátory „SLAVE“

- V konfigurační úrovni, menu **CoMM**, nastavte parametr **CoMM** = **Mod**, nastavení parametru **Addr** může být ponecháno nezměněné.
- V obslužné úrovni nastavte parametr **L-r** = **M-S**.
- Reakci na poruchu příjmu žádané hodnoty můžete nastavit v konfigurační úrovni, menu **SYS**, parametry **rTI** a **rErr**.
- Poruchu příjmu žádané hodnoty můžete indikovat druhým výstupem, nastavením **ot2** = **rSP**. Pokud regulátor nepřijme žádanou hodnotu z komunikační linky, bude druhý výstup sepnut.

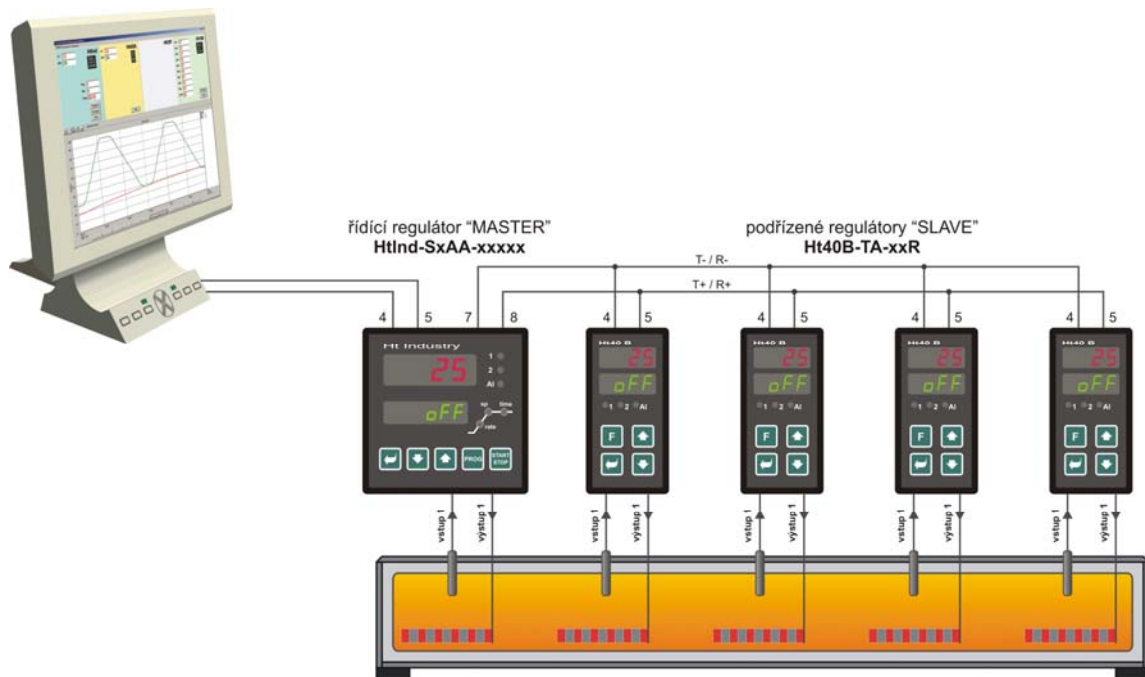
Příklad konfigurace regulátorů:

HtInd -STAx-xxxxx-000 ... regulátor „MASTER“

Ht40B -TA-xxR-000 ... regulátor „SLAVE“

Rozšířený systém „Master – Slave“

V rozšířeném systému „MASTER – SLAVE“ řídicí regulátor „MASTER“ (HtIndustry) vysílá žádanou hodnotu podřízeným regulátorům „SLAVE“ pomocí komunikační linky Comm2. Z podřízených regulátorů navíc vyčítá aktuální měřené hodnoty. Přes komunikační linku Comm1 je regulátor „MASTER“ propojen s počítačem, na kterém lze monitorovat žádanou hodnotu vysílanou regulátorem „MASTER“ a měřené hodnoty všech regulátorů „MASTER“, „SLAVE1“, „SLAVE2“, Podřízené regulátory „SLAVE“ jsou typu Ht40B a může jich být připojeno na řídicí regulátor HtIndustry maximálně 10.



Nastavení

1. Zapojte regulátory do soustavy

- Komunikační linkou propojte regulátor HtIndustry s Ht40B i s počítačem, viz. obrázek.
- Komunikační linky jsou galvanicky oddělené, nehrozí tedy vznik zemních smyček.

2. Nastavte řídicí regulátor „MASTER“

- Komunikační linka **CoMM2** = **sg1** ... pro 1 regulátor „SLAVE“, **sg2** ... pro 2 regulátory „SLAVE“,
- Komunikační linka **Comm1** je určena pro komunikaci s počítačem.

3. Nastavte podřízené regulátory „SLAVE“

- V konfigurační úrovni, menu **CoMM**, nastavte parametr **CoMM** = **Mod**, adresu **Addr** = 1 pro první regulátor „SLAVE“, **Addr** = 2 pro druhý regulátor „SLAVE“,
- V obslužné úrovni nastavte parametr **L-r** = **M-S**.
- Reakci na poruchu příjmu žádané hodnoty můžete nastavit v konfigurační úrovni, menu **sys**, parametry **rtI** a **rErr**.
- Poruchu příjmu žádané hodnoty můžete indikovat druhým výstupem, nastavením **ot2** = **rSP**. Pokud regulátor nepřijme žádanou hodnotu z komunikační linky, bude druhý výstup sepnut.

Příklad konfigurace regulátorů:

HtInd -STAA-xxxxx-000 ... regulátor „MASTER“

Ht40B -TA-xxR-000 ... regulátor „SLAVE“