

Руководство по эксплуата- ции

Радарный уровнемер для
непрерывного измерения уровня воды
и сточных вод

VEGAPULS WL 61

Foundation Fieldbus



Document ID: 38063



VEGA

Быстрый пуск

Быстрый пуск обеспечивает возможность быстрой настройки прибора при многих применениях. Дальнейшую информацию см. в соответствующих главах данного руководства по эксплуатации.

Монтаж

1. Расстояние между антенной и стенкой емкости > 200 мм
2. Ориентация с помощью монтажной скобы

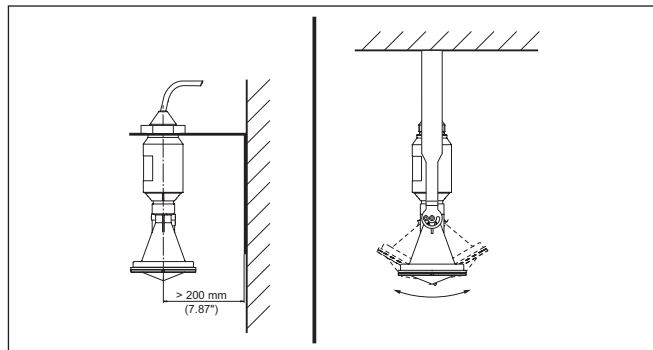


Рис. 1: Расстояние между антенной и стенкой емкости, ориентация с помощью монтажной скобы

Дальнейшую информацию см. в гл. "Монтаж".

Электрическое подключение

1. Напряжение питания должно соответствовать данным типового шильдика.
2. Подключить устройство в соответствии со следующим рисунком:

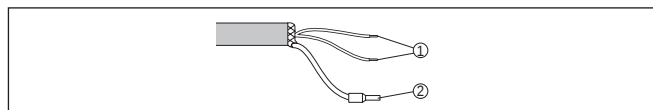


Рис. 2: Назначение проводов постоянно подключенного соединительного кабеля

- 1 Коричневый (+) и голубой (-): к источнику питания или системе формирования сигнала
- 2 Экранирование

Дальнейшую информацию см. в гл. "Подключение к источнику питания".

Установка параметров

Для устройства имеются описания устройств в виде Enhanced Device Description (EDD) для настроечных программ DD, например AMS™ и PDM.

→ Загрузить файлы с www.vega.com/downloads и "Software".

Пример параметрирования

Радарный датчик измеряет расстояние от датчика до поверхности продукта. Для индикации собственно высоты заполнения, необходимо задать соответствие измеренного расстояния высоте заполнения в процентах.

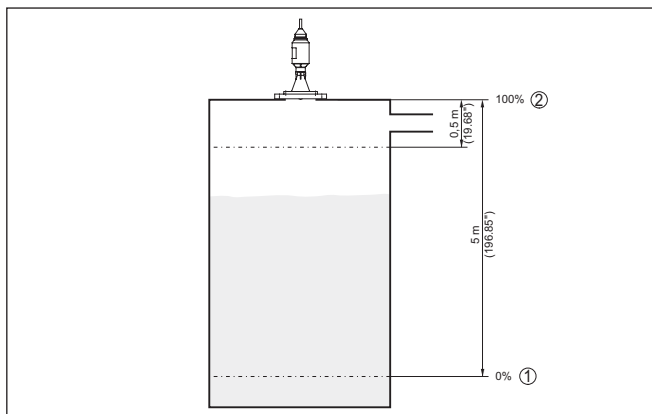


Рис. 3: Пример параметрирования

- 1 Min. уровень = max. измеренное расстояние
- 2 Max. уровень = min. измеренное расстояние

Для этой установки вводится расстояние при минимальном и максимальном уровнях заполнения. Если эти значения неизвестны, можно выполнить установку, например, со значениями расстояния для 10 % и 90 % заполнения. Исходной точкой для значений расстояния всегда будет уплотнительная поверхность фланца.

Следующие шаги

→ В меню "Дополнительные установки", подменю "Демпфирование" установить желаемое демпфирование выходного сигнала.

Быстрый пуск завершен. Дальнейшую информацию см. в гл. "Начальная установка с помощью PACTware".

Содержание

1	О данном документе	
1.1	Функция	6
1.2	Целевая группа	6
1.3	Используемые символы	6
2	В целях безопасности	
2.1	Требования к персоналу	7
2.2	Надлежащее применение	7
2.3	Предупреждение о неправильном применении	7
2.4	Общие указания по безопасности	7
2.5	Соответствие требованиям норм ЕС	8
2.6	Рекомендации NAMUR	8
2.7	Радиотехническое разрешение для Европы	8
2.8	Экологическая безопасность	9
3	Описание изделия	
3.1	Структура	10
3.2	Принцип работы	11
3.3	Упаковка, транспортировка и хранение	11
4	Монтаж	
4.1	Общие указания	13
4.2	Варианты монтажа	13
4.3	Подготовка к монтажу с монтажной скобой	16
4.4	Указания по монтажу	17
5	Подключение к источнику питания	
5.1	Подготовка к подключению	23
5.2	Схема подключения - исполнение IP 66/IP 68, 2 bar	23
5.3	Фаза включения	24
6	Пуск в эксплуатацию	
6.1	Настроенные программы DD	25
6.2	Communicator 375, 475	25
6.3	Установка	25
7	Диагностика, управление запасами и сервис	
7.1	Обслуживание	27
7.2	Память измеренных значений и память событий	27
7.3	Функция управления активами (Asset Management) ...	28
7.4	Устранение неисправностей	32
7.5	Действия при необходимости ремонта	36
8	Демонтаж	
8.1	Порядок демонтажа	38
8.2	Утилизация	38
9	Приложение	
9.1	Технические данные	39
9.2	Радиоастрономические станции	43
9.3	Дополнительные сведения Foundation Fieldbus	44
9.4	Размеры	53

**Указания по безопасности для зон Ex**

Для Ex-применений следует соблюдать специальные указания по безопасности, которые являются составной частью данного руководства по эксплуатации и прилагаются к нему для каждого поставляемого устройства с Ex-разрешением.

Редакция:2012-09-27

1 О данном документе

1.1 Функция

Данное руководство содержит необходимую информацию для монтажа, подключения и начальной настройки, а также важные указания по обслуживанию и устранению неисправностей. Перед пуском устройства в эксплуатацию ознакомьтесь с изложенными здесь инструкциями. Руководство по эксплуатации должно храниться в непосредственной близости от места эксплуатации устройства и быть доступно в любой момент.

1.2 Целевая группа

Данное руководство по эксплуатации предназначено для обученного персонала. При работе персонал должен иметь и исполнять изложенные здесь инструкции.

1.3 Используемые символы



Информация, указания, рекомендации

Символ обозначает дополнительную полезную информацию.



Осторожно: Несоблюдение данной инструкции может привести к неисправности или сбою в работе.

Предупреждение: Несоблюдение данной инструкции может нанести вред персоналу и/или привести к повреждению прибора.

Опасно: Несоблюдение данной инструкции может привести к серьезному травмированию персонала и/или разрушению прибора.



Применения Ex

Символ обозначает специальные инструкции для применений во взрывоопасных зонах.



Список

Нумерованный список не подразумевает определенного порядка действий.



Действие

Стрелка обозначает отдельное действие.



Порядок действий

Нумерованный список подразумевает определенный порядок действий.



Утилизация батарей

Этот символ обозначает особые указания по утилизации батарей и аккумуляторов.

2 В целях безопасности

2.1 Требования к персоналу

Данное руководство предназначено только для обученного и допущенного к работе с прибором персонала.

При работе с устройством требуется всегда иметь необходимые средства индивидуальной защиты.

2.2 Надлежащее применение

Уровнемер VEGAPULS WL 61 предназначен для непрерывного измерения уровня.

Область применения см. в гл. "Описание".

Эксплуатационная безопасность устройства обеспечивается только при надлежащем применении в соответствии с данными, приведенными в руководстве по эксплуатации и дополнительных инструкциях.

2.3 Предупреждение о неправильном применении

Не соответствующее назначению применение прибора является потенциальным источником опасности и может привести, например, к переполнению емкости или повреждению компонентов установки из-за неправильного монтажа или настройки.

2.4 Общие указания по безопасности

Устройство соответствует современному уровню техники с учетом общепринятых требований и норм. Устройство разрешается эксплуатировать только в исправном и технически безопасном состоянии. Ответственность за безаварийную эксплуатацию лежит на лице, эксплуатирующем устройство.

Лицо, эксплуатирующее устройство, также несет ответственность за соответствие техники безопасности действующим и вновь устанавливаемым нормам в течение всего срока эксплуатации.

При эксплуатации необходимо соблюдать изложенные в данном руководстве указания по безопасности, действующие требования к монтажу электрооборудования, а также нормы и условия техники безопасности.

Для обеспечения безопасности и соблюдения гарантийных обязательств, любое вмешательство, помимо мер, описанных в данном руководстве, может осуществляться только персоналом, уполномоченным изготовителем. Самовольные переделки или изменения категорически запрещены.

Следует также учитывать нанесенные на устройство маркировки и указания по безопасности.

Радарные уровнемеры имеют, в зависимости от исполнения, частоту излучения в диапазоне С или в диапазоне К. Мощность излучения значительно ниже допустимых международными

нормами предельных значений. При надлежащем применении прибор не представляет опасности для здоровья.

2.5 Соответствие требованиям норм ЕС

Данное устройство выполняет требования соответствующих директив Европейского союза. Успешная проверка подтверждается знаком соответствия CE.

Декларацию соответствия можно загрузить с нашей домашней страницы.

2.6 Рекомендации NAMUR

Объединение NAMUR представляет интересы автоматизации промышленных технологических процессов в Германии. Выпущенные Рекомендации NAMUR действуют как стандарты в сфере промышленного приборного обеспечения.

Устройство выполняет требования следующих Рекомендаций NAMUR.

- NE 43 – Уровень сигнала для информации об отказе измерительных преобразователей
- NE 53 – Совместимость промышленных приборов и компонентов индикации/настройки
- NE 107 - Самоконтроль и диагностика промышленных устройств

Дополнительные сведения см. на www.namur.de.

2.7 Радиотехническое разрешение для Европы

Устройство соответствует Директиве LPR (Level Probing Radar - радар для зондирования уровня) EN 302729-1/2 и разрешено для неограниченного применения снаружи и внутри закрытых емкостей в странах ЕС и Европейской зоны свободной торговли, принявших эту Директиву: Австрии, Бельгии, Болгарии, Германии, Дании, Эстонии, Франции, Греции, Великобритании, Ирландии, Исландии, Италии, Лихтенштейне, Литве, Латвии, Люксембурге, Мальте, Нидерландах, Норвегии, Польше, Португалии, Румынии, Швеции, Швейцарии, Словакии, Словении, Испании, Чешской республике и Кипре.

Исключены названные в декларации соответствия CE страны, которыми эта Директива будет реализована позднее: Финляндия и Венгрия.

Для применения снаружи закрытых емкостей должны выполняться следующие условия:

- Монтаж должен выполняться только обученным персоналом
- Устройство должно быть постоянно смонтировано на месте, и антенна должна быть направлена вертикально вниз
- Место монтажа должно быть удалено минимум на 4 км от названных в Приложении радиоастрономических станций,

если нет специального разрешения, выданного соответствующим национальным уполномоченным органом

- При монтаже в радиусе от 4 до 40 км от названных в Приложении радиоастрономических станций, устройство может монтироваться не выше 15 м над землей.

2.8 Экологическая безопасность

Защита окружающей среды является одной из наших важнейших задач. Принятая на нашем предприятии система экологического контроля сертифицирована в соответствии с DIN EN ISO 14001 и обеспечивает постоянное совершенствование комплекса мер по защите окружающей среды.

Защите окружающей среды будет способствовать соблюдение рекомендаций, изложенных в следующих разделах данного руководства:

- Глава "Упаковка, транспортировка и хранение"
- Глава "Утилизация"

3 Описание изделия

3.1 Структура

Типовой шильдик

Типовой шильдик содержит важные данные для идентификации и применения прибора:

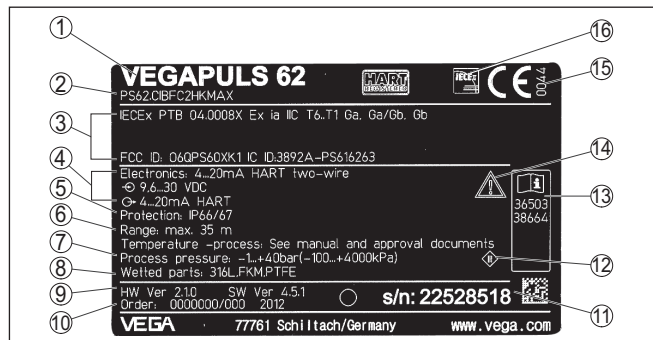


Рис. 4: Данные на типовом шильдике (пример)

- 1 Тип устройства
- 2 Код изделия
- 3 Разрешения
- 4 Питание и сигнальный выход электроники
- 5 Степень защиты
- 6 Диапазон измерения
- 7 Температура и давление процесса, давление процесса
- 8 Материал контактирующих деталей
- 9 Версия аппаратного и программного обеспечения
- 10 Номер заказа
- 11 Серийный номер устройства
- 12 Символ класса защиты прибора
- 13 Идент. номера документации
- 14 Указание по соблюдению документации устройства
- 15 Орган по сертификации для маркировки CE
- 16 Директива

Серийный номер

По обозначенному на шильдике прибора серийному номеру на нашей домашней странице можно получить следующие данные:

- Код исполнения устройства (HTML)
- Дата отгрузки с завода (HTML)
- Особенности устройства в соответствии с заказом (HTML)
- Руководство по эксплуатации в редакции на момент отгрузки с завода (PDF)
- Данные датчика в соответствии с заказом - для замены электроники (XML)
- Сертификат проверки точности измерения (PDF)

Для этого на www.vega.com см. раздел "VEGA Tools".

