



## **ВНЕШНИЕ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ МОДУЛИ УПРАВЛЕНИЯ**

**Руководство по эксплуатации  
ВИМУ.00.000 РЭ**

### **Приложение Л**

Расширение меню настроек и протокол обмена информацией MODBUS RTU  
между ВИМУ и системой верхнего уровня по каналу RS-485  
для ВИМУ с контролем положения и крутящего момента (усилия) на выходном  
звене привода по цифровым датчикам привода

## Содержание

Л.1 Расширение меню настроек для ВИМУ с контролем положения и крутящего момента (усилия) на выходном звене привода по цифровым датчикам привода ....	3
Л.1.1 Меню ИНФОРМАЦИЯ .....	3
Л.1.2 Меню НАСТРОЙКИ.....	7
Л.2 Реализация MODBUS в ВИМУ (RS-485).....	9
Л.2.1 Общие сведения .....	9
Л.2.2 Реализованные функции MODBUS .....	9
Л.2.3 Сообщения об ошибках.....	11
Л.2.4 Использование функций MODBUS .....	12
Л.2.5 Адресация регистров для чтения и записи настроек ВИМУ.....	13
Л.2.6 Адресация регистров для чтения неизменяемых данных ВИМУ .....	23
Л.2.7 Адресация регистров для чтения параметров состояния ВИМУ .....	23
Л.2.8 Альтернативные адреса для группового чтения параметров состояния ВИМУ .....	26
Л.2.9 Альтернативный адрес для чтения и записи всех настроек ВИМУ в одной транзакции .....	26
Л.2.10 Адресация регистров для записи команд управления ВИМУ и приводом.....	27
Л.2.11 Общие сведения по удаленной работе с ВИМУ по протоколу MODBUS .....	28
Л.2.12 Последовательность транзакций для реализации управления приводом по протоколу MODBUS .....	29
Л.2.13 Массив статистических счетчиков.....	30
Л.2.14 Описание структуры байта флагов "Logical" .....	31
Л.2.15 Описание структуры байта флагов "Actuator" .....	32
Л.2.16 Описание структуры байта флагов "OptionsPart1" .....	32
Л.2.17 Описание структуры байта флагов "Physical" .....	32
Л.2.18 Описание структуры байта флагов "NotReady" .....	33
Л.2.19 Описание структуры слова флагов "Fault" .....	33
Л.2.20 Список аварийных сообщений.....	35
Л.2.21 Значения индекса канала удаленного управления .....	36
Л.3 Утилита "Удаленная панель управления ЭИМУ/ВИМУ/ЭБКВ по интерфейсу RS-485/Modbus" .....	37
Л.3.1 Общие сведения .....	37
Л.3.2 Установка программы на компьютере.....	37
Л.3.3 Системные требования .....	38
Л.3.4 Необходимое оборудование для подключения компьютера к интерфейсу RS-485 .....	38
Л.3.5 Запуск программы.....	41
Л.3.6 Действия в окне "Подключение" для установления связи с ВИМУ .....	42
Л.3.7 Работа с удаленной панелью управления .....	44

## Л.1 Расширение меню настроек для ВИМУ с контролем положения и крутящего момента (усилия) на выходном звене привода по цифровым датчикам привода

ВИМУ, в исполнении с контролем положения и крутящего момента (усилия) на выходном звене привода по цифровым датчикам привода, предназначен для управления электроприводами серии ЭП4 с блоком управления серии Э0 (электронный модуль датчиков – ЭМД). Информация от привода с ЭМД поступает в ВИМУ по цифровому каналу RS485, с использованием протокола обмена информации Modbus RTU. В данном разделе описаны дополнительные функции настройки и управления выше указанного исполнения ВИМУ.

### Л.1.1 Меню ИНФОРМАЦИЯ

ВИМУ, в исполнении с контролем положения и крутящего момента (усилия) на выходном звене привода по цифровым датчикам привода, имеет в меню ИНФОРМАЦИЯ дополнительный (последний по порядку) подменю ИНФОРМАЦИЯ ЭМД. В данном подменю доступен просмотр информации о состоянии ЭМД привода, а также показателей, характеризующих процесс обмена в цепи: контроллер платы управления ВИМУ – <интерфейс SPI> – плата датчиков RS485 – <интерфейс RS485> – контроллер платы управления ЭМД. Подменю ИНФОРМАЦИЯ ЭМД содержит следующие пункты:

ЭМД : П . О .
ЭМД : О Ш И Б К И
ЭМД : И Н Ф О
ЭМД : Т Е М П Е Р А Т У Р А
ЭМД : К О Д Т Е Р М О Д .
ЭМД : Т Е М П . Д И А П .
ЭМД : У С К О Р Е Н И Я
П Д В И М У : П . О .
С Т Е К М О Д В У С
А П Д В И М У : О Ш И Б К И
А П Д В И М У : С Ч . О Ш .

ЭМД: П.О. – просмотр информации о версии и дате выпуска программного обеспечения контроллера платы управления ЭМД привода. В случае отсутствия связи с приводом по интерфейсу RS485 отображается следующая информация:

В Е Р С И Я :	В В В В В В В В
Д А Т А :	Д Д . М М . Г Г

ЭМД:ОШИБКИ – просмотр флагов активности предусмотренных в ЭМД аварийных состояний:

Ч Т . К Ф Г .	=	Х Х Х
О Ш И Б . Д П	=	Х Х Х
О Ш И Б . Д М	=	Х Х Х
Ю С Т . Д П	=	Х Х Х
К Р А Х К П	=	Х Х Х

где в поле ХХХ выводится значение ДА, если флаг установлен, и НЕТ, если флаг сброшен. Индикация состояния флагов ведется в реальном времени. Описание обрабатываемых аварийных состояний ЭМД - см. таблицу Л.1.1.

ЭМД:ИНФО – просмотр флагов состояния ЭМД:

П О Д О Г Р Е В	=	Х Х Х
К Ф Г . Н Е С О Х Р	=	Х Х Х
П Е Р Е Г Р Е В	=	Х Х Х
Н Е Т С В Я З И	=	Х Х Х
Т Е Х Н О Л . Р Е Ж	=	Х Х Х

где в поле ХХХ выводится значение ДА, если состояние активно, и НЕТ, если состояние неактивно. Индикация состояния флагов ведется в реальном времени. Описание фиксируемых состояний ЭМД - см. таблицу Л.1.2.

ЭМД:ТЕМПЕРАТУРА – просмотр температуры внутри модуля управления ЭМД:

Т Е М П . М О Д У Л Я У П Р :	
	1 8

ЭМД:КОД ТЕРМОД. – просмотр кода, формируемого АЦП ЭМД по результату измерения сопротивления цепи термодатчика двигателя:

К О Д Т Е Р М О Д А Т Ч . :	
	Х Х Х Х

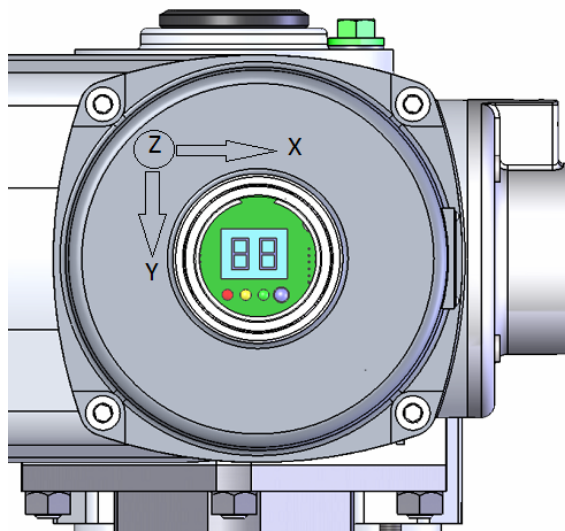
ЭМД:ТЕМП.ДИАП. – просмотр максимального и минимального значений температуры внутри ЭМД за все периоды, когда на привод было подано напряжение питания:

M I N	Т Е М П	M A X
# # # #		# # # #

ЭМД:УСКОРЕНИЯ – просмотр максимальных значений ускорений, зафиксированных акселерометром на плате управления ЭМД за все периоды, когда на привод было подано питание, начиная с момента выпуска привода с завода – изготовителя:

A X	A Y	A Z
# # # #	# # # #	# # # #

где AX, AY, AZ – максимальные значения ускорений по осям X, Y, Z. Единица представления – 0,01g. Расположение осей акселерометра относительно корпуса ЭМД приведено на рисунке:



ПДВИМУ: П.О. – просмотр информации о версии и дате программного обеспечения платы датчиков RS485 ВИМУ. Формат вывода идентичен пункту ЭМД: П.О.

СТЕК MODBUS – просмотр информации об обмене ВИМУ с ЭМД по интерфейсу RS485, протокол MODBUS. Структура информации на дисплее представлена на рисунке:

F F F F F F F F F F F F F F F F
R R R R R R R R R R R R R R R R

где F и R – шестнадцатеричные цифры.

Размер стека – 16 элементов. Каждая колонка дисплея F/R соответствует одной транзакции MODBUS, причем F – код функции в MODBUS Request, R –

результат транзакции (0 – транзакция успешная, остальные значения R – коды ошибочного результата транзакции). Символы в колонке, соответствующей последней выполненной транзакции, мерцают, показывая положение указателя стека.

АПДВИМУ:ОШИБКИ – просмотр текущего состояния ошибок программного автомата, с помощью которого контроллер платы управления ВИМУ реализует обмен с контроллером платы датчиков RS485 ВИМУ по межмодульному протоколу (интерфейс SPI):

ТАЙМАУТ =	LLL
ПЕРЕПОЛ =	LLL
НЕ ОТВ. =	LLL
НЕВ. ОТВ =	LLL
ЛОГ. ОШ. =	LLL

В поле LLL выводится ДА, если ошибка активна и НЕТ, если ошибка неактивна. Описание ошибок – см. таблицу Л.1.3.