Сфера действия данного Руководства по эксплуатации

Данное руководство по эксплуатации действует для следующих исполнений устройства:

- Аппаратное обеспечение 1.0.0 и выше

- Программное обеспечение 4.4.0 и выше

Комплект поставки

Комплект поставки включает:

- Радарный уровнемер
- Накидной фланец (по заказу)
- Монтажная скоба с крепежным материалом (вариант)
- Документация
 - Данное руководство по эксплуатации
 - "Указания по безопасности" (для Ех-исполнений)
 - При необходимости, прочая документация

3.2 Принцип работы

Область применения

Радарный уровнемер VEGAPULS WL 61 предназначен для измерения уровня в водоподготовке, на насосных станциях и камерах ливнеотвода, для измерения расхода в открытых руслах, а также для измерения уровня в водоемах и применим, прежде всего, в водном хозяйстве и канализации.

Принцип действия

Антенна радарного датчика излучает короткие радарные импульсы длительностью прибл. 1 нс и принимает их в виде эхосигналов, отраженных от поверхности продукта. Время прохождения радарного импульса от излучения до приема пропорционально расстоянию до поверхности продукта, т.е. уровню. Определенный таким образом уровень преобразуется в соответствующий выходной сигнал и выдается в виде измеренного значения.

3.3 Упаковка, транспортировка и хранение

Упаковка

Прибор поставляется в упаковке, обеспечивающей его защиту во время транспортировки. Соответствие упаковки обычным транспортным требованиям проверено по DIN EN 24180.

Упаковка прибора в стандартном исполнении состоит из экологически чистого и поддающегося переработке картона. Для упаковки приборов в специальном исполнении также применяются пенополиэтилен и полиэтиленовая пленка, которые можно утилизировать на специальных перерабатывающих предприятиях.

Транспортировка

Транспортировка должна выполняться в соответствии с указаниями на транспортной упаковке. Несоблюдение таких указаний может привести к повреждению прибора.

Осмотр после транспортировки

При получении доставленное оборудование должно быть незамедлительно проверено в отношении комплектности и отсутствия транспортных повреждений. Установленные транспортные повреждения и скрытые недостатки должны быть оформлены в соответствующем порядке.

Хранение

До монтажа упаковки должны храниться в закрытом виде и с учетом имеющейся маркировки складирования и хранения.

Если нет иных указаний, необходимо соблюдать следующие условия хранения:

- Не хранить на открытом воздухе
- Хранить в сухом месте при отсутствии пыли
- Не подвергать воздействию агрессивных сред
- Защитить от солнечных лучей
- Избегать механических ударов

Температура хранения и транспортировки

- Температура хранения и транспортировки: см. "Приложение - Технические данные - Условия окружающей среды"
- Относительная влажность воздуха 20 ... 85 %

4 Монтаж

4.1 Общие указания

Применимость при данных условиях процесса

Части устройства, контактирующие с измеряемой средой, а именно: активная при измерении часть, уплотнение и присоединение - должны быть применимы при данных условиях процесса. Необходимо учитывать давление процесса, температуру процесса и химические свойства среды.

Соответствующие данные см. в гл. "Технические данные" или на типовом шильдике.

4.2 Варианты монтажа

Натяжной зажим

Самый простой монтаж прибора выполняется посредством натяжного зажима. Для компенсации натяжения в соединительном кабеле имеется трос из кевлара.

При этом следует учитывать, что для исключения ошибок измерения датчик не должен качаться.

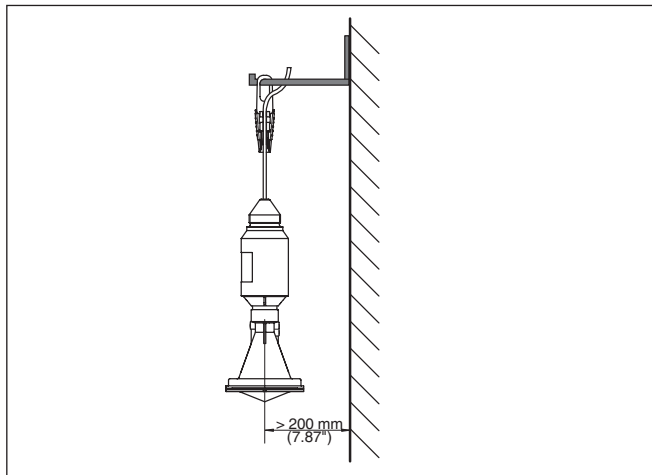


Рис. 5: Монтаж посредством натяжного зажима

Монтажный уголок

Для жесткого монтажа рекомендуется монтажный уголок с отверстием под резьбу G1½, например, из принадлежностей VEGA. Крепление датчика в кронштейне обеспечивается с помощью пластиковой контргайки G1½. Расстояние от стены см. в гл. "Указания по монтажу".

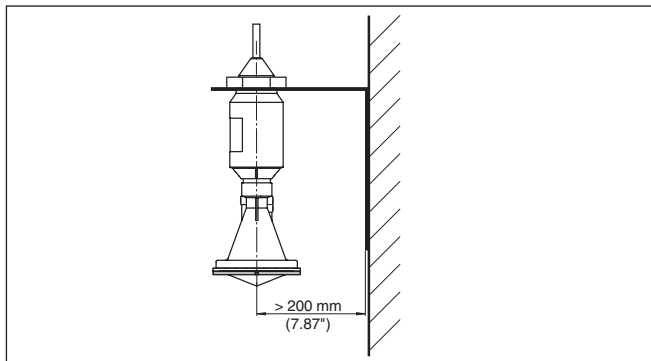


Рис. 6: Монтаж с помощью монтажного уголка

Монтажная скоба

С помощью монтажной скобы можно монтировать датчик на крыше, стене или консоли. Имеются следующие исполнения скобы:

- Длина 300 мм для монтажа на перекрытии
- Длина 170 мм для монтажа на стене

Стандартно монтаж выполняется вертикально на перекрытии. Это позволяет установить датчик с наклоном до 180° для оптимальной ориентации.

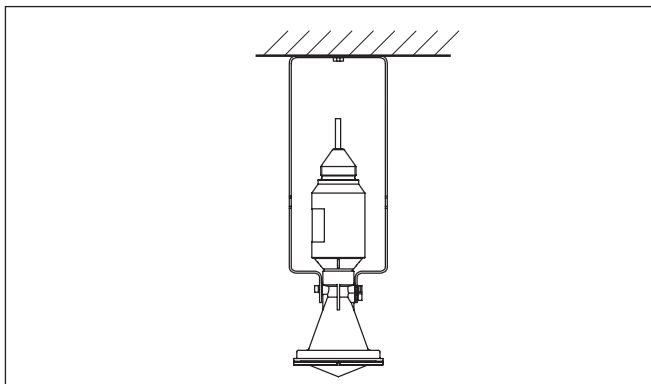


Рис. 7: Вертикальный монтаж на перекрытии с помощью монтажной скобы длиной 300 мм

В качестве альтернативы можно выполнить горизонтальный монтаж на стене.

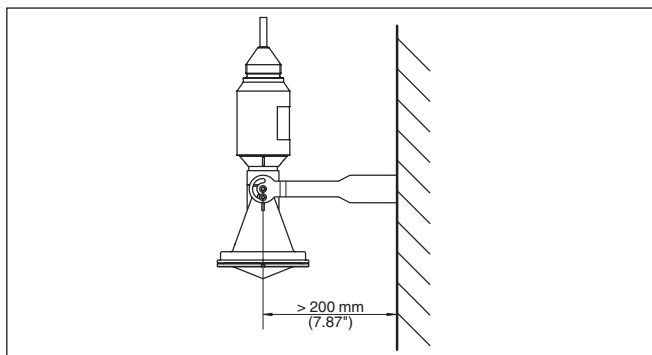


Рис. 8: Вертикальный монтаж на стене с помощью монтажной скобы длиной 170 мм

В некоторых случаях, например в закрытых камерах ливнеотвода, где между перекрытием и поверхностью воды мало места, рекомендуется горизонтальный монтаж датчика. При этом радарный импульс должен направляться к поверхности воды посредством 45°-дефлектора, например стального листа.

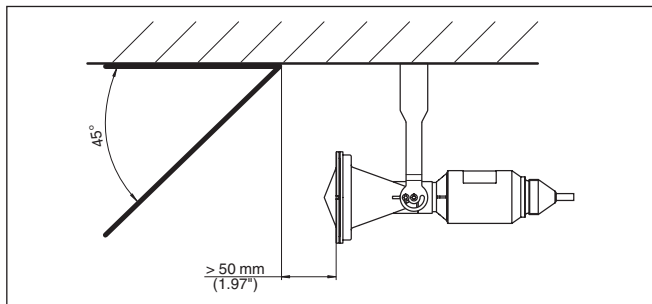


Рис. 9: Горизонтальный монтаж на монтажной скобе длиной 170 мм, с дефлектором, установленным на месте монтажа



Информация:

При таком монтажном положении, базовая плоскость, указанная в гл. "Технические данные" не действует. В этом случае появляется смещение, которое нужно учесть при выполнении установки диапазона измерения. Запишите расстояние, измеренное с дефлектором при минимальном уровне, например 2,5 м. Задайте это значение для установки Min/начала диапазона измерения. Определите разность между минимальным и максимальным уровнем, например 1 м. Тогда расстояние для установки Max получается $2,5 \text{ м} - 1 \text{ м} = 1,5 \text{ м}$. Задайте это значение для установки Max/конца диапазона измерения.

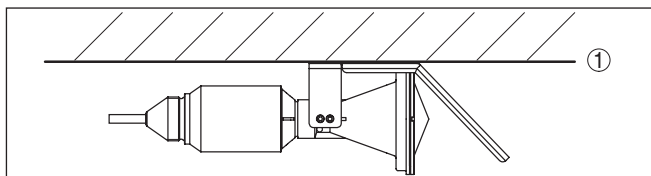


Рис. 10: Горизонтальный монтаж посредством монтажной скобы со встроенным дефлектором

1 Базовая плоскость



Информация:

При такой монтажной комбинации, смещение учтено уже в заводской установке. Базовой плоскостью является нижняя сторона монтажной планки.

Фланец

Для монтажа прибора на патрубке или люке может использоваться комбинированный накидной фланец для DN 80 (ASME 3" или JIS 80). Прибор также может поставляться с завода с плотно-несъемно смонтированным адаптерным фланцем от DN 100 (ASME 4" или JIS 100).

Чертежи для данных вариантов монтажа см. в гл. "Размеры".

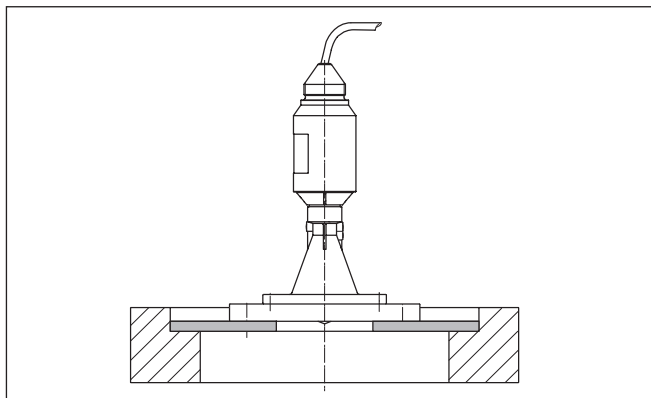


Рис. 11: Монтаж с помощью адаптерного фланца, например на люке.

4.3 Подготовка к монтажу с монтажной скобой

Поставляемая монтажная скоба не прикреплена к прибору. Сначала ее необходимо прикрепить к датчику с помощью входящих в комплект винтов. Необходимый инструмент: торцовый шестигранный ключ, размер 4 (макс. момент затяжки см. в гл. "Технические данные").

Для привинчивания скобы к датчику возможны два исполнения. В зависимости от выбранного исполнения, датчик может быть повернут в скобе бесступенчато на 180° или ступенчато на 0°, 90° и 180°.

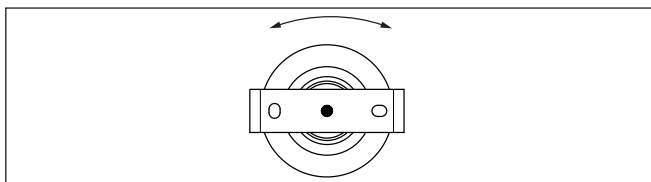


Рис. 12: При монтаже на перекрытии вращение в середине

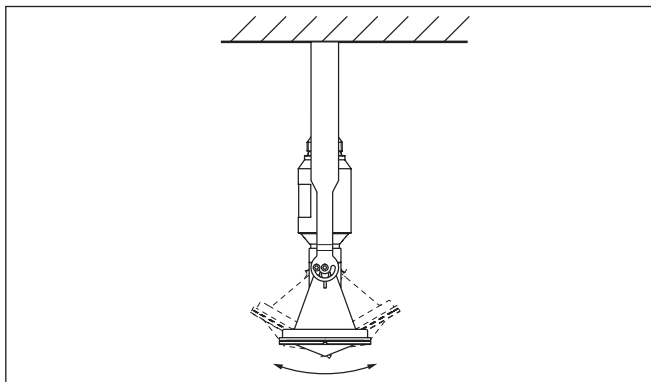


Рис. 13: Регулировка угла наклона при монтаже на стене

Плотный монтаж пластиновой рупорной антенны

4.4 Указания по монтажу

Для плотного монтажа исполнения с пластиковой рупорной антенной и накидным или адаптерным фланцем выполнить следующее:

1. Использовать подходящее плоское уплотнение, например из EPDM, с твердостью по Шору 25 или 50
2. Число винтов фланца соответствует числу отверстий во фланце
3. Все винты затянуть с моментом, указанным в технических данных

Плоскость поляризации

Излучаемые датчиком радарные импульсы являются электромагнитными волнами. Плоскость поляризации определяется направлением электрической составляющей. Поворачивая прибор на присоединительном фланце или в монтажной скобе, можно за счет положения плоскости поляризации добиться заметного уменьшения влияния ложных эхосигналов.

Положение плоскости поляризации обозначено метками на приборе.

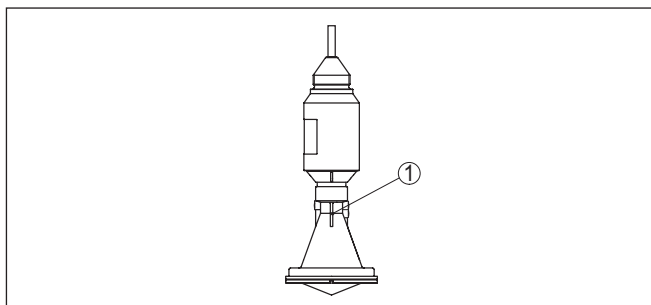


Рис. 14: Положение плоскости поляризации

1 Маркирующая полоска

Монтажная позиция

При монтаже датчика расстояние от стенки емкости должно составлять не менее 200 мм (7.874 in). При монтаже датчика в центре выпуклой или округлой крыши емкости возможны множественные эхосигналы, которые можно отфильтровать с помощью соответствующей настройки (см. п. "Начальная установка").

Если указанное выше расстояние обеспечить невозможно (особенно если вероятно накопление осадка продукта на стенке емкости), то при начальной установке необходимо создать память помех. Рекомендуется повторно создать память помех с уже накопившимся осадком на стенке емкости.

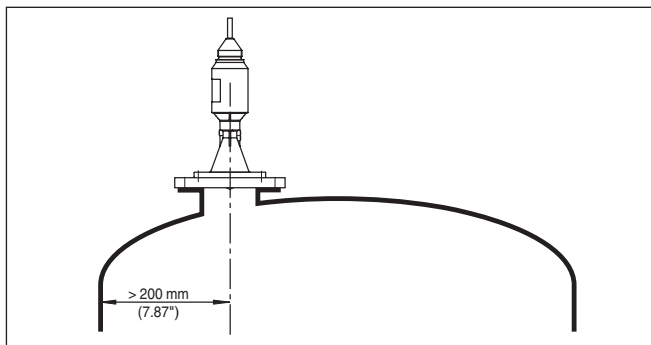


Рис. 15: Монтаж радарного датчика на округлой крыше емкости

На емкостях с коническим дном датчик рекомендуется монтировать по центру емкости, чтобы измерение было возможно на ее полную глубину.

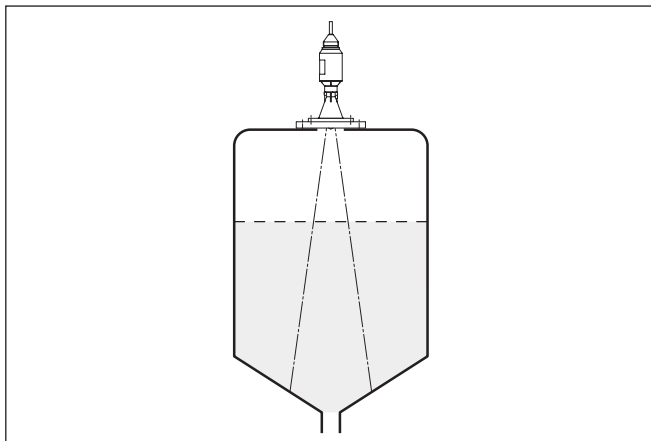


Рис. 16: Монтаж радарного датчика на емкостях с коническим дном

Втекающий продукт

Прибор не следует монтировать над заполняющим потоком. Прибор должен определять поверхность продукта, а не втекающий продукт.

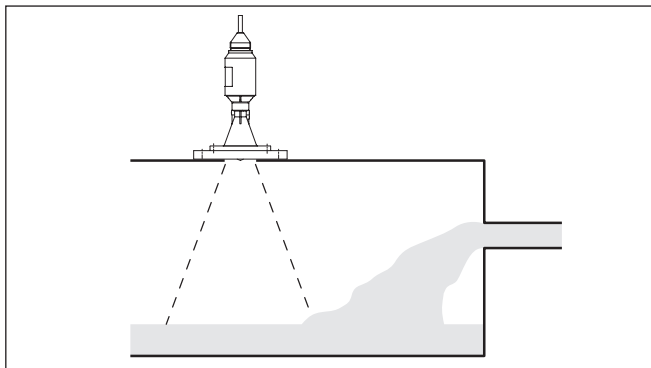


Рис. 17: Монтаж радарного датчика при втекающем продукте

Патрубок

Ориентировочные размеры патрубков указаны на следующем рисунке. Конец патрубка в этом случае должен быть гладким, без заусенцев и, по возможности, закругленным. После монтажа при параметрировании необходимо создать память помех.

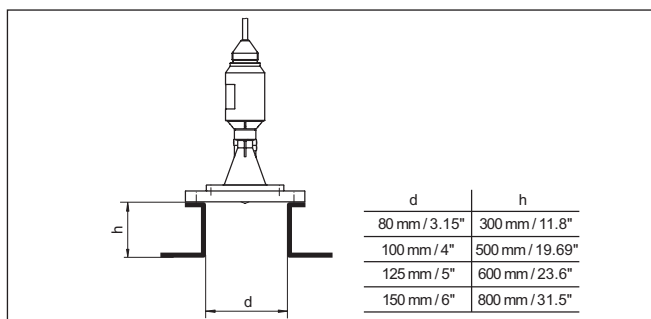


Рис. 18: Ориентировочные размеры патрубков

Ориентация датчика

Для достижения оптимальных результатов измерения датчик необходимо устанавливать, по возможности, вертикально по отношению к поверхности продукта.

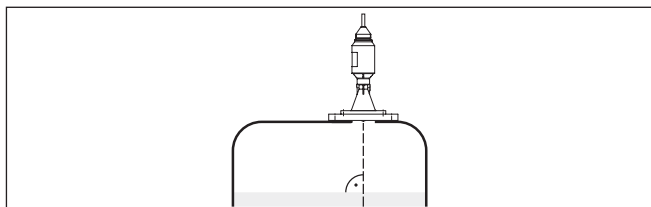


Рис. 19: Ориентация датчика

Конструкции в емкости

При выборе монтажного положения для радарного датчика следует учитывать, что находящиеся в емкости конструкции, например: лестницы, предельные выключатели, нагревательные спирали, подпорки и т.п. - могут вызывать ложные эхосигналы, которые накладываются на полезный эхосигнал.

Монтажное положение датчика должно быть таким, чтобы на пути распространения радарного сигнала до поверхности продукта, по возможности, не оказывалось указанных препятствий.

Если в емкости имеются внутренние конструкции, при начальной установке необходимо создать память помех.

Ложные эхосигналы от больших стоек и подпорок в емкости можно ослабить с помощью установленных над этими конструкциями маленьких наклонных экранов из листового металла, которые будут рассеивать радарные сигналы и тем самым предотвращать зеркальное ложное отражение.

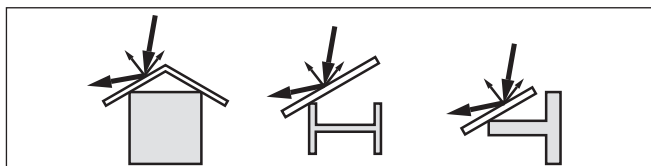


Рис. 20: Отражатели над конструкциями в емкости

Пенообразование

Плотная пена, образующаяся на поверхности продукта при заполнении емкости, работе мешалок и других процессах, может значительно гасить излучаемый сигнал.

Для предотвращения ошибок измерения, вызываемых пеной, рекомендуется использовать антенны большего диаметра, электронику с повышенной чувствительностью или низкочастотные радарные датчики (с диапазоном С).

Пена не оказывает влияния на измерение посредством направленных микроволн, поэтому в условиях пенообразования особенно применимы уровнемеры, реализующие принцип измерения посредством направленных микроволн.

Измерение расхода с прямоугольным сливом

В примере ниже даются основные рекомендации по применению для измерения расхода. Необходимые для проектирования данные можно получить у изготовителя лотка и из специальной литературы.

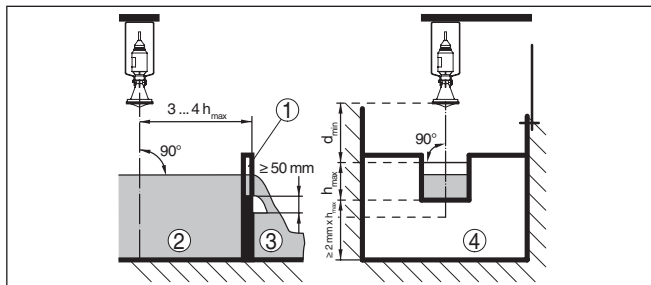


Рис. 21: Измерение расхода с прямоугольным водосливом: d_{min} = минимальное расстояние датчика (см. гл. "Технические данные"); h_{max} = max. заполнение прямоугольного водослива

- 1 Диафрагма слива (вид сбоку)
- 2 Верхний бьеф
- 3 Нижний бьеф
- 4 Диафрагма слива (вид со стороны нижнего бьефа)

Необходимо соблюдать следующие основные условия:

- Установка датчика на стороне верхнего бьефа
- Установка по центру лотка и вертикально по отношению к верхней поверхности жидкости
- Расстояние до диафрагмы слива
- Расстояние от отверстия диафрагмы до дна
- Минимальное расстояние от отверстия диафрагмы до нижнего бьефа
- Минимальное расстояние от датчика до максимального подъема уровня

Измерение расхода с лотком Хафаги-Вентури

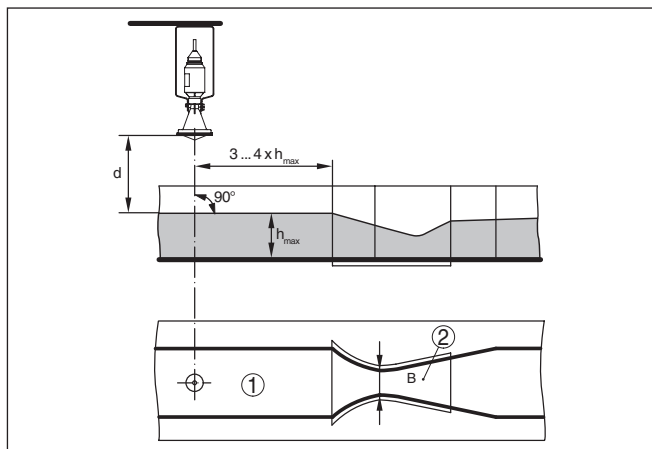


Рис. 22: Измерение расхода с лотком Хафаги-Вентури: d = минимальное расстояние датчика; h_{max} = максимальное заполнение лотка; V = наибольшее сужение лотка

- 1 Положение датчика
- 2 Лоток Вентури

Необходимо соблюдать следующие основные условия:

- Установка датчика на приемной стороне
- Установка по центру лотка и вертикально по отношению к верхней поверхности жидкости
- Расстояние до лотка Вентури
- Минимальное расстояние от датчика до максимального подъема уровня

5 Подключение к источнику питания

5.1 Подготовка к подключению

Указания по безопасности

Основные указания по безопасности:

- Подключать только при отсутствии напряжения.
- Если возможны перенапряжения, установить защиту от перенапряжений.

Питание

Подача питания и передача токового сигнала осуществляются по одному и тому же двухпроводному кабелю. Напряжение питания зависит от исполнения прибора.

Напряжение питания см. в п. "Технические данные".

Должна быть предусмотрена безопасная развязка цепи питания от цепей тока сети по DIN VDE 0106 ч. 101.

Следует учитывать следующие дополнительные влияния на рабочее напряжение:

- Возможность уменьшения выходного напряжения источника питания под номинальной нагрузкой (при токе датчика в состоянии отказа 20,5 mA или 22 mA)
- Влияние дополнительных устройств в токовой цепи (см. значения нагрузки в гл. "Технические данные")

Соединительный кабель

Подключение выполняется с помощью экранированного кабеля в соответствии со спецификацией Fieldbus.

Использовать кабель круглого сечения. Внешний диаметр кабеля 5 ... 9 мм (0.2 ... 0.35 in) обеспечивает эффект уплотнения кабельного ввода. При применении кабеля другого сечения или диаметра необходимо заменить уплотнение кабельного ввода или использовать подходящий кабельный ввод.

Подключение осуществляется в соответствии со спецификацией полевой шины. В частности, необходимо предусмотреть соответствующие оконечные нагрузки шины.

Назначение проводов соединительного кабеля

5.2 Схема подключения - исполнение IP 66/ IP 68, 2 bar

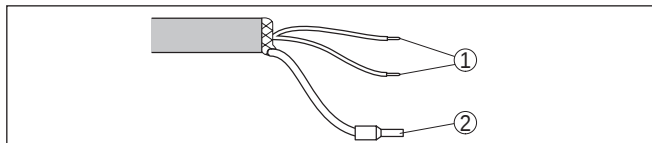


Рис. 23: Назначение проводов постоянно подключенного соединительного кабеля

- 1 Коричневый (+) и голубой (-): к источнику питания или системе формирования сигнала
- 2 Экранирование

5.3 Фаза включения

После подключения к источнику питания или после восстановления напряжения в течение прибл. 30 секунд выполняется самопроверка устройства:

- Внутренняя проверка электроники
- Индикация типа устройства, версии аппаратного и программного обеспечения, обозначения места измерения (на дисплее или ПК)
- Индикация сообщения о статусе *"F 105 Идет поиск измеренного значения"* на дисплее или ПК
- Кратковременный скачок выходного сигнала до установленного токового значения отказа

Как только будет найдено действительное измеренное значение, на линии сигнала выдается соответствующий ток (значение тока соответствует текущему уровню и уже выполненным установкам, например заводской установке).

6 Пуск в эксплуатацию

6.1 Настроечные программы DD

Для устройства имеются описания устройств в виде Enhanced Device Description (EDD) для настроечных программ DD, например AMS™ и PDM.

Эти файлы можно загрузить с www.vega.com/downloads и "Software".

6.2 Communicator 375, 475

Для устройства имеются описания устройства в виде DD или EDD для параметрирования с помощью коммуникатора Field Communicator 375 или 475.

Эти файлы можно загрузить с www.vega.com/downloads и "Software".