АПДВИМУ:СЧ.ОШ. – просмотр статистических счетчиков ошибок АПДВИМУ:

ТАЙМАУТ =	XXXXXXXX
ПЕРЕПОЛ =	XXXXXXXX
НЕ ОТВ. =	XXXXXXXX
НЕВ. ОТВ =	XXXXXXXX
ЛОГ. ОШ. =	XXXXXXXX

В поле XXXXXXXX выводится значение счетчика количества ошибок АПДВИМУ (выводится остаток от деления значения счетчика на 10 000 000).

Структура массива счетчиков идентична структуре флагов АПДВИМУ:ОШИБКИ – см. таблицу Л.1.3.

Пункты меню СТЕК MODBUS, АПДВИМУ:ОШИБКИ, АПДВИМУ:СЧ.ОШ. предназначены для диагностики проблем межмодульного обмена с помощью разработчика изделия.

## Л.1.2 Меню НАСТРОЙКИ

В ВИМУ, в исполнении с контролем положения и крутящего момента (усилия) на выходном звене привода по цифровым датчикам привода, после получения уровня доступа "Установочный" в меню НАСТРОЙКИ будет присутствовать подменю ЭМД. В данном подменю возможно задание настроек ЭМД – электронного модуля датчиков. Подменю ЭМД содержит следующие пункты:

А Д Р Е С	=	Х Х Х
С К О Р О С Т Ь	=	С С С С С С
К . Ч Е Т Н .	=	С С С С С С С С
Т А Й М А У Т	=	Х Х Х
В К Л , о	=	Х Х

АДРЕС – задание адреса ЭМД как Slave-устройства, диапазон возможных значений от 1 до 255, стандартная настройка - 1;

СКОРОСТЬ – задание скорости интерфейса (бод), возможные значения выбираются из списка: 300, 600, 1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, стандартная настройка - 9600;

К.ЧЕТН. – задание режима контроля четности и количества бит, выделенных под стоповые; возможные значения выбираются из списка:

"НЕТ,2СБ" – проверка не выполняется, под стоповые выделены 2 бита;

"НЕТ,1СБ" – проверка не выполняется, 1 стоповый бит;

"ЧЕТ,1СБ" – проверка на четность, под стоповый выделен 1 бит;

"НЕЧ,1СБ" – проверка на нечетность, под стоповый выделен 1 бит.

Стандартная настройка - "НЕТ,2СБ".

ТАЙМАУТ – максимально допустимое время между двумя подряд идущими телеграммами MODBUS, после превышения которого ЭМД зафиксирует потерю связи с ВИМУ, единица измерения – 0,1 с, допустимый диапазон от 10 до 255 (1 – 25,5 с), стандартная настройка – 30 (3 с);

ВКЛ,о – значение температуры (в °С) блока управления ЭМД, при достижении которой включается антиконденсатный обогрев (от 1 до 30 °С). Обогрев отключается, когда температура поднимется выше температуры включения на 10 °С.

Таблица Л.1.1 – Флаги ошибок ЭМД

Наименование	Описание
ЧТ.КФГ	При считывании контроллером ЭМД настроек из энергонезависимой памяти контрольная сумма не сошлась.
ОШИБ.ДП	Неисправен датчик пути ЭМД
ОШИБ.ДМ	Неисправен датчик момента ЭМД
ЮСТ. ДП	Ошибка считывания юстировочных кодов датчика положения из энергонезависимой памяти контроллера ЭМД
КРАХ КП	Контроллер ЭМД зафиксировал разрыв кода положения (ошибка вычисления кода положения по кодам первичных датчиков вследствие неисправности в механической передаче счетного механизма: выход из зацепления шестерней, проворот шестерни относительно ведущего вала и т.п.)

Таблица Л.1.2 - Флаги состояния ЭМД

Наименование	Описание
ПОДОГРЕВ	Включена цепь антиконденсатного подогрева ЭМД
КФГ.НЕ СОХР	Настройки (параметры) ЭМД в его оперативной памяти отличаются от их значений в его энергонезависимой памяти – сеанс редактирования настроек ЭМД не завершен командой сохранения или отказа от изменений.
ПЕРЕГРЕВ	Активен сигнал "Перегрев двигателя".
НЕТ СВЯЗИ	Контроллер ЭМД фиксирует отсутствие обмена с ВИМУ.
ТЕХНОЛ.РЕЖ	ЭМД переведен в технологический режим заводских настроек. Включается переключателем на плате управления ЭМД, при выпуске привода с завода – изготовителя режим должен быть отключен.

Таблица Л.1.3 – Ошибки программного автомата контроллера платы управления ВИМУ, реализующего обмен с контроллером платы RS485 ВИМУ

Наименование	Описание
ТАЙМАУТ	ЭМД не отвечает плате датчиков RS485 ВИМУ по MODBUS
ПЕРЕПОЛ	Переполнение кольцевого FIFO стека запросов
НЕ ОТВ.	Плата датчиков RS485 ВИМУ не отвечает контроллеру платы управления ВИМУ по SPI интерфейсу
НЕВ.ОТВ.	Недопустимый Modbus / Response
ЛОГ.ОШ.	Логическая ошибка автомата



## Л.2 Реализация MODBUS в ВИМУ (RS-485)

### Л.2.1 Общие сведения

Протокол определяет как Master (система верхнего уровня) и Slave (ВИМУ) устанавливают и прерывают контакт, как идентифицируются отправитель и получатель, каким образом происходит обмен сообщениями, как обнаруживаются ошибки. Протокол управляет циклом запроса и ответа, который происходит между устройствами Master и Slave.

Использованный интерфейс RS-485 подразумевает на общей шине один Master и до 32 Slave. Каждому ВИМУ (Slave) в меню настройки задается свой уникальный адрес в диапазоне от 1 до 255. Только Master может инициировать транзакцию. Транзакция содержит один кадр запроса и один кадр ответа, либо один кадр широковещательного запроса.

Параметры связи устанавливаются пользователем в меню настроек "MODBUS 1" (если в данном исполнении ВИМУ установлена одна опциональная плата Modbus RTU), либо в меню "MODBUS 1" и "MODBUS 2", если в данном исполнении ВИМУ установлены две опциональные платы Modbus RTU. К ним относятся адрес ВИМУ, скорость обмена, вид контроля четности и время контроля наличия связи (таймаут).

Для режима передачи используется RTU (8 битный) режим.

### Л.2.2 Реализованные функции MODBUS

Л.2.2.1 Read Holding Registers (0x03) / Read Input Registers (0x04) – получение текущего значения одного или нескольких регистров хранения.

Формат запроса:

№ байта	Содержимое байта	Примечание
1	1 – 255	Логический адрес ВИМУ
2	0x03	Код функции
3	Начальный адрес Hi	Начальный адрес, старший байт
4	Начальный адрес Lo	Начальный адрес, младший байт
5	Количество регистров N Hi	Количество регистров N, старший байт. Всегда равен 0.
6	Количество регистров N Lo	Количество регистров N (1 – 125), младший байт
7	CRC Lo	Контрольный код CRC, младший байт
8	CRC Hi	Контрольный код CRC, старший байт

Формат ответа

№ байта	Содержимое байта	Примечание
1	1 – 255	Логический адрес ВИМУ
2	0x03	Код функции
3	2*N	Количество байтов данных в поле ответа (2*количество регистров)

№ байта	Содержимое байта	Примечание
4	D <sub>1</sub> Hi	Значения регистров D <sub>1</sub> – D <sub>N</sub> (по два байта на регистр, старшим байтом вперед)
5	D <sub>1</sub> Lo	
...	...	
2*N+2	D <sub>N</sub> Hi	
2*N+3	D <sub>N</sub> Lo	
2*N+4	Lo(CRC)	Контрольный код CRC, младший байт
2*N+5	Hi(CRC)	Контрольный код CRC, старший байт

Л.2.2.2 Write Single Register (0x06) – запись нового значения в регистр хранения

Формат запроса:

№ байта	Содержимое байта	Примечание
1	1 – 255	Логический адрес ВИМУ
2	0x06	Код функции
3	Адрес регистра Hi	Адрес регистра, старший байт
4	Адрес регистра Lo	Адрес регистра, младший байт
5	Значение регистра Hi	Значение регистра, старший байт
6	Значение регистра Lo	Значение регистра, младший байт
7	CRC Lo	Контрольный код CRC, младший байт
8	CRC Hi	Контрольный код CRC, старший байт

Формат ответа: полностью повторяет запрос.

Л.2.2.3 Write Multiple registers (0x10) – запись группы последовательно расположенных регистров.