6.3 Установка

Радарный датчик измеряет расстояние от датчика до поверхности продукта. Для индикации собственно высоты заполнения, необходимо задать соответствие измеренного расстояния высоте заполнения в процентах. Для выполнения этой установки необходимо ввести расстояние до поверхности продукта при полной и пустой емкости, см. следующий пример:

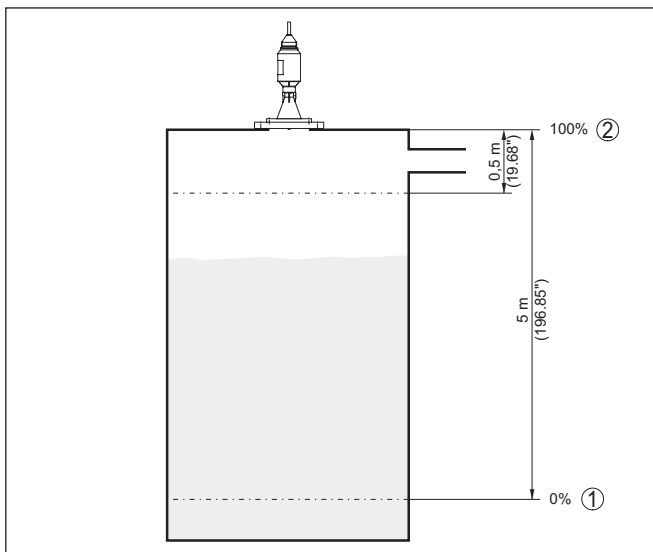


Рис. 24: Пример параметрирования

- 1 Мин. уровень = max. измеренное расстояние
- 2 Max. уровень = min. измеренное расстояние

Если эти значения неизвестны, можно выполнить установку, например, со значениями расстояния для 10 % и 90 % запол-

нения. Исходной точкой для значений расстояния всегда будет уплотнительная поверхность резьбы или фланца. Исходя из этой установки будет рассчитываться собственно высота заполнения.

Для установки Min./Max. фактический уровень не имеет значения: такая настройка всегда осуществляется без изменения уровня и может проводиться еще до монтажа прибора на месте измерения.

7 Диагностика, управление запасами и сервис

7.1 Обслуживание

При использовании по назначению и нормальной эксплуатации обслуживание не требуется.

7.2 Память измеренных значений и память событий

Устройство имеет несколько памятей, используемых для диагностических целей. Данные сохраняются в памяти, в том числе при отключении питания.

Память измеренных значений

В датчике в кольцевом буфере могут сохраняться до 60000 измеренных значений. Каждая запись содержит измеренное значение с отметкой даты/времени. Могут сохраняться значения:

- Расстояние
- Высота заполнения
- Процентное значение
- Lin.-проценты
- В пересчете
- Значение тока
- Надежность измерения
- Температура электроники

Память измеренных значений в состоянии при поставке активна и каждые 3 минуты сохраняет значения расстояния, надежности измерения и температуры электроники.

Желаемые значения и условия записи задаются посредством ПК с PACTware/DTM или системы управления с EDD. Этим путем выполняется отбор или также сброс данных.

Память событий

В датчике в нестираемой памяти автоматически сохраняется до 500 событий с отметкой времени. Каждая запись содержит дату/время, тип события, описание события и значение. Типы событий:

- Изменение параметра
- Временные точки включения и выключения
- Сообщения о статусе (по NE 107)
- Сообщения об ошибках (по NE 107)

Отбор данных осуществляется через ПК с PACTware/DTM или систему управления с EDD.

Память эхо-кривых

Эхо-кривые сохраняются с отметкой даты и времени и с соответствующими эхо-данными. Память разделена на две зоны:

Эхо-кривая начальной установки: эта эхо-кривая является записью исходных условий измерения при начальной установке устройства, что позволяет обнаруживать изменения условий измерения или налипания, возникшие в течение времени эксплуа-

тации. Средства, с помощью которых можно сохранить эхо-кривую начальной установки:

- ПК с PACTware/DTM
- Система управления с EDD
- Модуль индикации и настройки

Последующие эхо-кривые: в этой зоне памяти в датчике в кольцевом буфере может сохраняться до 10 эхо-кривых. Средства, с помощью которых можно сохранить последующие эхо-кривые:

- ПК с PACTware/DTM
- Система управления с EDD

7.3 Функция управления активами (Asset Management)

Устройство имеет функцию самоконтроля и диагностики по NE 107 и VDI/VDE 2650. Подробные сообщения об ошибках, соответствующие приведенным в следующей таблице сообщениям о статусе, отображаются в меню "Диагностика" на модуле индикации и настройки, в PACTware/DTM и EDD.

Сообщения о статусе

Сообщения о статусе подразделяются по следующим категориям:

- Отказ
- Функциональный контроль
- Вне спецификации
- Требуется обслуживание

и обозначаются соответствующими пиктограммами:

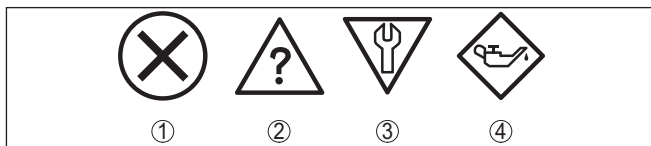


Рис. 25: Пиктограммы сообщений о статусе

- 1 Отказ (Failure) - красный
- 2 Функциональный контроль (Function check) - оранжевый
- 3 Вне спецификации (Out of specification) - желтый
- 4 Требуется обслуживание (Maintenance) - синий

Отказ (Failure): Обнаружено нарушение функции, устройство выдает сообщение о неисправности.

Это сообщение о статусе всегда активно, деактивирование пользователем невозможно.

Функциональный контроль (Function check): На устройстве выполняется какая-либо функция, измеренное значение временно недействительное (например во время моделирования).

Данное сообщение о статусе по умолчанию неактивно. Пользователь может активировать его через PACTware/DTM или EDD.

Вне спецификации (Out of specification): Измеренное значение ненадежное, так как превышена спецификация устройства (например температура электроники).

Данное сообщение о статусе по умолчанию неактивно. Пользователь может активировать его через PACTware/DTM или EDD.

Требуется обслуживание (Maintenance): Функция устройства ограничена из-за внешних воздействий. Есть влияние на измеренное значение, но измеренное значение действительное. Для предупреждения отказа в ближайшее время (например из-за налипаний), необходимо запланировать обслуживание.

Данное сообщение о статусе по умолчанию неактивно. Пользователь может активировать его через PACTware/DTM или EDD.

Failure (Отказ)

В следующей таблице приведены коды и текстовые сообщения о статусе "Failure" (Отказ) и указаны возможные причины и меры по их устранению. При этом следует учитывать, что некоторые данные действительны только для четырехпроводных устройств и что электроника VEGAPULS WL 61 не может быть заменена пользователем.

Код Текстовое сообщение	Причина	Устранение	PA DevSpec Diagnosis
F013 Отсутствует измеренное значение	– Датчик не обнаруживает отраженного сигнала во время работы – Загрязнение или повреждение антенной системы	– Проверить и исправить монтаж и/или параметрирование – Очистить или заменить рабочую часть или антенну	Bit 0
F017 Диапазон установки слишком малый	– Установка вне пределов спецификации	– Изменить установку в соответствии с предельными значениями (разность между Min. и Max. ≥ 10 мм)	Bit 1
F025 Ошибка в таблице линеаризации	– Опорные точки возрастают не в непрерывной последовательности, например, из-за нелогичной пары значений	– Проверить таблицу линеаризации – Таблицу удалить/создать снова	Bit 2
F036 Отсутствует исполнимое ПО	– Неудачное или прерванное обновление ПО	– Повторить обновление ПО – Проверить исполнение электроники – Заменить электронику – Отправить устройство на ремонт	Bit 3

Код Текстовое сообщение	Причина	Устранение	PA DevSpec Diagnosis
F040 Ошибка в электронике	– Аппаратная неисправность	– Заменить электронику – Отправить устройство на ремонт	Bit 4
F080	– Общая ошибка ПО	– Кратковременно отключить рабочее напряжение	Bit 5
F105 Идет поиск измеренного значения	– Устройство находится в пусковой фазе, и измеренное значение пока не может быть обнаружено	– Подождать до завершения пусковой фазы – Длительность, в зависимости от исполнения и параметрирования, составляет до 3 мин.	Bit 6
F113 Ошибка связи	– Ошибка во внутренней связи устройства	– Кратковременно отключить рабочее напряжение – Отправить устройство на ремонт	Bit 7
F125 Недопустимая температура электроники	– Температура электроники не в пределах спецификации	– Проверить температуру окружающей среды – Изолировать электронику – Применить устройство с более высоким температурным диапазоном	Bit 8
F260 Ошибка в калибровке	– Ошибка в выполненной на заводе калибровке – Ошибка в EEPROM	– Заменить электронику – Отправить устройство на ремонт	Bit 9
F261 Ошибка в конфигурации	– Ошибка при начальной установке – Ошибки в памяти помех – Ошибка при выполнении сброса	– Повторить начальную установку – Повторить сброс	Bit 10
F264 Ошибка монтажа/начальной установки	– Установка лежит не в пределах высоты емкости/диапазона измерения – Максимальный измерительный диапазон прибора недостаточный	– Проверить и исправить монтаж и/или параметрирование – Применить устройство с большим измерительным диапазоном	Bit 11

Код Текстовое сообщение	Причина	Устранение	PA DevSpec Diagnosis
F265 Нарушение функции измерения	– Датчик более не выполняет измерения – Слишком низкое напряжение питания	– Проверить рабочее напряжение – Выполнить сброс – Кратковременно отключить рабочее напряжение	Bit 12

Function check

В следующей таблице даны коды ошибок и текстовые сообщения о статусе "*Function check*", а также возможные причины и меры по их устранению.

Код Текстовое сообщение	Причина	Устранение
C700 Моделирование активно	– Активно моделирование	– Завершить моделирование – Подождать до автоматического завершения через 60 минут

Out of specification

В следующей таблице даны коды ошибок и текстовые сообщения о статусе "*Out of specification*", а также возможные причины и меры по их устранению.

Код Текстовое сообщение	Причина	Устранение
S600 Недопустимая температура электроники	– Температура электроники не в пределах спецификации	– Проверить температуру окружающей среды – Изолировать электронику – Применить устройство с более высоким температурным диапазоном
S601 Переполнение	– Опасность переполнения емкости	– Обеспечить, чтобы не происходило дальнейшего заполнения емкости – Проверить уровень в емкости

Maintenance

В следующей таблице даны коды ошибок и текстовые сообщения о статусе "*Maintenance*", а также возможные причины и меры по их устранению.

Код Текстовое сообщение	Причина	Устранение
M500 Ошибка при восстановлении состояния при поставке	– При сбросе до состояния при поставке данные не были восстановлены	– Повторить сброс – Загрузить в датчик файл XML с данными датчика
M501 Ошибка в неактивной таблице ли-неаризации	– Аппаратная ошибка EEPROM	– Заменить электронику – Отправить устройство на ремонт
M502 Ошибка в памяти диагностики	– Аппаратная ошибка EEPROM	– Заменить электронику – Отправить устройство на ремонт
M503 Слишком малая надежность измерения	– Отношение сигнал-шум слишком малое для надежного измерения	– Проверить условия монтажа и процесса – Очистить антенну – Изменить направление поляризации – Применить устройство с более высокой чувствительностью
M504 Ошибка в интерфейсе устройства	– Аппаратная неисправность	– Проверить подключения – Заменить электронику – Отправить устройство на ремонт
M505 Отсутствует эхосигнал	– Эхосигнал уровня более не может быть обнаружен	– Очистить антенну – Применить более подходящую антенну/датчик – Устранить возможные ложные эхосигналы – Оптимизировать положение и ориентацию датчика

7.4 Устранение неисправностей

Состояние при неисправностях

Лицо, эксплуатирующее устройство, должно принять соответствующие меры для устранения возникших неисправностей.

Порядок устранения неисправностей

Первые меры:

- Обработка сообщений об ошибках, например, на модуле индикации и настройке
- Проверка выходного сигнала у устройств 4 ... 20 mA
- Обработка ошибок измерения

Разнообразные диагностические функции можно использовать на ПК с ПО PACTware и соответствующим DTM. Во многих

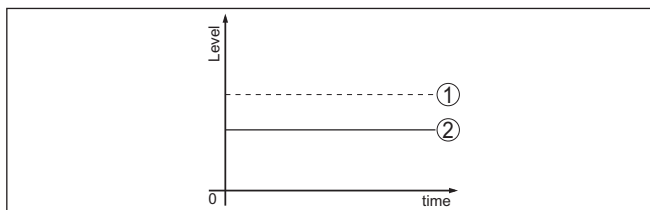
случаях таким путем можно установить и устранить причины неисправностей.

Обработка ошибок измерения на жидкостях

В следующей таблице приведены типичные примеры ошибок измерения, обусловленных применением на жидкостях. При этом ошибки различаются в зависимости от условий их появления:

- Постоянный уровень
- Заполнение
- Опорожнение

На рисунках в столбце "Рисунок ошибки" пунктиром показан действительный уровень и сплошной линией - уровень, выдаваемый датчиком.