Формат запроса:

№ байта	Содержимое байта	Примечание
1	1 – 255	Логический адрес ВИМУ
2	0x10	Код функции
3	Начальный адрес Hi	Начальный адрес, старший байт
4	Начальный адрес Lo	Начальный адрес, младший байт
5	Количество регистров N Hi	Количество регистров N, старший байт = 0 всегда
6	Количество регистров N Lo	Количество регистров N (1 – 123), младший байт
7	2*N	Количество байтов данных Q = 2*количество регистров
8	D <sub>1</sub> Hi	Значения регистров D <sub>1</sub> – D <sub>N</sub> (по два байта на регистр, старшим байтом вперед)
9	D <sub>1</sub> Lo	
...	...	
2*N+6	D <sub>N</sub> Hi	
2*N+7	D <sub>N</sub> Lo	
2*N+8	Lo(CRC)	Контрольный код CRC, младший байт
2*N+9	Hi(CRC)	Контрольный код CRC, старший байт

Формат ответа:

№ байта	Содержимое байта	Примечание
1	1 – 255	Логический адрес ВИМУ
2	0x10	Код функции
3	Начальный адрес Ni	Начальный адрес, старший байт
4	Начальный адрес Lo	Начальный адрес, младший байт
5	Количество регистров N Ni	Количество регистров N, старший байт (равен 0 всегда)
6	Количество регистров N Lo	Количество регистров N, младший байт
7	CRC Lo	Контрольный код CRC, младший байт
8	CRC Ni	Контрольный код CRC, старший байт

### Л.2.3 Сообщения об ошибках

В случае невозможности обработать запрос Slave (ВИМУ) возвращает сообщение об ошибке, имеющее единый формат для всех функций:

Формат ответа:

№ байта	Содержимое байта	Примечание
1	1 – 255	Логический адрес ВИМУ
2	Код функции + 0x80	Код функции в сообщении об ошибке
3	1 – 4, 6	Код ошибки (Exception Code)
4	CRC Lo	Контрольный код CRC, младший байт
5	CRC Ni	Контрольный код CRC, старший байт

Коды ошибок и их значение:

Код	Ошибка
1	Код функции, переданный в запросе, не может быть обработан Slave-устройством
2	Запрос содержит недопустимый (несуществующий в Slave-устройстве) начальный адрес, либо недопустимое количество передаваемых регистров для данного начального адреса
3	Недопустимое значение в поле количества передаваемых регистров, либо значение в поле количества байтов данных не соответствует значению в поле количества регистров
4	Невосстановимая ошибка при попытке Slave-устройства выполнить запрошенное действие

Применение кодов ошибок в реализованных функциях

Код ошибки	Read Holding/Input Registers (0x03 / 0x04)	Write Single Register (0x06)	Write Multiple Registers (0x10)
1	Не применяется	Slave-устройство находится в состоянии, в котором оно не может обработать данный запрос	

Код ошибки	Read Holding/Input Registers (0x03 / 0x04)	Write Single Register (0x06)	Write Multiple Registers (0x10)
2	Недопустимое значение начального адреса и/или количества регистров	Недопустимый адрес	Недопустимое значение начального адреса и/или количества регистров
3	$N = 0$ или $N > 125$	Не применяется	$N = 0$ или $N > 123$ или $Q \neq 2*N$
4	ВИМУ не смог выполнить запрошенное действие вследствие внутренних причин, не относящихся к протоколу MODBUS		

## Л.2.4 Использование функций MODBUS

Л.2.4.1 Чтение производится любой из функций: 0x03 Read Holding Registers или 0x04 Read Input Registers. Адресация и состав выдаваемых данных для функций 0x03 и 0x04 идентичны.

Адрес и количество регистров в команде чтения должны соответствовать значениям в полях "Адрес" и "Длина" таблицы адресации.

Л.2.4.2 Запись производится следующими командами:

- параметры длиной 1 регистр и команды – только командами 0x06 Write Single Register;

- параметры длиной более 1 регистра - командами 0x10 Write Multiple registers (адрес и количество регистров в команде записи должны соответствовать значениям в полях "Адрес" и "Длина" таблицы адресации).

## Л.2.5 Адресация регистров для чтения и записи настроек ВИМУ

Таблица Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
0	2	КОНЕЧНЫЕ ПОЛОЖ. / ЗАКРЫТО	0	0-735545		Код положения "Закрыто", ед.кода ДП Беззнаковое число ( 4 байта: 00b <sub>1</sub> b <sub>0</sub> ) передается в следующей последовательности: 1 регистр: 0; 2 регистр: старший байт - b <sub>1</sub> , младший байт - b <sub>0</sub> .
1	2	КОНЕЧНЫЕ ПОЛОЖ. / ОТКРЫТО	0	0-735545		Код положения "Открыто", ед.кода ДП Формат передачи аналогичен формату кода положения "Закрыто"
2	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / ПОЛОЖЕНИЯ / ПРОМ.1,%	0	0 – 100		Координата промежуточной точки 1, %
3	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / ПОЛОЖЕНИЯ / ПРОМ.2,%	0	0 – 100		Координата промежуточной точки 2, %
4	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / ПОЛОЖЕНИЯ / ПРОМ.3,%	0	0 – 100		Координата промежуточной точки 3, %
5	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / ПОЛОЖЕНИЯ / ПРОМ.4,%	0	0 – 100		Координата промежуточной точки 4, %
6	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / РЕЖИМ СИГНАЛ. / ПРОМ.1	0	0	НЕ ИСП.	Режимы сигнализации промежуточной точки 1: сигнал по данному промежуточному положению не формируется
				1	З_П^О	Реле, на которое назначен сигнал данного положения, активно, если угол поворота вала равен или больше координаты данного положения, иначе оно пассивно
				2	З^П_О	Реле, на которое назначен сигнал данного положения активно, если угол поворота вала меньше координаты данного положения, иначе оно пассивно
				3	З_П_О	Реле, на которое назначен сигнал данного положения активно, когда угловая координата вала в целых процентах равна координате данного положения
7	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / РЕЖИМ СИГНАЛ. / ПРОМ.2	0	0 – 3		Режимы сигнализации промежуточной точки 2. Список значений идентичен списку РЕЖИМ СИГНАЛ / ПРОМ.1
8	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / РЕЖИМ СИГНАЛ. / ПРОМ.3	0	0 – 3		Режимы сигнализации промежуточной точки 3. Список значений идентичен списку РЕЖИМ СИГНАЛ / ПРОМ.1
9	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / РЕЖИМ СИГНАЛ. / ПРОМ.4	0	0 – 3		Режимы сигнализации промежуточной точки 4. Список значений идентичен списку РЕЖИМ СИГНАЛ / ПРОМ.1
10	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / РЕЖИМ РАБОТЫ/ ПРОМ.1	0	0	ОТКЛ.	Режимы работы ВИМУ, при которых активна промежуточная точка 1: промежуточная точка неактивна;
				1	ДИСТ.	Промежуточная точка активна только в режиме "УДАЛЕНН."
				2	МЕСТ.	Промежуточная точка активна только в режиме "МЕСТНОЕ"
				3	ПОСТ.	Промежуточная точка активна постоянно, независимо от режима работы ВИМУ

Продолжение таблицы Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
11	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / РЕЖИМ РАБОТЫ / ПРОМ.2	0	0 – 3		Режимы работы ВИМУ, при которых активна промежуточная точка 2. Список значений идентичен списку РЕЖИМ РАБОТЫ / ПРОМ.1
12	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / РЕЖИМ РАБОТЫ / ПРОМ.3	0	0 – 3		Режимы работы ВИМУ, при которых активна промежуточная точка 3. Список значений идентичен списку РЕЖИМ РАБОТЫ / ПРОМ.1
13	1	ПРОМЕЖУТ.ПОЛОЖ. / РЕЖИМ РАБОТЫ / ПРОМ.4	0	0 – 3		Режимы работы ВИМУ, при которых активна промежуточная точка 4. Список значений идентичен списку РЕЖИМ РАБОТЫ / ПРОМ.1
14	1	МОМЕНТ / РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ОТКР	0	0	ПОСТ.М	Порог срабатывания ограничителя крутящего момента при <b>открывании</b> – постоянный для всего рабочего хода
				1	ИНТЕРВ.М	Порог срабатывания ограничителя крутящего момента при <b>открывании</b> принимает три фиксированных значения – для начального, среднего и конечного участков рабочего хода
15	1	МОМЕНТ / РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ЗАКР	0	0	ПОСТ.М	Порог срабатывания ограничителя крутящего момента при <b>закрывании</b> – постоянный для всего рабочего хода
				1	ИНТЕРВ.М	Порог срабатывания ограничителя крутящего момента при <b>закрывании</b> принимает три фиксированных значения – для начального, среднего и конечного участков рабочего хода
16	1	МОМЕНТ / ПОСТОЯННЫЙ / ОТКР.%	100	40 – 100		Порог срабатывания ограничителя крутящего момента при <b>открывании</b> для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ОТКР = ПОСТОЯННЫЙ, процент от верхнего предела настройки ограничителя крутящего момента
17	1	МОМЕНТ / ПОСТОЯННЫЙ / ЗАКР.%	100	40 – 100		Порог срабатывания ограничителя крутящего момента при <b>закрывании</b> для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ЗАКР = ПОСТОЯННЫЙ, процент от верхнего предела настройки ограничителя крутящего момента
18	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ОТКРЫТИЕ / М_НАЧ.%	40	40 – 100		Порог срабатывания ограничителя крутящего момента для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ОТКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ на начальном участке <b>открывания</b> , процент от верхнего предела настройки ограничителя крутящего момента
19	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ОТКРЫТИЕ / М_КОН.%	40	40 – 100		Порог срабатывания ограничителя крутящего момента для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ОТКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ на конечном участке <b>открывания</b> , процент от верхнего предела настройки ограничителя крутящего момента
20	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ОТКРЫТИЕ / М_ПРМ.%	40	40 – 100		Порог срабатывания ограничителя крутящего момента для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ОТКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ на промежуточном участке <b>открывания</b> , процент от верхнего предела настройки ограничителя крутящего момента
21	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ОТКРЫТИЕ / L_НАЧ.%	33	0 – 100		Координата границы между начальным и промежуточным участками <b>открывания</b> для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ОТКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ, %