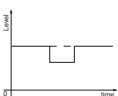
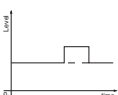
- 1 Действительный уровень
2 Показанный датчиком уровень

Примечания:

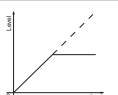
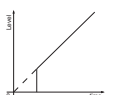
- В общем случае, где датчик показывает постоянное значение, причина может быть также в установке состояния отказа токового выхода на "Значение не изменять"
- При слишком малом показании уровня, причиной может также быть слишком высокое сопротивление линии

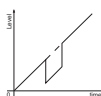
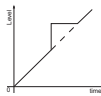
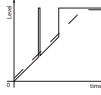
Ошибки измерения при постоянном уровне

Описание ошибки	Схема ошибки	Причина	Устранение
1. Измеренное значение показывает слишком низкий или слишком высокий уровень		– Установка Min./Max. неправильная	– Откорректировать установку Min./Max.
		– Кривая линеаризации неверная	– Исправить кривую линеаризации
		– Монтаж в выносной или опускной трубе, из-за ошибки времени распространения сигнала (меньшая ошибка близко к 100 %/большая ошибка близко к 0 %)	– Проверить параметр "Применение" - "Форма емкости" и настроить соответственно (байпас, опускная труба, диаметр)

Описание ошибки	Схема ошибки	Причина	Устранение
2. Скачок измеренного значения в направлении 0 %		– Многократные отражения (от крыши емкости, поверхности продукта) с амплитудой, превышающей эхосигнал уровня	– Проверить параметр "Применение", особенно в отношении крыши емкости, типа среды, чашеобразной формы, высокого значения диэлектрической постоянной, и настроить соответственно
3. Скачок измеренного значения в направлении 100 %		– Обусловленное процессом падение амплитуды эхосигнала от продукта – Не выполнено создание памяти помех	– Создать память помех
		– Амплитуда или место ложного эхосигнала изменились (например из-за конденсата, налипания продукта); память помех более не соответствует	– Определить причину изменения ложного эхосигнала, создать память помех, например с конденсатом

Ошибки измерения при заполнении

Описание ошибки	Схема ошибки	Причина	Устранение
4. Измеренное значение при заполнении стоит на месте		– Ложные эхосигналы в ближней зоне слишком высокие, или эхосигнал от продукта слишком низкий – Сильное пено- или вихреобразование – Установка Max. неправильная	– Устранить ложные эхосигналы в ближней зоне – Проверить ситуацию измерения: антенна должна выступать из патрубка, конструкции в емкости – Устранить загрязнения на антенне – Минимизировать помехи от конструкций в ближней зоне путем изменения направления поляризации – Создать новую память помех – Откорректировать установку Max.
5. Измеренное значение при заполнении стоит на месте в зоне дна емкости		– Эхосигнал от дна емкости сильнее эхосигнала от продукта, например на нефтепродуктах с $\epsilon_r < 2,5$, растворителях	– Проверить параметры применения, такие как среда, высота емкости и форма дна емкости, откорректировать соответственно
6. Измеренное значение при заполнении некоторое время стоит на месте, а потом происходит скачок до правильного уровня		– Турбулентность поверхности продукта, быстрое заполнение	– Проверить параметры применения и выполнить соответствующие изменения, например: в дозаторе, реакторной емкости

Описание ошибки	Схема ошибки	Причина	Устранение
7. Скачок измеренного значения при заполнении в направлении 0 %		– Амплитуда многократного отраженного сигнала (крыша емкости - поверхность продукта) выше, чем эхосигнал уровня	– Проверить параметр "Применение", особенно в отношении крыши емкости, типа среды, чашеобразной формы, высокого значения диэлектрической постоянной, и настроить соответственно
		– Эхосигнал уровня на какой-либо позиции ложного эхосигнала может не отличаться от ложного эхосигнала (скачок на многократный эхосигнал)	– Устранить/уменьшить ложный эхосигнал: минимизировать помехи от конструкций в емкости путем изменения направления поляризации – Выбрать более благоприятную позицию монтажа
8. Скачок измеренного значения при заполнении в направлении 100 %		– Из-за сильной турбулентности и пенообразования при заполнении падает амплитуда эхосигнала от продукта, происходит скачок измеренного значения на ложный эхосигнал	– Создать память помех
9. Спорадический скачок измеренного значения при заполнении на 100 %		– Варьирующий конденсат или загрязнение на антенне	– Создать память помех или путем редактирования повысить в ближней зоне память помех с конденсатом/загрязнением
10. Скачок измеренного значения на ≥ 100 % или расстояние 0 м		– Эхосигнал уровня более не обнаруживается в ближней зоне из-за пенообразования или помех в ближней зоне. Датчик переходит в состояние надежности против от переполнения. Выдается максимальный уровень (расстояние 0 м), а также сообщение о статусе "Надежность против переполнения".	– Проверить место измерения: антенна должна выступать из патрубка – Устранить загрязнения на антенне – Применить датчик с более подходящей антенной

Ошибки измерения при опорожнении

Описание ошибки	Схема ошибки	Причина	Устранение
11. Измеренное значение при опорожнении стоит на месте в ближней зоне		– Ложный эхосигнал сильнее эхосигнала уровня – Эхосигнал уровня слишком слабый	– Устранить ложные эхосигналы в ближней зоне. При этом проверить: антенна должна выступать из патрубка – Устранить загрязнения на антенне – Минимизировать помехи от конструкций в ближней зоне путем изменения направления поляризации – После устранения ложных эхосигналов память помех должна быть удалена. Создать новую память помех
12. Скачок измеренного значения при опорожнении в направлении 0 %		– Эхосигнал от дна емкости сильнее эхосигнала от продукта, например на нефтепродуктах с $\epsilon_r < 2,5$, растворителях	– Проверить параметры применения, такие как тип среды, высота емкости и форма дна емкости, откорректировать соответственно
13. Спорадический скачок измеренного значения при опорожнении в направлении 100 %		– Варьирующий конденсат или загрязнение на антенне	– Создать память помех или путем редактирования повысить память помех в ближней зоне – На сыпучих продуктах применить радарный датчик с подключением продувки

Действия после устранения неисправностей

В зависимости от причины неисправности и принятых мер, настройки, описанные в гл. "Пуск в эксплуатацию", нужно выполнить снова либо проверить их достоверность и полноту.

24-часовая сервисная горячая линия

Если указанные меры не дают результата, в экстренных случаях звоните на сервисную горячую линию VEGA по тел. **+49 1805 858550**.

Горячая линия работает круглосуточно семь дней в неделю.

Консультации по горячей линии даются на английском языке. Консультации бесплатные (без учета платы за телефонный звонок).

7.5 Действия при необходимости ремонта

Ремонтный формуляр и подробную информацию по процедуре см. на www.vega.com/downloads и "Formulare und Zertifikate".

Заполнение такого формуляра позволит быстро и без дополнительных запросов произвести ремонт.

При необходимости ремонта сделать следующее:

- Распечатать и заполнить бланк для каждого прибора
- Прибор очистить и упаковать для транспортировки

- Заполненный формуляр и имеющиеся данные безопасности прикрепить снаружи на упаковку
- Адрес для обратной доставки можно узнать у нашего представителя в вашем регионе. Наши региональные представительства см. на нашей домашней странице www.vega.com.

8 Демонтаж

8.1 Порядок демонтажа

**Внимание!**

При наличии опасных рабочих условий (емкость под давлением, высокая температура, агрессивный или ядовитый продукт и т.п.), демонтаж следует выполнять с соблюдением соответствующих норм техники безопасности.

Выполнить действия, описанные в п. "Монтаж" и "Подключение к источнику питания", в обратном порядке.

8.2 Утилизация

Устройство состоит из перерабатываемых материалов. Конструкция позволяет легко отделить электронику.

Утилизация в соответствии с установленными требованиями исключает негативные последствия для человека и окружающей среды и позволяет повторно использовать ценные материалы.

Материалы: см. п. "Технические данные"

При невозможности утилизировать устройство самостоятельно, обращайтесь к изготовителю.

Директива WEEE 2002/96/EG

Данное устройство не подлежит действию Директивы WEEE 2002/96/EG и соответствующих национальных законов. Для утилизации устройство следует направлять прямо на специализированное предприятие, минуя коммунальные пункты сбора мусора, которые, в соответствии с Директивой WEEE, могут использоваться только для утилизации продуктов личного потребления.

9 Приложение

9.1 Технические данные

Общие данные

Контактирующие с продуктом материалы

- | | |
|----------------------------------|-----------------------------------|
| – Адаптерный фланец | PP |
| – Уплотнение (адаптерный фланец) | FKM (COG VI500), EPDM (COG AP310) |
| – Антенна | PBT-GF 30 |
| – Фокусирующая линза | PP |

Не контактирующие с продуктом материалы

- | | |
|--|-------------------------|
| – Накидной фланец | PP |
| – Монтажная скоба | 316L |
| – Крепежные винты монтажной скобы | 316L |
| – Крепежные винты адаптерного фланца | 304 |
| – Корпус | Пластик PBT (полиэстер) |
| – Крепление типовой таблички на кабеле | Твердый полиэтилен |

Присоединение - монтажная резьба на корпусе

- | | |
|---|---|
| – Фланец | DIN от DN 80, ANSI от 3", JIS от DN 100 10K |
| – Трубная резьба, цилиндрическая (ISO 228 T1) | G1½ |

Вес устройства, в зависимости от при-
соединения 0,7 ... 3,4 кг (1.543 ... 7.496 lbs)

Вес несущего кабеля 0,1 кг/м (0.07 lbs/ft)

Мах. момент затяжки монтажной
скобы на корпусе датчика 4 Nm

Макс. момент затяжки винтов фланца

- | | |
|----------------------------|---------------------|
| – Накидной фланец DN 80 | 5 Nm (3.689 lbf ft) |
| – Адаптерный фланец DN 100 | 7 Nm (5.163 lbf ft) |

Входная величина

Измеряемая величина	Измеряемой величиной является расстояние между присоединением датчика и поверхностью продукта. Базовой плоскостью является нижняя сторона фланца.
---------------------	---

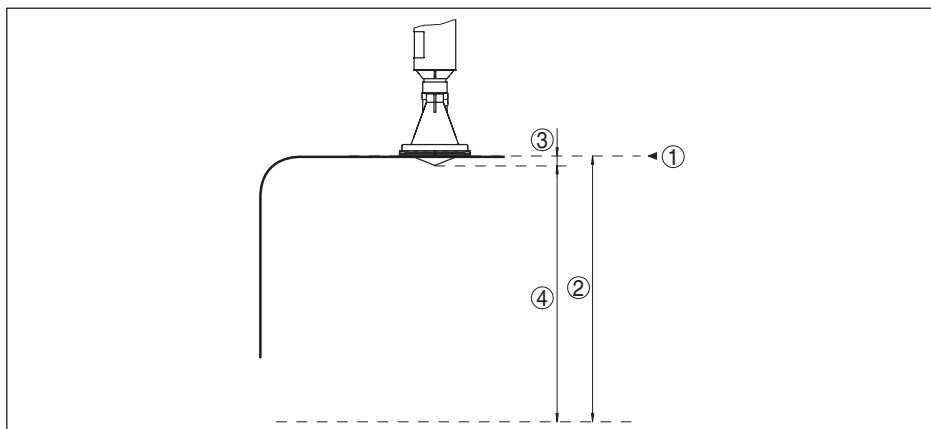


Рис. 40: Данные для входной величины

- 1 Базовая плоскость
- 2 Измеряемая величина, макс. диапазон измерения
- 3 Длина антенны
- 4 Полезный диапазон измерения

Макс. диапазон измерения 15 m (49.21 ft)

Выходная величина

Выход

– Сигнал цифровой выходной сигнал, протокол Foundation Fieldbus

– физический слой по IEC 61158-2

Демпфирование (63 % входной величины) 0 ... 999 с, устанавливаемое

Channel Numbers

– Channel 1 Значение процесса
 – Channel 8 Температура электроники
 – Channel 9 Скорость счета

Скорость передачи 31,25 Кбит/с

Значение тока

– Устройство без взрывозащиты и устройство Ex ia 10 mA, ± 0.5 mA

– Устройства Ex d 16 mA, ± 0.5 mA

Разрешающая способность измерения (цифровая) > 1 mm (0.039 in)

Точность измерения (по DIN EN 60770-1)

Эталонные условия процесса по DIN EN 61298-1

– Температура +18 ... +30 °C (+64 ... +86 °F)
 – Относительная влажность 45 ... 75 %
 – Давление воздуха 860 ... 1060 mbar/86 ... 106 kPa (12.5 ... 15.4 psig)

Эталонные условия монтажа

- Мин. расстояние до конструкций > 200 mm (7.874 in)
- Отражатель Плоский пластинчатый рефлектор
- Ложные отражения Самый сильный сигнал помехи на 20 дБ слабее полезного экосигнала

Погрешность измерения на жидкостях См. следующие диаграммы

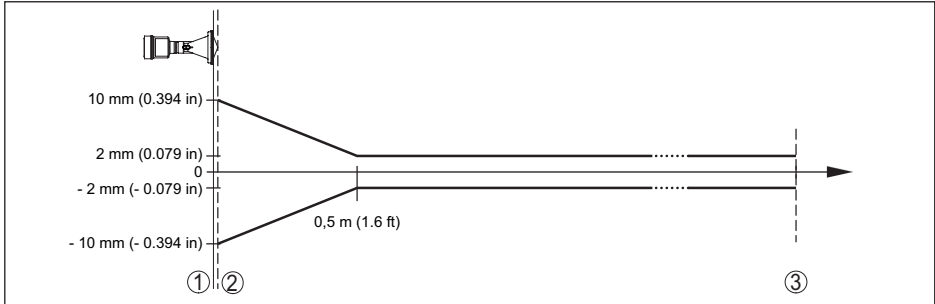


Рис. 41: Погрешность измерения при эталонных условиях

- 1 Базовая плоскость
- 2 Край антенны
- 3 Рекомендуемый диапазон измерения

Воспроизводимость $\leq \pm 1 \text{ mm}$

Величины, влияющие на точность измерения

Температурный дрейф - цифровой выход $\pm 3 \text{ mm}/10 \text{ K}$ относительно max. диапазона измерения или max. 10 mm

Дополнительная погрешность вследствие сильных высокочастотных электромагнитных полей в пределах EN 61326 $< \pm 50 \text{ mm}$

Характеристики измерения и рабочие характеристики

Измерительная частота Диапазон К (технология 26 ГГц)

Время измерительного цикла прикл. 450 ms

Время реакции на скачок¹⁾ $\leq 3 \text{ s}$

Скорость сопровождения измерительного окна, макс. 1 m/min

Ширина диаграммы направленности²⁾ 10°

Излучаемая мощность ВЧ³⁾

– Средняя спектральная плотность излучаемой мощности -34 dBm/MHz EIRP

¹⁾ Промежуток времени от скачкообразного изменения измеряемого расстояния макс. на 0,5 м до первого достижения выходным сигналом 90% своего установившегося значения (IEC 61298-2).

²⁾ Вне данной ширины диаграммы направленности энергия радарного сигнала снижается на 50 % (-3 dB)

³⁾ EIRP: Equivalent Isotropic Radiated Power (Эквивалентная изотропно-излучаемая мощность)

- Максимальная спектральная плотность излучаемой мощности +6 dBm/50 MHz EIRP
- Макс. плотность мощности на расстоянии 1 м < 1 $\mu\text{W}/\text{cm}^2$

Условия окружающей среды

Температура окружающей среды, хранения и транспортировки -40 ... +80 °C (-40 ... +176 °F)

Условия процесса

Для условий процесса следует учитывать данные на типовом шильдике датчика: действительно более низкое значение.