Продолжение таблицы Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
22	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ОТКРЫТИЕ / L_КОН.%	66	0 – 100		Координата границы между промежуточным и конечным участками <b>открывания</b> для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ОТКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ, %
23	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ЗАКРЫТИЕ / M_НАЧ.%	40	40 – 100		Порог срабатывания ограничителя крутящего момента при закрывании для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ЗАКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ на начальном участке <b>закрывания</b> , процент от верхнего предела настройки ограничителя крутящего момента
24	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ЗАКРЫТИЕ / M_КОН.%	40	40 – 100		Порог срабатывания ограничителя крутящего момента при закрывании для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ЗАКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ на конечном участке <b>закрывания</b> , процент от верхнего предела настройки ограничителя крутящего момента
25	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ЗАКРЫТИЕ / M_ПРМ.%	40	40 – 100		Порог срабатывания ограничителя крутящего момента при закрывании для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ЗАКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ на промежуточном участке <b>закрывания</b> , процент от верхнего предела настройки ограничителя крутящего момента
26	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ЗАКРЫТИЕ / L_НАЧ.%	66	0 – 100		Координата границы между начальным и промежуточным участками <b>закрывания</b> для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ЗАКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ, %
27	1	МОМЕНТ / ИНТЕРВАЛЬНЫЙ / ЗАКРЫТИЕ / L_КОН.%	33	0 – 100		Координата границы между промежуточным и конечным участками <b>закрывания</b> для РЕЖИМ КОНТРОЛЯ / ЗАКР = ИНТЕРВАЛЬНЫЙ, %
28	1	МОМЕНТ / БАЙПАС МОМЕНТА / ОТКР*0.1с	0	0 – 50		Задержка реакции на превышение момента при <b>открывании</b> , 0.1 с
29	1	МОМЕНТ / БАЙПАС МОМЕНТА / ЗАКР*0.1с	0	0 – 50		Задержка реакции на превышение момента при <b>закрывании</b> , 0.1 с
30	1	МОМЕНТ/ ПРЕДСТАВЛЕНИЕ М / ЕД.ИЗМ.	0	0	% М2	Единица измерения для вывода значения момента на дисплее. 0 – значение момента выводится в процентах от верхнего предела настройки ограничителя крутящего момента; 1 – значение момента выводится в Ньютон-метрах.
				1	Н*М	
31	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / НАЗН.РЕЛ.ВХОДОВ / НАЗНАЧ	12	0	АСОЗР	Назначение команд на номера релейных входов. Обозначения: порядковый номер символа в аббревиатуре соответствует номеру релейного входа, буква обозначает команду. А – сигнал "Авария", С – команда "Стоп", О – команда "Открыть", З – команда "Закреть", Р – сигнал выбора релейного интерфейса управления. Пример: аббревиатура "АСОЗР" означает 1-Авария, 2-Стоп, 3-Открыть, 4-Закреть, 5-Релейное управление
				1	АОСЗР	
				2	АОЗСР	
				3	АОЗРС	
				4	САОЗР	
				5	ОАСЗР	
				6	ОАЗСР	
				7	ОАЗРС	
				8	СОАЗР	
				9	ОСАЗР	
				10	ОЗАСР	
				11	ОЗАРС	
				12	ОЗСАР	
				13	ОЗРАС	
				14	СОЗАР	
15	ОСЗАР					

Продолжение таблицы Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
31	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / НАЗН.РЕЛ.ВХОДОВ / НАЗНАЧ (продолжение)	12	16	СОЗРА	
				17	ОСЗРА	
				18	ОЗСРА	
				19	ОЗРСА	
32	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОЗИЦИОНЕР / АДАПТИВНЫЙ	1	0	НЕТ	При позиционировании в заданное положение используются значения параметров, представленные в меню ПОЗИЦИОНЕР
				1	ДА	При позиционировании в заданное положение проводится автоматическая настройка значений влияющих параметров.
33	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОЗИЦИОНЕР / ВЫБЕГ ЗАКР	5	0 – 50		Выбег системы привод-задвигка после выключения двигателя привода, работавшего в направлении закрывания, в тысячных долях рабочего хода (промилле). Используется при определении точки отключения двигателя для останова в заданном положении. При адаптивном алгоритме позиционирования используется как начальное значение данного параметра после включения питания ВИМУ.
34	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОЗИЦИОНЕР / ВЫБЕГ ОТКР	5	0 – 50		Выбег системы привод-задвигка после выключения двигателя привода, работавшего в направлении открывания, в тысячных долях рабочего хода (промилле). При адаптивном алгоритме позиционирования используется как начальное значение данного параметра после включения питания ВИМУ.
35	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОЗИЦИОНЕР / МАКС.ОШИБКА	10	1 – 50		Пороговое значение рассогласования заданного и фактического положений вала привода (задвигки), при превышении которого будет производиться включение двигателя для приведения вала в заданное положение, промилле. При адаптивном алгоритме позиционирования используется как начальное значение данного параметра после включения питания ВИМУ.
36	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОЗИЦИОНЕР / ПАУЗА*0.1С	5	0 – 600		Время между выключением и повторным включением двигателя привода в процессе управления задвигкой в режиме наведения в заданное положение. Обеспечивает допустимую частоту пусков двигателя привода. Единица измерения – 0,1 секунды.
37	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОЗИЦИОНЕР / ПОДГОН ЗАКР	0	0 – 50		Получение ВИМУ заданного положения вала привода (задвигки) равного или меньшего значения ПОДГОН ЗАКР будет трактоваться как команда полного закрытия задвигки. Единица измерения - %
38	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОЗИЦИОНЕР / ПОДГОН ОТКР	100	95 – 100		Получение ВИМУ заданного положения вала привода (задвигки) равного или большего значения ПОДГОН ОТКР будет трактоваться как команда полного открытия задвигки. Единица измерения - %
39	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОТЕРЯ СВЯЗИ / РЕАКЦ	0	0	ВЫКЛ.	Виды реакции на обрыв кабеля удаленного управления: реакция отсутствует
				1	ХОР.СНАЧ.	Хороший сигнал сначала (реакция произойдет только в случае, если после включения был зафиксирован нормальный сигнал, а затем зафиксирован обрыв кабеля)
				2	НЕМЕДЛ.	Реакция произойдет сразу, как только будет зафиксирован обрыв кабеля



Продолжение таблицы Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
40	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОТЕРЯ СВЯЗИ / ПОЛОЖ	0	0	КАК ЕСТЬ	Задание положения, в которое надо привести запорный орган арматуры в случае потери сигнала удаленного управления: остановить в том положении, при котором зафиксирован обрыв кабеля
				1	ЗАКРЫТО	Перевести в положение "Закрыто"
				2	ОТКРЫТО	Перевести в положение "Открыто"
41	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / ПОТЕРЯ СВЯЗИ / ЗАДЕРЖКА РЕАКЦ. / ЗАДЕРЖ.С	3	0 – 1200		Задание времени задержки реакции на потерю сигнала удаленного управления, с
42	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / РЕЖИМ АВАРИЯ / РЕАКЦ	0	0	ВЫКЛ.	Виды реакции на исчезновение сигнала на линии "Авария": реакция отсутствует.
				1	ХОР.СНАЧ.	Хороший сигнал сначала: реакция произойдет только в случае, если после включения был зафиксирован активный уровень сигнала на линии "Авария", а затем он пропал.
				2	НЕМЕДЛ.	Реакция произойдет немедленно в случае исчезновения активного уровня сигнала на линии "Авария"
43	1	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ. / РЕЖИМ АВАРИЯ / БАЙПАС	0	0	НЕТ	Задание режима игнорирования (байпаса) аварийных событий при отработке реакции на исчезновение сигнала "Авария": аварийные сигналы вызовут останов привода, как и в случае нормальной работы
				1	ТДВ	Будет игнорироваться перегрев двигателя
				2	МОМ	Будет игнорироваться превышение моментом нагрузки значения момента отключения
				3	ТДВ+МОМ	Будут игнорироваться и перегрев двигателя и превышение момента
44	1	РЕЖИМ КОМАНД / МЕСТН.	1	0	ПО-НАЖ.	Способы интерпретации нажатий кнопок управления на лицевой панели ВИМУ. Для перевода привода в нужное положение необходимо нажать кнопку "Открыть" или "Закрыть", при этом привод продолжает работать, пока кнопка удерживается нажатой
				1	ПОДДЕР.	Для перевода привода в нужное положение необходимо нажать кнопку "Открыть" или "Закрыть", при этом привод продолжает работать и после отпускания кнопки (останов привода осуществляется кнопкой "Стоп" или автоматически по достижению крайнего положения)
45	1	РЕЖИМ КОМАНД / РЕЛЕЙН	0	0	ПО-НАЖ.	Способы интерпретации сигналов релейного управления (логически идентичны интерпретации нажатий кнопок на лицевой панели ВИМУ). Двигатель привода работает, пока активен сигнал на соответствующем входе (до прихода в крайнее положение).
				1	ПОДДЕР.	Двигатель привода включается, при активации сигнала на соответствующем входе и продолжает работать после снятия сигнала (до прихода в крайнее положение).
46	1	СПОСОБ ВЫКЛ. / ОТКР	0	0	ПОЛОЖЕН.	Способы выключения привода в конечном положении <b>"Открыто"</b> : останов привода производится при достижении положения "Открыто"
				1	МОМЕНТУ	Останов привода в конечном положении <b>"Открыто"</b> производится после достижения заданного момента нагрузки