Давление в емкости -1 ... 2 bar (-100 ... 200 kPa/-14.5 ... 29.0 psig)

Температура процесса (измеренная на присоединении) -40 ... +80 °C (-40 ... +176 °F)

Устойчивость к вибрации

- С адаптерным фланцем 2 g при 5 ... 200 Hz по EN 60068-2-6 (вибрация при резонансе)
- С монтажной скобой 1 g при 5 ... 200 Hz по EN 60068-2-6 (вибрация при резонансе)

Устойчивость к удару 100 g, 6 мс по EN 60068-2-27 (механический удар)

Электромеханические данные - Исполнение IP 66/IP 68 (2 bar)

Кабельный ввод Кабельный ввод IP 68

Соединительный кабель

- Структура Два провода, кевларовый трос, экранирующая оплетка, оболочка
- Сечение провода 0,5 мм² (AWG 20)
- Стандартная длина 6 m (19.69 ft)
- Макс. длина 550 m (1804 ft)
- Мин. радиус изгиба 25 мм (0.984 in) при 25 °C (77 °F)
- Диаметр прикл. 8 mm (0.315 in)
- Изоляция проводов и оболочка кабеля PUR
- Цвет - стандартный Черный
- Цвет (исполнение Ex) Голубой
- Класс пожарной защиты UL94-V0

Встроенные часы

Формат даты День.Месяц.Год

Формат времени 12 h/24 h

Часовой пояс (заводская установка) CET

Измерение температуры электроники

Разрешающая способность 1 °C (1.8 °F)

Точность ± 1 °C (1.8 °F)

Питание

Рабочее напряжение

- Устройство не-Ex 9 ... 32 V DC
- Устройство не-Ex 9 ... 32 V DC
- Устройство Ex ia - питание по моде- 9 ... 17,5 V DC
ли FISCO
- Устройство Ex ia - питание по моде- 9 ... 24 V DC
ли ENTITY

Источник питания/макс. число датчиков

- Источник питания H1 макс. 32 (макс. 10 при Ex)

Защита

Степень защиты IP 66/IP 68 (2 bar)

Категория перенапряжений III

Класс защиты III

Разрешения

Устройства с разрешениями на применение, в зависимости от исполнения, могут иметь отличающиеся технические данные.

Для таких устройств следует учитывать соответствующую документацию, поставляемую вместе с устройством. Данную документацию также можно скачать с сайта www.vega.com через "VEGA Tools", а также через www.vega.com/downloads и "Zulassungen".

9.2 Радиоастрономические станции

В следующей таблице приведено географическое положение радиоастрономических станций в Европе:

Country	Name of the Station	Geographic Latitude	Geographic Longitude
Finland	Metsähovi	60°13'04" N	24°23'37" E
	Tuorla	60°24'56" N	24°26'31" E
France	Plateau de Bure	44°38'01" N	05°54'26" E
	Floirac	44°50'10" N	00°31'37" W
Germany	Effelsberg	50°31'32" N	06°53'00" E
Hungary	Penc	47°47'22" N	19°16'53" E
Italy	Medicina	44°31'14" N	11°38'49" E
	Noto	36°52'34" N	14°59'21" E
	Sardinia	39°29'50" N	09°14'40" E
Poland	Krakow- Fort Skala	50°03'18" N	19°49'36" E
Russia	Dmitrov	56°26'00" N	37°27'00" E
	Kalyazin	57°13'22" N	37°54'01" E
	Pushchino	54°49'00" N	37°40'00" E
	Zelenchukskaya	43°49'53" N	41°35'32" E

Country	Name of the Station	Geographic Latitude	Geographic Longitude
Spain	Yebes	40°31'27" N	03°05'22" W
	Robledo	40°25'38" N	04°14'57" W
Switzerland	Bleien	47°20'26" N	08°06'44" E
Sweden	Onsala	57°23'45" N	11°55'35" E
UK	Cambridge	52°09'59" N	00°02'20" E
	Darnhall	53°09'22" N	02°32'03" W
	Jodrell Bank	53°14'10" N	02°18'26" W
	Knockin	52°47'24" N	02°59'45" W
	Pickmere	53°17'18" N	02°26'38" W

9.3 Дополнительные сведения Foundation Fieldbus

В следующей таблице приведен список версий устройства и соответствующие описания устройства, электрические данные шинной системы и применяемые функциональные блоки.

Revisions Data	DD-Revision	Rev_01
	CFF-File	010101.cff
	Device Revision	0101.ffa 0101.sym
	Cff-Revision	xx xx 01
	Программная версия устройства	> 4.4.0
	ITK (Interoperability Test Kit) Number	5.0.2
Electrical Characteristics	Physical Layer Type	Low-power signaling, bus-powered, FISCO I.S.
	Input Impedance	> 3000 Ohms between 7.8 KHz - 39 KHz
	Unbalanced Capacitance	< 250 pF to ground from either input terminal
	Output Amplitude	0.8 V P-P
	Electrical Connection	2 Wire
	Polarity Insensitive	Yes
	Max. Current Load	10 mA
	Device minimum operating voltage	9 V
Transmitter Function Blocks	Resource Block (RB)	1
	Transducer Block (TB)	1
	Standard Block (AI)	3
	Execution Time	30 mS

Advanced Function Blocks	Discret Input (DI)	Yes
	PID Control	Yes
	Output Splitter (OS)	Yes
	Signal Characterizer (SC)	Yes
	Integrator	Yes
	Input Selector (IS)	Yes
	Arithmetic (AR)	Yes
Diagnostics	Standard	Yes
	Advanced	Yes
	Performance	No
	Function Blocks Instantiable	No
General Information	LAS (Link Active Scheduler)	Yes
	Master Capable	Yes
	Number of VCRs (Virtual Communication Relationships)	24

Функциональные блоки

Transducer Block (TB)

Блок преобразователя "Аналоговый вход (AI)" принимает первоначальное измеренное значение (Secondary Value 2), производит установку Min./Max. (Secondary Value 1), производит линейризацию (Primary Value) и выдает эти значения на своем выходе для последующих функциональных блоков.

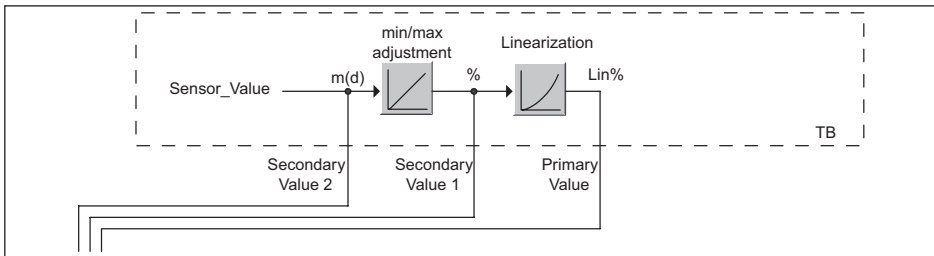


Рис. 42: Схематическое представление блока преобразователя (TB)

Функциональный блок аналогового входа Analog Input (AI)

Функциональный блок "Analog Input (AI)" принимает исходное измеренное значение, выбранное через номер канала (Channel Number), и выдает его на своем выходе для последующих функциональных блоков.

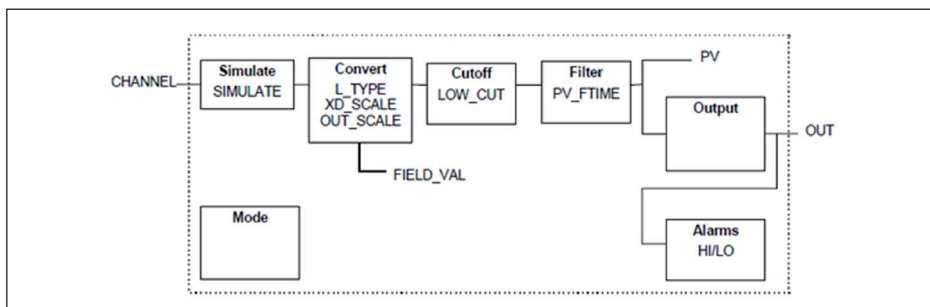


Рис. 43: Схема функционального блока Analog Input (AI)

Функциональный блок дискретного входа Discret Input (DI)

Функциональный блок "Discret Input (DI)" принимает исходное измеренное значение, выбранное через номер канала (Channel Number), и выдает его на своем выходе для последующих функциональных блоков.

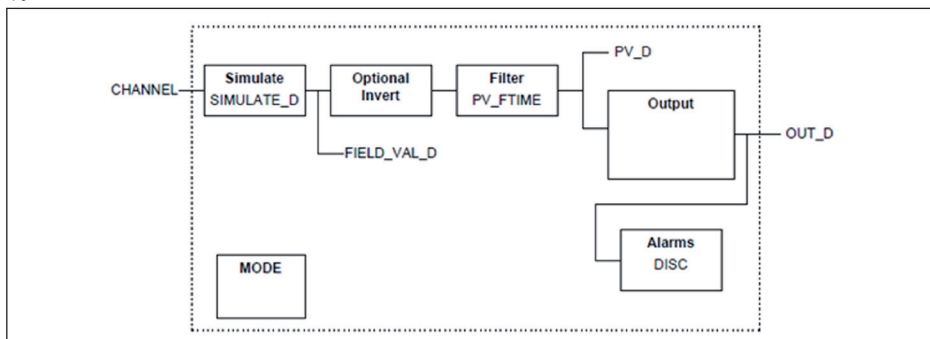


Рис. 44: Схема функционального блока Discret Input (DI)

Функциональный блок ПИД-контроля PID Control

Функциональный блок "PID Control" является ключевым блоком для разнообразных задач автоматизации управления процессом и применяется универсально. ПИД-блоки могут быть каскадными, если это требуется или желательно в случае различных временных констант первичного и вторичного измерения.

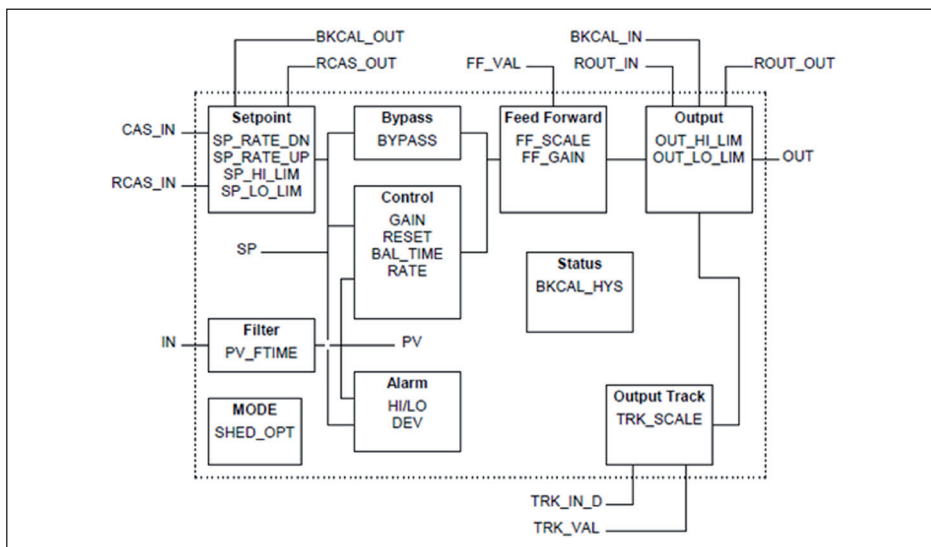


Рис. 45: Схема функционального блока PID Control

Функциональный блок распределителя выхода Output Splitter

Функциональный блок "Output Splitter" генерирует два управляющих выхода из одного входа. Каждый выход является линейным отображением части входа. Реализуется функция обратного счета, при этом функция линейного отображения используется обращенно. Каскадирование нескольких Output Splitter поддерживается интегрированной таблицей решений для возможного комбинирования входов и выходов.

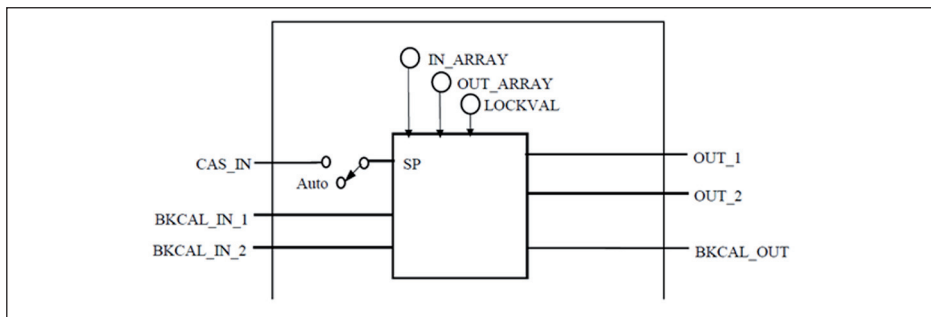
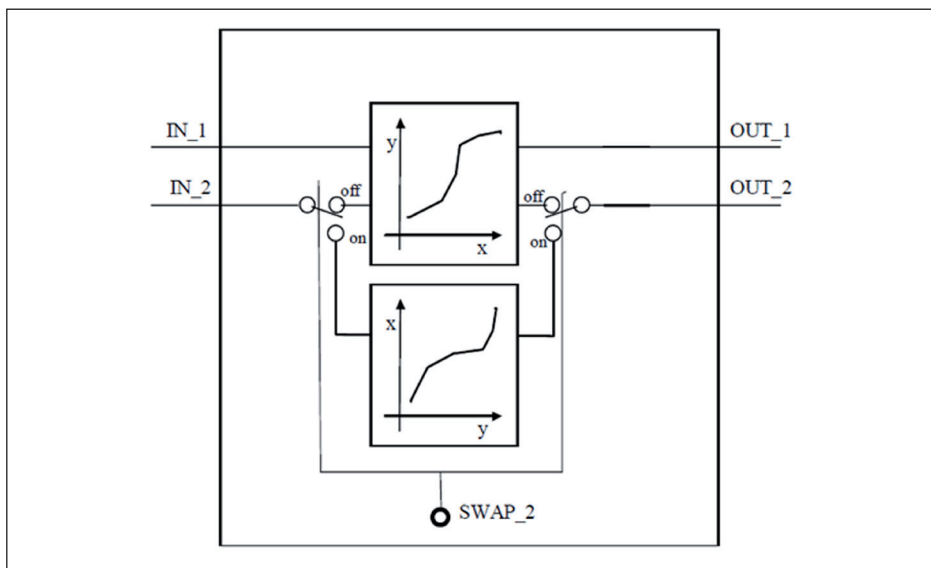


Рис. 46: Схема функционального блока Output Splitter

Функциональный блок характеризатора сигнала Signal Characterizer

Функциональный блок "Signal Characterizer" имеет два канала, чьи выходы связаны с соответствующим входом нелинейно. Нелинейная зависимость определяется поисковой таблицей со свободно выбираемыми парами x/y . Входной сигнал отображается на соответствующем выходе, и функциональный блок может использоваться в регулирующем контуре или тракте сигнала. Дополнительно оси функции могут быть обращены в канале 2, тогда блок может использоваться также в обратном регулирующем контуре.