Продолжение таблицы Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
47	1	СПОСОБ ВЫКЛ. / ЗАКР	0	0	ПОЛОЖЕН.	Способы выключения привода в конечном положении "Закрыто": останов привода производится при достижении положения "Закрыто"
				1	МОМЕНТУ	Останов привода в конечном положении "Закрыто" производится после достижения заданного момента нагрузки
48	1	РЕВЕРС / ПАУЗА,С	4	0 – 255		Продолжительность остановки (паузы) работы привода перед включением обратного хода (реверса), с
49	1	ШАГОВЫЙ РЕЖИМ / ОТКРЫТИЕ / ЗОНА,%	80	0 – 100		Положение вала, пройдя которое привод работает на <b>открывание</b> в шаговом режиме, %
50	1	ШАГОВЫЙ РЕЖИМ / ОТКРЫТИЕ / СТОП,С	0	0 – 300		Длительность промежуточной остановки привода при движении на <b>открывание</b> в шаговом режиме, с
51	1	ШАГОВЫЙ РЕЖИМ / ОТКРЫТИЕ / ШАГ,С	0	0 – 300		Длительность интервала движения при движении на <b>открывание</b> в шаговом режиме, с
52	1	ШАГОВЫЙ РЕЖИМ / ЗАКРЫТИЕ / ЗОНА,%	20	0 – 100		Положение вала, пройдя которое привод работает на <b>закрывание</b> в шаговом режиме, %
53	1	ШАГОВЫЙ РЕЖИМ / ЗАКРЫТИЕ / СТОП,С	0	0 – 300		Длительность промежуточной остановки привода при движении на <b>закрывание</b> в шаговом режиме, с
54	1	ШАГОВЫЙ РЕЖИМ / ЗАКРЫТИЕ / ШАГ,С	0	0 – 300		Длительность интервала движения при движении на <b>закрывание</b> в шаговом режиме, с
55	1	НАСТР. АВАРИЙ / -ДВИЖ,С	5	0 – 5		Время отсутствия движения вала привода при поданном на двигатель питания, по истечении которого формируется сигнал аварии "НЕТ ДВИЖЕНИЯ", с
56	1	НАСТР. АВАРИЙ / -ФАЗЫ*0.1С	10	10 – 20		Время отсутствия напряжения контролируемой фазы, по истечении которого формируется сигнал аварии "НЕТ ФАЗЫ", 0.1 с
57	1	НАСТР. АВАРИЙ / УПЛ.ЗАКР,С	2	0 – 99		Максимально допустимый интервал времени от срабатывания путевого выключателя «Закрыто» до срабатывания соответствующего моментного выключателя при работе на закрывание с отключением по моменту, при превышении которого формируется сигнал аварии «ЗАКРЫТО,М<М_МАХ», с
58	1	НАСТР. АВАРИЙ / УПЛ.ОТКР,С	0	0 – 99		Максимально допустимый интервал времени от срабатывания путевого выключателя «Открыто» до срабатывания соответствующего моментного выключателя при работе на открывание с отключением по моменту, при превышении которого формируется сигнал аварии «ОТКРЫТО,М<М_МАХ», с
59	1	НАСТР. АВАРИЙ / ПЕРЕГРЕВ ДВ	1	0	НЕТ	Включение реакции на сигнал перегрева двигателя: реакция отсутствует
				1	ДА	Активируется сигнал аварии «ПЕРЕГРЕВ ДВИГ.»
60	1	ОБОГРЕВ / ВКЛ,°	10	1 – 30		Значение температуры блока управления, при достижении которой включается обогрев, °С

Продолжение таблицы Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
61	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ1	9	0	НЕ ИСП.	Сигнал (событие), выдаваемое на реле: Реле неактивно
				1	ОТКРЫТО	Зафиксировано состояние "Открыто" (сработал путевой выключатель "Открыто", либо сначала путевой, затем моментный выключатели "Открыто")
				2	ЗАКРЫТО	Зафиксировано состояние "Закрыто" (сработал путевой выключатель "Закрыто", либо сначала путевой, затем моментный выключатели "Закрыто")
				3	К-ОТКР	ВИМУ обрабатывает команду "Открыть"
				4	К-ЗАКР	ВИМУ обрабатывает команду "Закрыть"
				5	Д-ОТКР	Фиксируется вращение вала в сторону "Открыто"
				6	Д-ЗАКР	Фиксируется вращение вала в сторону "Закрыто"
				7	МВ_ОТКР	Сработал моментный выключатель открывания
				8	МВ_ЗАКР	Сработал моментный выключатель закрывания
				9	ПВ_ОТКР	Сработал путевой (концевой) выключатель "Открыто"
				10	ПВ_ЗАКР	Сработал путевой (концевой) выключатель "Закрыто"
				11	!ЗАЩ.ДВ.	Авария: перегрев двигателя
				12	!ФАЗА	Авария: обрыв фазы
				13	!ПД	Авария: невозможно получить информацию о положении и моменте
				14	!М_ОТКР	Авария - момент нагрузки при открывании превысил значение отключения в зоне рабочего хода
				15	!М_ЗАКР	Авария - момент нагрузки при закрывании превысил значение отключения в зоне рабочего хода
				16	!М_О/З	Авария - момент нагрузки превысил значение отключения в зоне рабочего хода
				17	!АВАРИЯ	Суммарный сигнал тревоги. Состав сигнала определяется параметром меню РЕЛЕ / !АВАРИЯ
				18	РЕЖ-Н	ВИМУ находится в режиме местной настройки
				19	РЕЖ-М	ВИМУ находится в режиме «МЕСТНОЕ»
				20	РЕЖ-Д	ВИМУ находится в режиме «УДАЛЕНН.»
				21	СИГН.П1	Активен сигнал промежуточной точки 1
				22	СИГН.П2	Активен сигнал промежуточной точки 2
				23	СИГН.П3	Активен сигнал промежуточной точки 3
				24	СИГН.П4	Активен сигнал промежуточной точки 4
				25	ПИТАНИЕ	Сигнал: питание блока управления подано
				26	НЕГОТОВ	Установлен один или более флагов "NotReady" (ВИМУ не может выполнить команду удаленного управления). См. раздел Л.2.18 "Описание структуры байта флагов "NotReady""
				27	З.ПОЛОЖ	Вал привода приведен в заданное положение с заданной точностью
				28	БЛ.ОТКР	Сигнал реле аналогичен сигналу светодиода БЛ.ОТКР
29	БЛ.ЗАКР	Сигнал реле аналогичен сигналу светодиода БЛ.ЗАКР				

Продолжение таблицы Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
62	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ2	10	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
63	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ3	7	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
64	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ4	8	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
65	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ5	20	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
66	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ6	17	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
67	1	РЕЛЕ / !АВАРИЯ	0	0	НАБОР 1	Определение состава событий, вызывающих срабатывание сигнального реле, которому назначено событие !АВАРИЯ (см. Л.2.19 Описание структуры слова флагов "Fault"): установлен (равен 1) хотя бы один из битов Fault
				1	НАБОР 2	установлен хотя бы один из битов Fault, кроме F_ThermalFault (состояние F_ThermalFault игнорируется)
				2	НАБОР 3	установлен хотя бы один из битов Fault, кроме F_TorqueOpenFault, F_TorqueCloseFault (игнорируются)
				3	НАБОР 4	установлен хотя бы один из битов Fault, кроме F_ThermalFault, F_TorqueOpenFault, F_TorqueCloseFault(игнорируются)
				4	НАБОР 5	установлен хотя бы один из битов Fault или хотя бы один из битов NotReady (см. Л.2.18 Описание структуры байта флагов "NotReady")
				5	НАБОР 6	установлен хотя бы один из битов Fault, кроме F_ThermalFault (состояние F_ThermalFault игнорируется), или хотя бы один из битов NotReady
				6	НАБОР 7	установлен хотя бы один из битов Fault, кроме F_TorqueOpenFault, F_TorqueCloseFault (игнорируются), или хотя бы один из битов NotReady
				7	НАБОР 8	установлен хотя бы один из битов Fault, кроме F_ThermalFault, F_TorqueOpenFault, F_TorqueCloseFault(игнорируются), или хотя бы один из битов NotReady
68	1	СВЕТОДИОДЫ / КРАСНЫЙ	7	0	НЕ ИСП.	Светодиод не включается
				1	ОТКРЫТО	Зафиксировано состояние "Открыто" (сработал путевой выключатель "Открыто", либо сначала путевой, затем моментный выключатели "Открыто")
				2	ЗАКРЫТО	Зафиксировано состояние "Закрыто" (сработал путевой выключатель "Закрыто", либо сначала путевой, затем моментный выключатели "Закрыто")
				3	ПВ_ОТКР	Сработал путевой (концевой) выключатель "Открыто"
				4	ПВ_ЗАКР	Сработал путевой (концевой) выключатель "Закрыто"
				5	МВ_О/З	Сработал моментный выключатель в любом из направлений
				6	!М_О/З	Авария - момент нагрузки превысил значение отключения в зоне рабочего хода
				7	!АВАРИЯ	Авария: суммарный сигнал по любой из причин

Продолжение таблицы Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
68	1	СВЕТОДИОДЫ / КРАСНЫЙ (продолжение)	7	8	НЕГОТОВ	ВИМУ не может выполнить команду удаленного управления (в байте флагов "NotReady" присутствуют установленные флаги)
				9	3.ПОЛОЖ	Заданное положение вала привода достигнуто с требуемой точностью (в режиме позиционирования в заданное положение)
				10	БЛ.ОТКР	Светодиод мигает во время исполнения команды открывания, горит постоянно в положении арматуры "Открыто" (блинкер открывания).
				11	БЛ.ЗАКР	Светодиод мигает во время исполнения команды закрывания, горит постоянно в положении арматуры "Закрыто" (блинкер закрывания).
69	1	СВЕТОДИОДЫ / ЖЕЛТЫЙ	10	0 – 11		Список значений идентичен списку светодиода КРАСНЫЙ
70	1	СВЕТОДИОДЫ / ЗЕЛЕНЬЙ	11	0 – 11		Список значений идентичен списку светодиода КРАСНЫЙ
71	1	ДАТЫ / НАСТР:... / ЧИСЛО	1	1 – 31		Информационные записи, заполняются пользователем. На работу ВИМУ и привода не влияют.
72	1	ДАТЫ / НАСТР:... / МЕСЯЦ	1	1 – 12		
73	1	ДАТЫ / НАСТР:... / ГОД	7	7 – 30		
74	1	ДАТЫ / ОБСЛ:... / ЧИСЛО	1	1 – 31		
75	1	ДАТЫ / ОБСЛ:... / МЕСЯЦ	1	1 – 12		
76	1	ДАТЫ / ОБСЛ:... / ГОД	7	7 – 30		
77	1	СЛУЖЕБНАЯ ИНФО / АРМАТУРА	0	0 – 9999		
78	1	СЛУЖЕБНАЯ ИНФО / ОБЪЕКТ	0	0 – 9999		
79	1	СЛУЖЕБНАЯ ИНФО / ЗАПИСЬ	0	0 – 9999		
80	1	ДАТ.ТОК.ПОЛОЖ./ ТОК ЗАКР	165	0 – 1000		Код тока, соответствующего положению "Закрыто"
81	1	ДАТ.ТОК.ПОЛОЖ./ ТОК ОТКР	827	0 – 1000		Код тока, соответствующего положению "Открыто"
82	1	ДАТ.ТОК.ПОЛОЖ./ ТОК ОШИБ	990	0 – 1000		Код тока, обозначающего сигнал "ошибка"
83	1	ДАТ.ТОК.МОМЕНТА/ ТОК 0%	165	0 – 1000		Код тока, соответствующего нулевому моменту нагрузки
84	1	ДАТ.ТОК.МОМЕНТА/ ТОК 100%	827	0 – 1000		Код тока, соответствующего верхнему пределу настройки ограничителя крутящего момента
85	1	ДАТ.ТОК.МОМЕНТА/ ТОК ОШИБ	990	0 – 1000		Код тока, обозначающего сигнал "ошибка"
86	1	MODBUS 1 / АДРЕС	1	1 – 255		Адрес ВИМУ как Slave-устройства
87	1	MODBUS 1 / СКОРОСТЬ	5	0	300	Скорость интерфейса, бод
				1	600	
				2	1200	
				3	2400	
				4	4800	
				5	9600	
				6	19200	
7	38400					
88	1	MODBUS 1 / К.ЧЕТН	0	0	НЕТ,2СБ	Режим контроля четности и количество бит, выделенных под стоповые
				1	НЕТ,1СБ	
				2	ЧЕТ,1СБ	
				3	НЕЧ,1СБ	