Рис. 47: Схема функционального блока *Signal Characterizer*

Функциональный блок интегратора *Integrator*

Функциональный блок "*Integrator*" интегрирует непрерывный входной сигнал по времени или суммирует события блока импульсного входа. Он используется как счетчик итоговой суммы до сброса или как счетчик промежуточной суммы до контрольной точки, в которой интегрированное и суммарное значения сравниваются с заданными. При достижении этих заданных значений выводятся цифровые выходные сигналы. Функция интегрирования выполняется вверх от нуля или вниз от заданного значения. Дополнительно имеются два входа расхода, таким образом могут рассчитываться и интегрироваться значения расхода. Эти значения могут использоваться для расчета изменения массы или объема в емкости или оптимизации регулирования расхода.



Функциональный блок *"Input Selector"* предоставляет возможности выбора значений для максимум четырех входов и создает выходной сигнал в соответствии с критерием выбора. Входными сигналами типично являются блоки AI. Может быть выбрано максимальное, минимальное, промежуточное значение, среднее значение и первый полезный сигнал. Путем комбинации параметров данный блок может использоваться как переключатель выбора первого полезного значения. Данные переключения могут приниматься от других входных блоков или от пользователя. Также поддерживается выбор промежуточного значения.



Функциональный блок "*Arithmetic*" дает возможность использования общеупотребительных

при измерении вычислительных функций. Пользователь может выбрать желаемый алгоритм по имени, без знания самой формулы.

Имеются следующие алгоритмы:

- Flow compensation, linear
- Flow compensation, square root
- Flow compensation, approximate
- BTU flow
- Traditional Multiply Divide
- Average
- Traditional Summer
- Fourth order polynomial
- Simple HTG compensated level
- Fourth order Polynomial Based on PV

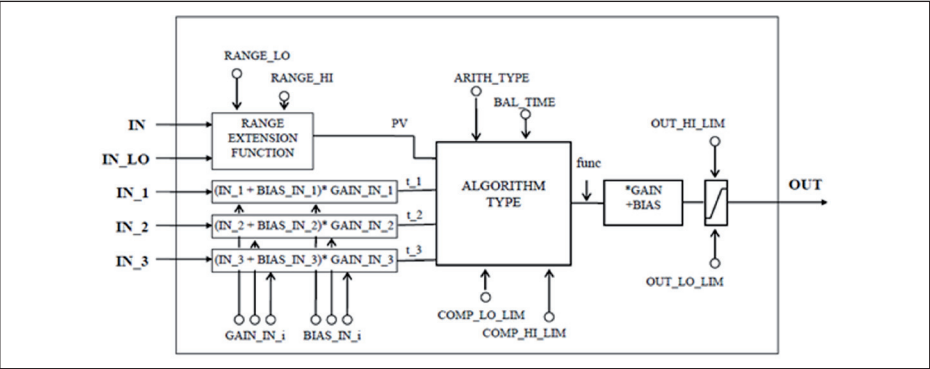


Рис. 50: Схема функционального блока Arithmetic

Список параметров

В следующей таблице приведен обзор используемых параметров.

FF descriptor	Description	Unit
PRIMARY_VALUE	PRIMARY_VALUE (Linearized value). This is the process value after min/max adjustment and Linearization with the status of the transducer block. The unit is defined in "PRIMARY_VALUE_UNIT"	
PRIMARY_VALUE_UNIT	Selected unit code for "PRIMARY_VALUE"	
SECONDARY_VALUE_1	This is the measured value after min/max adjustment with the status of the transducer block. The unit is defined in "SECONDARY_VALUE_1_UNIT"	
SECONDARY_VALUE_1_UNIT	Selected unit code for "SECONDARY_VALUE_1"	
SECONDARY_VALUE_2	This is the distance value ("sensor_value") with the status of the transducer block. The unit is defined in "SECONDARY_VALUE_2_UNIT"	
FILL_HEIGHT_VALUE	Filling height. The unit is defined in "FILL_HEIGHT_VALUE_UNIT"	
FILL_HEIGHT_VALUE_UNIT	Filling height unit	

FF descriptor	Description	Unit
CONST_VALUE	Constant value	
SECONDARY_VALUE_1_TYPE	Secondary value 1 type	
SECONDARY_VALUE_2_TYPE	Secondary value 2 type	
FILL_HEIGHT_VALUE_Type	Filling height value type	
DIAGNOSIS	AITB Diagnosis	
DIAG_MASK_1		
DIAG_OUT_1		
DIAG_MASK_2		
DIAG_OUT_2		
DEVICE_IDENTIFICATION	Manufacturer ID, device type, bus type ID, measurement principle, serial number, DTM ID, device revision	
DEVICE_NAME	Device name	
IS-SPARE_ELECTRONICS	Device name	
DEVICE_VERSION_INFO	Hard- and software version for system, function and error	
CALIBRATION_DATE	Day, month and year	
FIRMWARE_VERSION_ASCII	Software version	
HW_VERSION_ASCII	Hardware version	
ADJUSTMENT_DATA	Min./max.-adjustment physical, percent and offset	
FIRMWARE_VERSION_MAIN	Firmware versions major, minor, revision and build	
PHYSICAL_VALUES	Distance, distance unit, distance status, level and status	
DEVICE_UNITS	Distance and temperature units of the instrument	
APPLICATION_CONFIG	Medium type, media, application type, vessel bottom, vessel height	
LINEARIZATION_TYPE_SEL	Type of linearization	
SIMULATION_PHYSICAL		
INTEGRATION_DATA	Physical offset and integration time	
DEVICE_CONFIG_PULS_RADAR	Electronics variant, probe type, max. measuring range, antenna extension length, adjustment propagation antenna extension lprapproval configuration	
ADJUSTMENT_LIMITS_MIN	Min. range min.-/max.- values physical, percent, offset	
ADJUSTMENT_LIMITS_MAX	Max. range min.-/max.- values physical, percent, offset	%
FALSE_SIGNAL_COMMAND		%
FALSE_SIGNAL_CMD_CREATE_EXTEND		
FALSE_SIGNAL_CMD_DELET_REGION		
FALSE_SIGNAL_CMD_STATE	Busy, last command, errorcode	

FF descriptor	Description	Unit
FALSE_SIGNAL_CMD_CONFIGURATION1	Amplitude safety of the 0 % curve, safety of the false signal suppression, position of the 0 % and 100 % curve in near and far range	
FALSE_SIGNAL_CMD_CONFIGURATION2	Gradient of the manual sectors, safety at the end of false echo memory and depending on the import range gating out the false signals	
ECP_CURVE_AVARAGING_CONFIG	Averaging factor on increasing and decreasing amplitude	
LEVEL_ECHO_MEASUREMENT	Function measured value filter	
ECHO_CURVE_STATUS		
PACKET_COUNT		
GU_ID_END		
ECHO_CURVE_READ	Echo curve data	
ECHO_EVALUATOR	Echo parameters, first large echo, amplitude threshold first large echo	
ECHO_DECIDER	Echo selection criteria, fault signal on loss of echo, delay on fault signal on loss of echo	
DISPLAY_SETTINGS	Indication value, menu language, lightning	
SIL_MODE		
EDENVELOPE_CURVE_FILTER	Parameters of envelope curve filter, activation of smooth raw value curve	
EDDETECTION_CURVE_FILTER	Parameters of the detection filter, offset threshold value curve	
EDECHO_COMBINATION	Parameters for echo combination, function combine echoes, amplitude difference of combined echoes, position difference of combined echoes	
LIN_TABLE_A ... LIN_TABLE_Q	32 couples of percentage and lin. percentage values	
ELECTRONICS_INFORMATION	Electronics version	
APPLICATION_CONFIG_SERVICE	Limitation measuring range begin, safety of measuring range end	
LEVEL_ECHO_INFO	Level echo ID, amplitude, measurement safety	
DEVICE_STATUS	Device status	
FALSE_SIGNAL_LIMITS	False signal distance min./max.	
USER_PEAK_ELEC_TEMP	Min./max.- values of electronics temperature, date	
USER_MIN_MAX_PHYSICAL_VALUE	Min./max.- distance values, date	
RESET_PEAK_PHYSICAL_VALUE		
RESET_LINEARIZATION_CURVE		
DEVICE_STATUS_ASCII	Device status	

FF descriptor	Description	Unit
ECHO_CURVE_PLICSCOM_REQUEST	Parameters as curve selection and resolution	
ECHO_CURVE_PLICSCOM_LIMITS	Parameters as start and end	
APPROVAL_WHG	Sensor acc. to WHG	
DEVICE_STATE_CONFIG	Function check, maintenance required, out of specification	
ELECTRONIC_TEMPERATURE	Electronics temperature	
RESET_PEAK_ELECTRONIC_TEMP		
FOCUS_RANGE_CONFIG	Width focusing range, time for opening the focusing range, min. measurement reliability in and outside the focusing range	
NOISE_DETECTION_INFO	Increase of the system noise	
NOISE_DETECTION_CONFIG	System noise treatment	
ECHO_MEM_SAVE_CURVE_TYPE		
ECHO_MEM_STATE	Busy, curve type, error code	

9.4 Размеры

На следующих чертежах показаны только некоторые из возможных исполнений. Чертежи с размерами можно также загрузить с www.vega.com/downloads и "Zeichnungen".

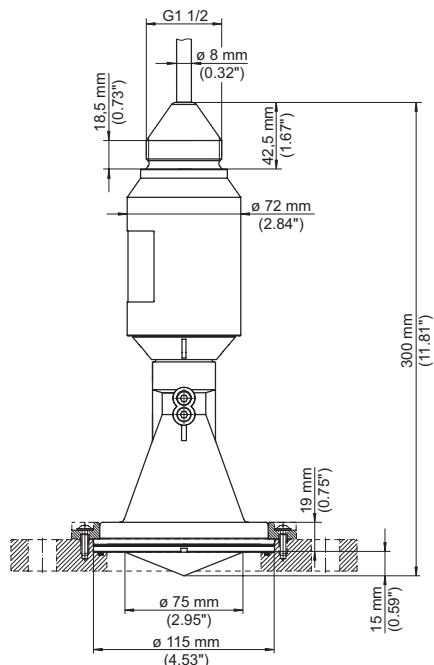
VEGAPULS WL 61, базовое исполнение

Рис. 51: VEGAPULS WL 61, базовое исполнение

VEGAPULS WL 61, исполнение с монтажной скобой

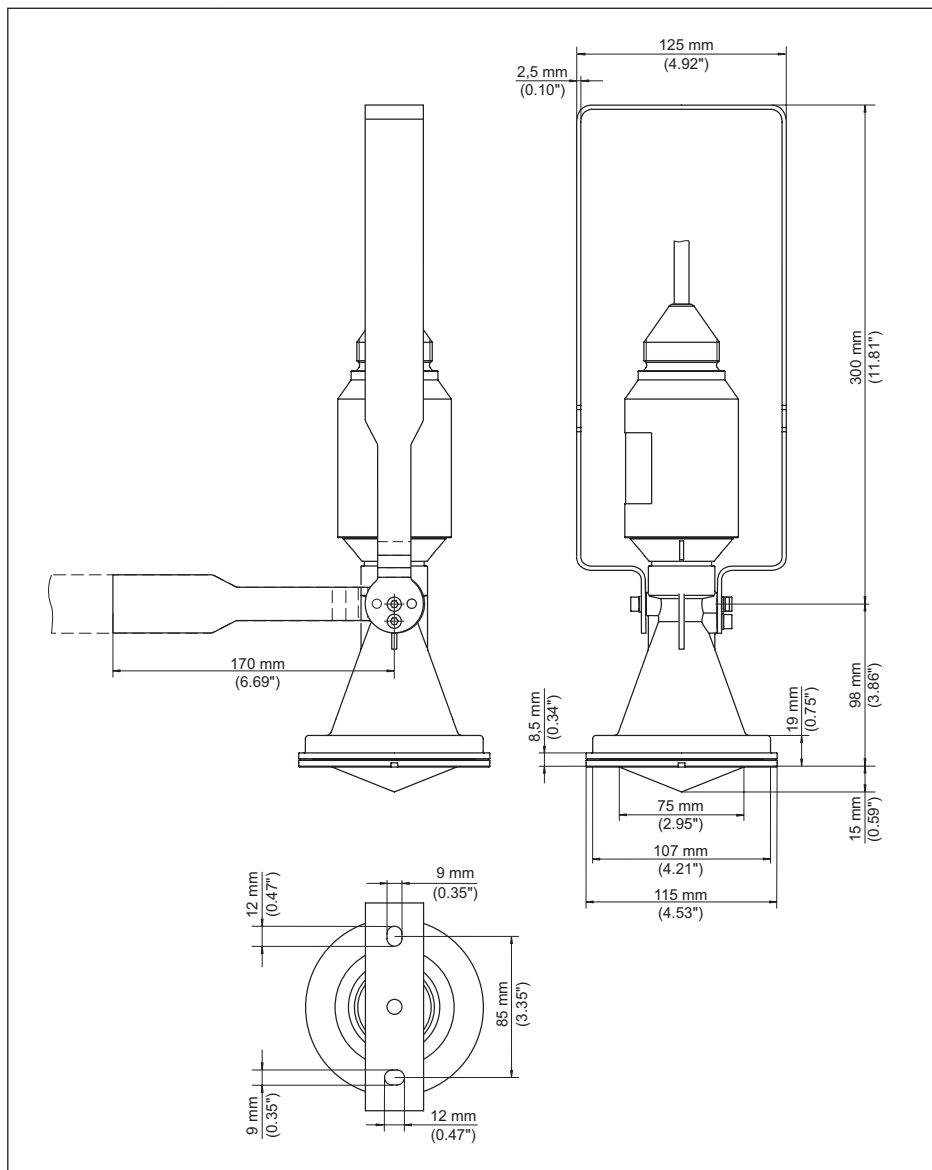


Рис. 52: VEGAPULS WL 61, исполнение с монтажной скобой длиной 170 или 300 мм

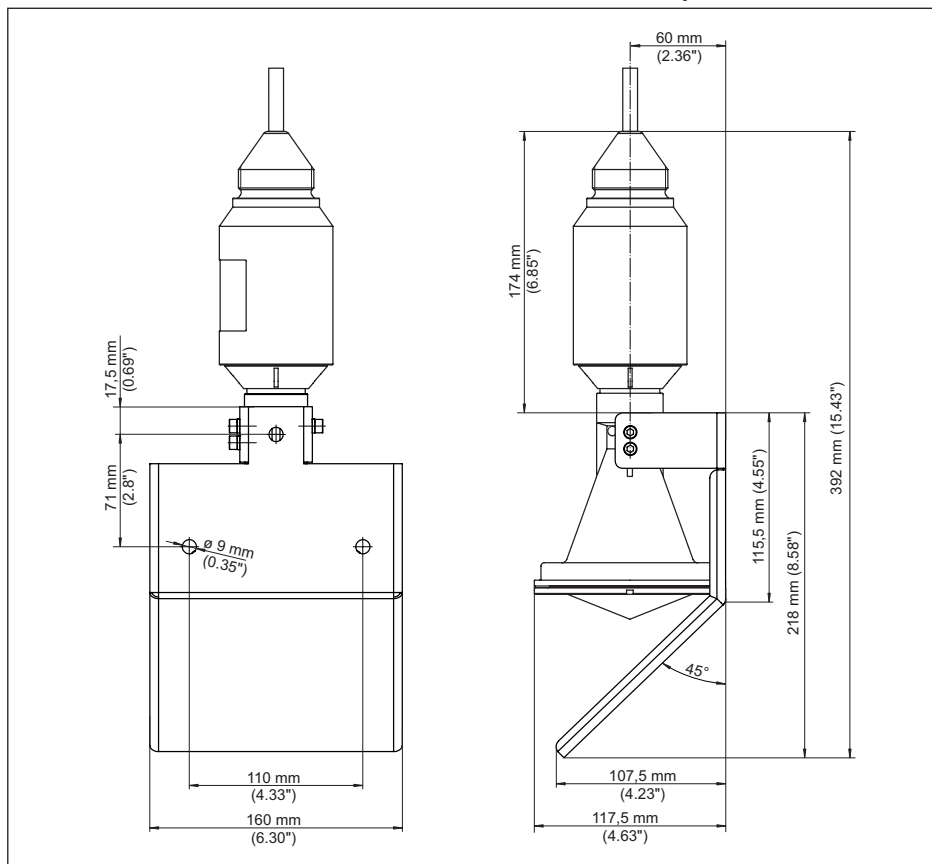
VEGAPULS WL 61, исполнение с монтажной скобой и отражателем

Рис. 53: VEGAPULS WL 61, исполнение с монтажной скобой и отражателем

VEGAPULS WL 61, исполнение с накидным фланцем

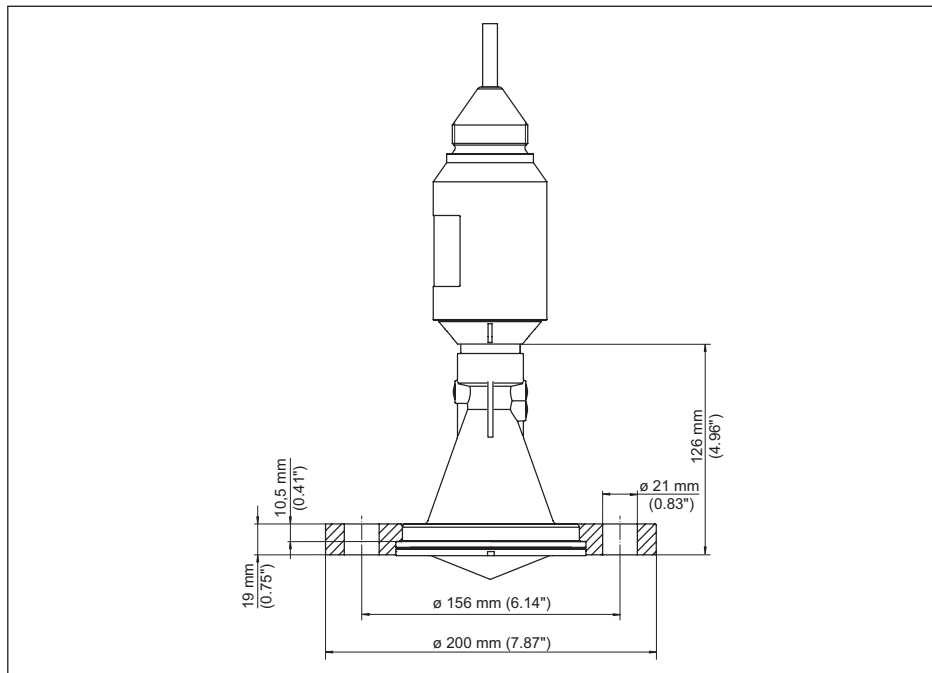


Рис. 54: VEGAPULS WL 61 - накидной фланец DN 80/3"/JIS80

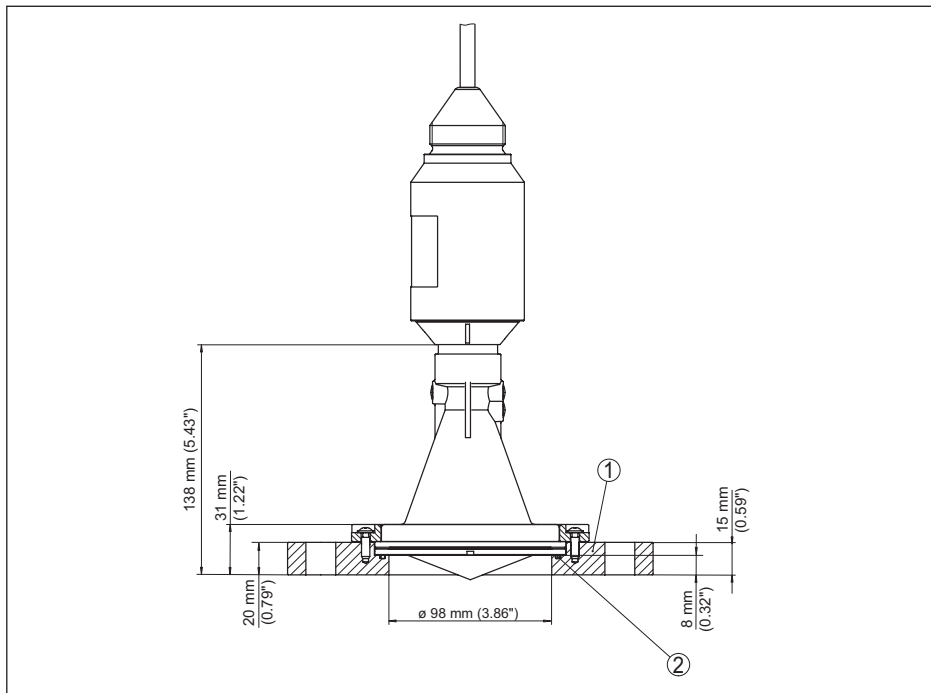
VEGAPULS WL 61, исполнение с адаптерным фланцем

Рис. 55: VEGAPULS WL 61, адаптерный фланец DN 100/4"/JIS 100 или DN 150/6"/JIS 150

- 1 Адаптерный фланец
- 2 Уплотнение

9.5 Защита прав на интеллектуальную собственность

VEGA product lines are global protected by industrial property rights. Further information see www.vega.com.

Only in U.S.A.: Further information see patent label at the sensor housing.

VEGA Produktfamilien sind weltweit geschützt durch gewerbliche Schutzrechte.

Nähere Informationen unter www.vega.com.

Les lignes de produits VEGA sont globalement protégées par des droits de propriété intellectuelle. Pour plus d'informations, on pourra se référer au site www.vega.com.

VEGA líneas de productos están protegidas por los derechos en el campo de la propiedad industrial. Para mayor información revise la pagina web www.vega.com.

Линии продукции фирмы ВЕГА защищаются по всему миру правами на интеллектуальную собственность. Дальнейшую информацию смотрите на сайте www.vega.com.

VEGA系列产品在全球享有知识产权保护。

进一步信息请参见网站<www.vega.com>。

9.6 Товарный знак

Все используемые фирменные марки, а также торговые и фирменные имена являются собственностью их законного владельца/автора.

INDEX

Symbole

Втекающий продукт 19
Измерение расхода
– Лоток Хафаги-Вентури 22
– Прямоугольный водослив 21
Конструкции в емкости 20
Монтаж
– Натяжной зажим 13
– Скоба 14
– Угол 13
– Фланец 16
Монтажная позиция 18
Область применения 11
Ориентация датчика 20
Ошибки измерения 33
Память измеренных значений 27
Память событий 27
Память эхо-кривых 27
Патрубок 19
Пенообразование 21
Питание 23
Плоскость поляризации 17
Принцип действия 11
Ремонт 36
Сервисная горячая линия 36
Сообщения об ошибках 28
Сообщения о статусе 28
Типовой шильдик 10
Упаковка 11
Устранение неисправностей 32
Функциональные блоки
– Analog Input (AI) 45
– Arithmetic 49
– Discret Input (AI) 46
– Input Selector 49
– Integrator 48
– Output Splitter 47
– PID Control 46
– Signal Characterizer 47
– Transducer Block (TB) 45
Хранение 11

D

DD (Device Description) 25

E

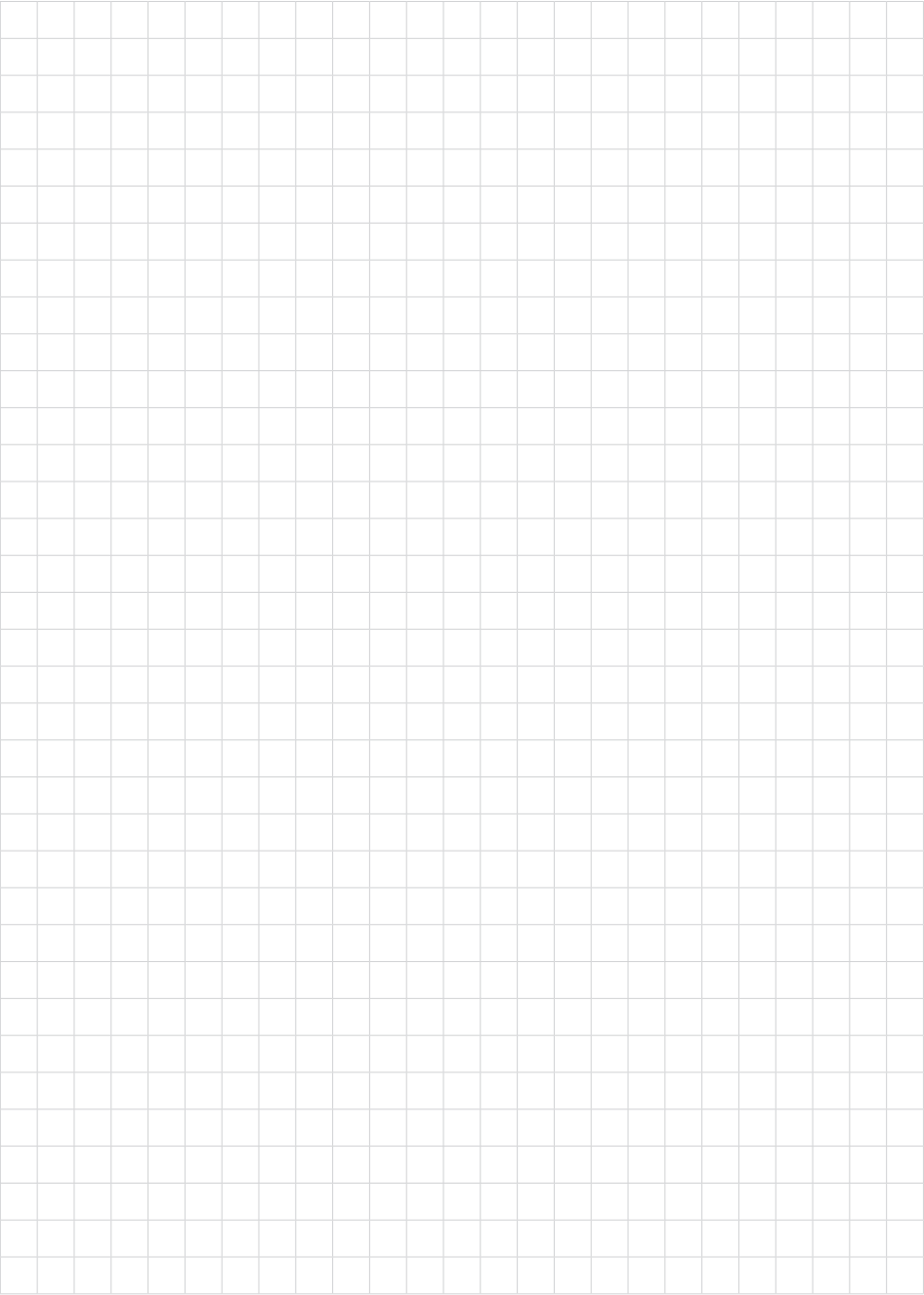
EDD (Enhanced Device Description) 25

F

FF-параметр 50

N

NAMUR NE 107
– Failure 29
– Function check 31
– Maintenance 31
– Out of specification 31



Дата печати:

VEGA

Вся приведенная здесь информация о комплектности поставки, применении и условиях эксплуатации датчиков и систем обработки сигнала соответствует фактическим данным на момент.

Возможны изменения технических данных

© VEGA Grieshaber KG, Schiltach/Germany 2012



38063-RU-121123

VEGA Grieshaber KG
Am Hohenstein 113
77761 Schiltach
Germany

Phone +49 7836 50-0
Fax +49 7836 50-201
E-mail: info.de@vega.com
www.vega.com