Продолжение таблицы Л.2.1

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Заводск. значение	Диапазон (значения)	Наименование значения на дисплее	Описание, единица измерения
89	1	MODBUS 1 / ТАЙМАУТ	30	10 – 255		Предельный интервал времени между поступающими по данному интерфейсу телеграммами MODBUS, 0.1 с. При превышении фиксируется отсутствие связи с АСУ по данному интерфейсу и производится реинициализация обмена по данному интерфейсу
90	1	MODBUS 2 / АДРЕС	2	1 – 255		Адрес ВИМУ как Slave-устройства
91	1	MODBUS 2 / СКОРОСТЬ	5	0	300	Скорость интерфейса, бод
				1	600	
				2	1200	
				3	2400	
				4	4800	
				5	9600	
				6	19200	
92	1	MODBUS 2 / К.ЧЕТН	0	0	НЕТ,2СБ	Режим контроля четности и количество бит, выделенных под стоповые
				1	НЕТ,1СБ	
				2	ЧЕТ,1СБ	
				3	НЕЧ,1СБ	
93	1	MODBUS 2 / ТАЙМАУТ	30	10 – 255		Предельный интервал времени между поступающими по данному интерфейсу телеграммами MODBUS, 0.1 с. При превышении фиксируется отсутствие связи с АСУ по данному интерфейсу и производится реинициализация обмена по данному интерфейсу
94	1	ПРИЕМНИК ТОК./ТОК→ЗАКР	40	0 – 250		Значение тока, задающего положение "Закрыто", 0.1 мА
95	1	ПРИЕМНИК ТОК./ТОК→ОТКР	200	0 – 250		Значение тока, задающего положение "Открыто", 0.1 мА
96	1	ПРИЕМНИК ТОК./ТОК→ЗОНА ЗАКР	10	0..40		Предельное отклонение тока в сторону уменьшения от значения ТОК→ЗАКР, при котором считается, что задано положение "Закрыто"
97	1	ПРИЕМНИК ТОК./ТОК→ЗОНА ОТКР	10	0..40		Предельное отклонение тока в сторону увеличения от значения ТОК→ОТКР, при котором считается, что задано положение "Открыто"
98	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ7	0	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
99	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ8	0	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
100	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ9	0	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
101	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ10	0	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
102	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ11	0	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
103	1	РЕЛЕ / РЕЛЕ12	0	0 – 29		Список значений идентичен списку РЕЛЕ1
104	1	PROFIBUS 1 / АДРЕС	1	1 – 125		Адрес привода как Slave-устройства в сети, подключенной к интерфейсу PROFIBUS 1
105	1	PROFIBUS 1 / ТАЙМАУТ	30	10 – 255		Максимально допустимое время отсутствия сигнала по интерфейсу PROFIBUS 1, после превышения которого будет зафиксирована потеря связи с АСУ, единица измерения – 0,1 с
106	1	PROFIBUS 2 / АДРЕС	2	1 – 125		Адрес привода как Slave-устройства в сети, подключенной к интерфейсу PROFIBUS 2
107	1	PROFIBUS 2 / ТАЙМАУТ	30	10 – 255		Максимально допустимое время отсутствия сигнала по интерфейсу PROFIBUS 2, после превышения которого будет зафиксирована потеря связи с АСУ, единица измерения – 0,1 с

## Л.2.6 Адресация регистров для чтения неизменяемых данных ВИМУ

Адрес	Длина	Наименование параметра в меню	Примечание
600	4	ИНФОРМАЦИЯ / ВЕРСИЯ ПО	Версия ПО контроллера платы управления (строка 8 символов): 1(hi) - c1, 1(lo) - c2, 2(hi)- c3, 2(lo) - c4, 3(hi) – c5, 3(lo) – c6, 4(hi)- c7, 4(lo) – c8
601	4	ИНФОРМАЦИЯ / ДАТА ПО	Дата ПО контроллера платы управления (строка 8 символов в формате ДД.ММ.ГГ): 1(hi) - c1, 1(lo) - c2, 2(hi)- c3, 2(lo) - c4, 3(hi) – c5, 3(lo) – c6, 4(hi)- c7, 4(lo) – c8
602	1	-	Код блока управления (определяет состав и структуру информации, передаваемой по цифровым протоколам): (hi) = XY, где XY – шестнадцатеричное число. Старший разряд X определяет тип блока управления (0...F): 1 – ЭИМУ, 2 – ЭБКВ, 3 – ВИМУ. Младший разряд Y определяет модификацию блока управления с точки зрения структуры информации (0...F). (lo) – зарезервирован

## Л.2.7 Адресация регистров для чтения параметров состояния ВИМУ

Адрес	Длина	Формат данных	Примечание
1000	4	1 регистр: (hi) - байт флагов Logical (lo) - байт флагов Actuator 2 регистр: (hi) - биты $b_3 - b_0$ - флаги OptionsPart1; биты $b_7 - b_4$ – индекс активного канала удаленного управления (lo) - байт флагов Physical 3 регистр: (hi) - байт флагов NotReady (lo) – биты $b_{23} - b_{16}$ слова флагов Fault 4 регистр: биты $b_{15} - b_0$ слова флагов Fault	Описание структуры Logical – см. раздел Л.2.14 Описание структуры Actuator – см. раздел Л.2.15 Описание структуры OptionsPart1 – см. раздел Л.5 Описание структуры Physical – см. раздел Л.2.17 Описание структуры NoReady – см. раздел Л.2.18 Описание структуры Fault – см. раздел Л.2.19 Таблица значений индекса канала удаленного управления – см. раздел Л.2.21
1001	5	1-4 регистра совпадают с адресом 1000, 5 регистр - 1003	Чтение одним запросом данных адресов 1000 и 1003
1003	1	(hi) - процент открытия арматуры (беззнаковое число 1 байт) (lo) - процент момента (знаковое число 1 байт)	В случае, если в исполнительном приводе контроль положения производится по концевым выключателям, чтение процента открытия дает значение 0. Аналогично, при контроле момента по моментным выключателям, чтение процента момента дает значение 0.

Адрес	Длина	Формат данных	Примечание
1004	2	Код положения вала привода (беззнаковое число 8 байтов). 1 регистр – старшее слово (0) 2 регистр – младшее слово	Код положения возрастает при движении в сторону открывания. Диапазон: для потенциометрического датчика пути 0 – 999; для цифрового датчика пути 0 – 262143. При использовании в исполнительном приводе концевых выключателей выдается значение 0.
1005	2	Относительный код положения вала привода. Беззнаковое число 8 байтов. 1 регистр – старшее слово (0) 2 регистр – младшее слово	Относительный код отсчитывается от положения «Закрыто». Код изменяется в диапазоне от 0 до (код «Открыто» - код «Закрыто») при движении от положения «Закрыто» до положения «Открыто». Максимальный диапазон: для потенциометрического датчика пути 0 – 999; для цифрового датчика пути 0 – 262143. При использовании в исполнительном приводе концевых выключателей выдается значение 0.
1006	1	Код момента. Беззнаковое число размером 2 байта.	Код момента возрастает под действием момента нагрузки при закрывании и убывает под действием момента нагрузки при открывании. Диапазон: для потенциометрического датчика момента 0 – 999; для цифрового датчика момента 0 – 1023. При использовании в исполнительном приводе моментных выключателей выдается значение 0.
1007	1	Относительный код момента (отклонение кода момента от значения, при котором зафиксирован ноль момента). Знаковое число 2 байта.	Положительные значения соответствуют моменту нагрузки при движении в сторону закрывания; отрицательные – моменту нагрузки при движении в сторону открывания. Диапазон: для потенциометрического датчика момента от –500 до +499 при условии, что потенциометр датчика момента находится в средней точке при отсутствии нагрузки; для цифрового датчика момента от –512 до +511. При использовании в исполнительном приводе моментных выключателей выдается значение 0.
1008	1	(hi) – 0 (lo) - температура внутри блока управления, °C (знаковое число 1 байт)	
1009	1	Код сопротивления цепи контроля перегрева двигателя (беззнаковое число 2 байта)	≤ 1023
1010	1	(hi) – 0 (lo) – сигнал платы релейных входов 0b <sub>6</sub> b <sub>5</sub> b <sub>4</sub> b <sub>3</sub> b <sub>2</sub> b <sub>1</sub> b <sub>0</sub>	b <sub>0</sub> – b <sub>4</sub> – сигналы линий 1 – 5 дискретного управления; b <sub>5</sub> – сигнал фаз 1-2; b <sub>6</sub> – сигнал фаз 2-3
1011	1	Порядковый номер текущего включения (подача питания на блок управления)	Беззнаковое число 2 байта



Адрес	Длина	Формат данных	Примечание
1012	2	Время на борту ВИМУ, секунд. Беззнаковое число 4 байта	Отсчитывается от момента подачи питания на блок управления.
1013	2	Температурный диапазон, °C 1 регистр – максимальная температура; 2 регистр – минимальная температура (знаковые числа 2 байта)	Максимальное и минимальное значения температуры, зафиксированные внутри блока управления ВИМУ за всю историю его работы с момента инициализации энергонезависимой памяти.
1100	2	Элемент 0 массива статистических счетчиков: Беззнаковое число 4 байта. 1 регистр – старшее слово 2 регистр – младшее слово	Описание массива приведено в разделе Л.2.13
...	...	...	...
1128	2	Элемент 28 массива статистических счетчиков	Описание массива приведено в разделе Л.2.13
1200	4	Запись журнала ошибок 0: 1(hi) - код ошибки (см. "Л. 9 Список аварийных сообщений") 1(lo) - абсолютный номер данной записи журнала ошибки (по модулю 256) 2 - номер включения питания для данной записи журнала (беззнаковое 2 байта) 3 - время возникновения данной ошибки, с (беззнаковое 2 байта, старшее слово) 4 - unsigned long время возникновения данной ошибки, с (младшее слово)	Записи нумеруются в обратном хронологическом порядке, 0 – последняя зафиксированная ошибка.
1201	4	Запись журнала ошибок 1	1 - предпоследняя зафиксированная ошибка.
...	...	...	...
1229	4	Запись журнала ошибок 29	29 – самая "старая" запись журнала ошибок

## Л.2.8 Альтернативные адреса для группового чтения параметров состояния ВИМУ

Адрес	Длина	Формат данных	Примечание
1300	19	1-4 регистры: адрес 1000 5 регистр: адрес 1003 6-7 регистры: адрес 1004 8-9 регистры: адрес 1005 10 регистр: адрес 1006 11 регистр: адрес 1007 12 регистр: адрес 1008 13 регистр: адрес 1009 14 регистр: адрес 1010 15 регистр: адрес 1011 16-17 регистры: адрес 1012 18-19 регистры: адрес 1013	Чтение одним запросом всех оперативных параметров состояния
1400	58	1-2 регистры: адрес 1100 3-4 регистры: адрес 1101 ... 57-58 регистры: адрес 1128	Чтение одним запросом массива статистических счетчиков
1500	120	1-4 регистры: адрес 1200 5-8 регистры: адрес 1201 ... 117-120 регистры: адрес 1229	Чтение одним запросом журнала ошибок
Примечание: все ссылки в колонке «Формат данных» даны на адреса таблицы пункта Л.2.7 Адресация регистров для чтения параметров состояния ВИМУ			

## Л.2.9 Альтернативный адрес для чтения и записи всех настроек ВИМУ в одной транзакции

Адрес	Длина	Формат данных	Примечание
200	112	1-2 регистры: адрес 0 3-4 регистры: адрес 1 5 регистр: адрес 2 ... 122 регистр: адрес 107	
<p>Примечания</p> <p>1 Все ссылки в колонке "Формат данных" даны на адреса таблицы Л.2.1 пункта Л.2.5 Адресация регистров для чтения и записи настроек ВИМУ.</p> <p>2 Если в команде записи настроек ВИМУ хотя бы одно из записываемых значений не пройдет проверку на вхождение в допустимый диапазон, будет возвращено сообщение об ошибке код = 4.</p>			

## Л.2.10 Адресация регистров для записи команд управления ВИМУ и приводом

Адрес	Заполнение регистра	Описание
1000	(hi) - байт дистанционной команды, биты: 0 – открывать 1 – закрывать 2 – сброс (lo) – не используется	Только один из битов байта дистанционной команды может быть установлен. Команда "Стоп": все биты = 0. Команда "Сброс" отменяет хранимый сигнал моментной аварии аналогично нажатию кнопки « при местном управлении приводом кнопками на лицевой панели блока управления ВИМУ.  При получении недопустимого байта дистанционной команды по активному интерфейсу удаленного управления будет возвращен ответ об успешном выполнении команды записи, будет установлен флаг F_WrongCommandNR (см. раздел Л.2.18 "Описание структуры байта флагов "NotReady"), более никаких действий не будет выполнено.
1001	Заданное произвольное положение вала в промилле (от 0 до 1000)	Задание требуемого положения = 0 эквивалентно команде "Закрывать", задание требуемого положения = 1000 эквивалентно команде "Открывать". Задание промежуточных значений переводит ВИМУ в режим позиционирования в заданное положение. Задание требуемого положения 1001 и более приводит к установке флага F_WrongCommandNR (см. раздел Л.2.18 "Описание структуры байта флагов "NotReady"), более никаких действий не будет выполнено
1002	Пароль в виде числа	ВИМУ должен сохранить свою текущую конфигурацию в энергонезависимой памяти. Для успешного выполнения должен быть передан верный пароль *
1003	0	ВИМУ должен восстановить свою конфигурацию из энергонезависимой памяти.
1004	N	Вводит режим блокировки местного управления на время N секунд ( $0 < N \leq 600$ ).
1005	0	Отменяет режим блокировки местного управления.
1006	Пароль в виде числа	Контроллер платы управления должен перезагрузиться. Для успешного выполнения должен быть передан верный пароль *
Примечание: * Используется пароль, дающий доступ к редактированию параметров в меню настроек. Если переданный пароль неверный, будет возвращено сообщение об ошибке код = 4.		

## Л.2.11 Общие сведения по удаленной работе с ВИМУ по протоколу MODBUS

Команды чтения работают всегда.

Команды записи запрещены при выполнении любого из условий:

а) в меню настроек задано НАСТРОЙКИ / РЕЖИМ РАБОТЫ / РЕЖИМ=МЕСТНОЕ;

б) оператор начал вход или уже вошел в меню настроек ВИМУ посредством кнопок на лицевой панели управления ВИМУ.

Сеанс редактирования параметров конфигурации ВИМУ по протоколу MODBUS начинается с первой записи любого из доступных по протоколу MODBUS параметров, изменяющей значение параметра.

Активность сеанса редактирования параметров конфигурации ВИМУ по протоколу MODBUS (то есть, когда параметры конфигурации ВИМУ в энергонезависимой и оперативной памяти отличаются), визуализируется на ВИМУ зажиганием десятичной точки левого разряда цифрового индикатора.

Сеанс редактирования параметров конфигурации ВИМУ по протоколу MODBUS заканчивается при наступлении одного из событий:

- успешно записана команда по адресу 1002 – производится сохранение текущих значений параметров конфигурации ВИМУ из оперативной памяти в энергонезависимую;

- записана команда по адресу 1003 – производится восстановление параметров конфигурации ВИМУ из энергонезависимой памяти в оперативную, что означает аннулирование всех изменений параметров, произведенных в текущем сеансе редактирования;

- в течение 10 минут не поступило ни одной команды записи параметров – автоматически производится восстановление параметров конфигурации ВИМУ из энергонезависимой памяти в оперативную, что означает аннулирование всех изменений параметров, произведенных в текущем сеансе редактирования (эквивалентно записи команды по адресу 1003).

Доступ к меню настроек посредством кнопок на лицевой панели блока управления автоматически блокируется, если активен сеанс редактирования параметров конфигурации ВИМУ по протоколу MODBUS (горит десятичная точка левого разряда цифрового индикатора).

Измененные (новые) значения параметров опциональных плат вступают в действие в момент считывания конфигурации ВИМУ из энергонезависимой памяти. Считывание производится всегда при выходе из меню настроек и при завершении сеанса редактирования параметров конфигурации ВИМУ по протоколу MODBUS.

Сохранение (запись) конфигурации всегда сопровождается контрольным обратным считыванием, чтобы обеспечить гарантию того, что работа ВИМУ происходит с теми значениями параметров, которые записаны в энергонезависимой памяти.

Если командой записи изменены настройки опциональной платы Modbus RTU, обмен будет продолжаться с исходными настройками MODBUS до окончания сеанса редактирования параметров конфигурации. После окончания сеанса редактирования параметров конфигурации для обмена следует использовать новые настройки MODBUS.

Доступ к меню настроек посредством кнопок на лицевой панели блока управления ВИМУ, любые активные воздействия с панели управления ВИМУ, могут быть заблокированы на требуемое время записью команды по адресу 1004. Блокировка снимается записью команды по адресу 1005, либо автоматически – по истечении времени блокировки, заданного значением регистра при записи команды по адресу 1004.

#### Л.2.12 Последовательность транзакций для реализации управления приводом по протоколу MODBUS

Для того, чтобы привод исполнял команды, приходящие по интерфейсу RS-485 / MODBUS, необходимо обеспечить циклическое поступление по данному интерфейсу телеграмм MODBUS, адресованных данному приводу с интервалом времени, не превышающем значение параметра меню MODBUS n / ТАЙМАУТ используемого интерфейса.

Для включения привода в заданном направлении или останова достаточно однократно записать команду управления (запись регистра по адресу 1000 или 1001). Команда сохраняется в соответствующей ячейке оперативной памяти платы управления и продолжает действовать, пока не будет записана другая команда. Двигатель будет автоматически остановлен при достижении заданного положения. Двигатель будет остановлен в любом положении при записи команды «Стоп».

Рекомендуемая последовательность транзакций может соответствовать одному из следующих вариантов:

а) производится циклическое чтение параметров состояния привода (например, чтение по адресу 1000 или 1300), а пуск / останов привода производится вставкой в поток транзакций чтения одиночных команд записи регистра по адресу 1000 или 1001;

б) производится чередование транзакций чтения состояния и записи текущего значения команды, например: чтение 1300, запись 1000, чтение 1300, запись 1000 и т.д .

Если дать однократно команду включения привода (запись по адресу 1000) и прекратить дальнейшие транзакции, то по истечении интервала времени, определяемого параметром ТАЙМАУТ, произойдет останов привода по ошибке ДИСТАНЦ.УПРАВЛ (потеря связи с АСУ).

### Л.2.13 Массив статистических счетчиков

Индекс	Описание
0	Ошибка считывания из энергонезависимой памяти параметров конфигурации ВИМУ
1	Исчезновение сигнала удаленного управления (обрыв кабеля)
2	Обнаружен разрыв кода положения (ошибка вычисления кода положения по кодам первичных датчиков)
3	Ошибка считывания юстировочной информации датчика пути из энергонезависимой памяти
4	Не настроены положения "Открыто" и "Закрыто" (код "Открыто" = код "Закрыто")
5	Неисправен датчик момента
6	Неисправен датчик пути
7	Невозможно считать сигналы релейного управления и фаз
8	Зафиксирован перегрев двигателя (по сигналу датчика температуры двигателя)
9	Зафиксирован обрыв фазы
10	не используется
11	Момент нагрузки на валу привода при движении на открывание превысил порог срабатывания моментного выключателя
12	Момент нагрузки на валу привода при движении на закрывание превысил порог срабатывания моментного выключателя
13	При открывании с выключением по моменту, за заданное предельное время после пересечения положения "Открыто", момент нагрузки не достиг значения отключения
14	При закрывании с выключением по моменту, за заданное предельное время после пересечения положения "Закрыто", момент нагрузки не достиг значения отключения
15	При поданном на двигатель питании, отсутствует движение вала привода в течение времени, превышающего заданный порог
16	Ошибка считывания сигнала с опциональной платы "Приемник токовый"
17	Ошибка обмена с опциональной платой Profibus 1
18	Ошибка обмена с опциональной платой Profibus 2
19	Количество выполненных ЗАКРЫТИЙ с выключением по моменту
20	Количество выполненных ЗАКРЫТИЙ с выключением по пути
21	Количество принятых на исполнение команд ЗАКРЫТЬ
22	Количество включений двигателя в направлении ЗАКРЫТИЯ
23	Количество принятых на исполнение команд ОТКРЫТЬ
24	Количество включений двигателя в направлении ОТКРЫТИЯ
25	Количество выполненных ОТКРЫТИЙ с выключением по моменту
26	Количество выполненных ОТКРЫТИЙ с выключением по пути
27	(резерв)
28	Суммарное время работы двигателя в секундах

Примечание – счетчики 0 – 18 считают события аварийного функционирования (доступ в меню ИНФОРМАЦИЯ / СТАТ. АВАРИЙ), 19 – 28 – события нормального функционирования (доступ в меню ИНФОРМАЦИЯ / СТАТ. РАБОТЫ).

## Л.2.14 Описание структуры байта флагов "Logical"

Бит	Идентификатор флага	Описание
0	F_OpenedPosition	Логический сигнал "положение ОТКРЫТО": при выключении по положению соответствует срабатыванию концевого выключателя ОТКРЫТО; при выключении по моменту означает, что сработал концевой выключатель ОТКРЫТО и, затем, моментный выключатель ОТКРЫТО.
1	F_ClosedPosition	Логический сигнал "положение ЗАКРЫТО": при выключении по положению соответствует срабатыванию концевого выключателя ЗАКРЫТО; при выключении по моменту означает, что сработал концевой выключатель ЗАКРЫТО и, затем, моментный выключатель ЗАКРЫТО.
2	F_SetPointReached	Положение вала привода находится внутри пределов зоны нечувствительности относительно заданного положения.
3	F_NotReadyInd	Суммарный сигнал – ВИМУ не может выполнить команду удаленного управления. Равен 1, если хотя бы один бит NotReady = 1 (NotReady ≠ 0), равен 0, если NotReady = 0
4	F_RunningOpen	Логический сигнал "ВИМУ работает на открывание". Установлен и в случаях, когда вал привода неподвижен во время паузы шагового режима, либо во время паузы реверса после поступления команды "открыть".
5	F_RunningClose	Логический сигнал "ВИМУ работает на закрывание". Установлен и в случаях, когда вал привода неподвижен во время паузы шагового режима, либо во время паузы реверса после поступления команды "закрыть".
6	F_ProhibitLocalAction	Активен запрет управления с лицевой панели управления ВИМУ
7	F_FaultInd	Суммарный сигнал: равен 1, если хотя бы один бит Fault = 1 (Fault ≠ 0). Равен 0, если Fault = 0

### Л.2.15 Описание структуры байта флагов "Actuator"

Бит	Идентификатор флага	Описание
0	F_Setup	Оператор начал вход или уже работает в меню настроек с лицевой панели управления ВИМУ
1	F_RemoteMode	ВИМУ находится в рабочем режиме удаленного управления: в меню выбран РЕЖИМ РАБОТЫ = УДАЛЕННОЕ и оператор не работает в меню настроек (зависимый флаг)
2	F_LocalMode	ВИМУ находится в рабочем режиме местного управления: в меню выбран РЕЖИМ РАБОТЫ = МЕСТНОЕ и оператор не работает в меню настроек (зависимый флаг)
3	F_ConfigNotSaved	Значения параметров настройки ВИМУ в энергонезависимой и оперативной памяти отличаются
4	F_LsO	Сработал путевой выключатель ОТКРЫТО
5	F_LsC	Сработал путевой выключатель ЗАКРЫТО
6	F_TsO	Сработал моментный выключатель направления ОТКРЫТО
7	F_TsC	Сработал моментный выключатель направления ЗАКРЫТО

### Л.2.16 Описание структуры байта флагов "OptionsPart1"

Бит	Идентификатор флага	Описание
0	F_IntermedSignal_1	Активен сигнал промежуточного положения 1
1	F_IntermedSignal_2	Активен сигнал промежуточного положения 2
2	F_IntermedSignal_3	Активен сигнал промежуточного положения 3
3	F_IntermedSignal_4	Активен сигнал промежуточного положения 4

### Л.2.17 Описание структуры байта флагов "Physical"

Бит	Идентификатор флага	Описание
0	F_OperationPause	Двигатель привода временно отключен во время отработки команды (пауза при шаговом режиме, пауза реверса).
1	F_SteppingMode	При отработке команды угловое положение вала привода находится в зоне, для которой назначен шаговый режим движения.
2	F_MovingOpen	Вал привода вращается в направлении открывания
3	F_MovingClose	Вал привода вращается в направлении закрывания
4	F_DriveOnToOpen	Двигатель привода включен в направлении открывания
5	F_DriveOnToClose	Двигатель привода включен в направлении закрывания
6	F_HeaterOn	Включен подогрев блока управления.



### Л.2.18 Описание структуры байта флагов "NotReady"

Бит	Идентификатор флага	Описание
0	F_WrongCommandNR	Неверная команда поступила через интерфейс удаленного управления
1	F_SelectorNotRemoteNR	ВИМУ не находится в режиме "Удаленное"
2	F_EmergencyModeNR	Активен режим высшего приоритета "Авария" (на основании анализа состояния линии "Авария")

### Л.2.19 Описание структуры слова флагов "Fault"

Бит	Идентификатор флага	Описание
0	F_ReadConfigFault	Ошибка считывания параметров конфигурации ВИМУ из энергонезависимой памяти
1	F_FailureFault	При работе ВИМУ в режиме "Удаленное" потеряна связь с АСУ по интерфейсу удаленного управления
2	F_PosCrashFault	Обнаружен разрыв кода положения (ошибка вычисления кода положения по кодам первичных датчиков)
3	F_PosAjustFault	Ошибка считывания юстировочной информации датчика пути из энергонезависимой памяти
4	F_SensorsPosNotSetFault	Не настроены положения "Открыто" и "Закрыто" (код "Открыто" = код "Закрыто")
5	F_SensTorqFault	Неисправен датчик момента
6	F_SensPathFault	Неисправен датчик пути
7	F_RelayInputFault	Невозможно считать сигналы релейного управления и фаз
8	F_ThermalFault	Зафиксирован перегрев двигателя (по сигналу датчика температуры двигателя)
9	F_LossOfPhaseFault	Зафиксирован обрыв фазы
10	F_Reserved_Fault	Зарезервировано (не используется)

Бит	Идентификатор флага	Описание
11	F_TorqueOpenFault	Момент нагрузки на валу привода при движении на открывание достиг уровня срабатывания моментного выключателя: - в промежуточном положении вала между "Открыто" и "Закрыто" при работе ВИМУ в режимах "Местное" или "Удаленное"; - при технологическом пуске привода с контролем момента (положение вала игнорируется).
12	F_TorqueCloseFault	Момент нагрузки на валу привода при движении на закрывание достиг уровня срабатывания моментного выключателя: - в промежуточном положении вала между "Открыто" и "Закрыто" при работе ВИМУ в режимах "Местное" или "Удаленное"; - при технологическом пуске привода с контролем момента (положение вала игнорируется).
13	F_OpenTorqueNotReached Fault	При открывании с выключением по моменту, за заданное предельное время после пересечения положения "Открыто", момент нагрузки не достиг значения отключения.
14	F_CloseTorqueNotReached Fault	При закрывании с выключением по моменту, за заданное предельное время после пересечения положения "Закрыто", момент нагрузки не достиг значения отключения.
15	F_NoMotionFault	При поданном на двигатель питании, отсутствует движение вала привода в течение времени, превышающего заданный порог
16	F_CInFault	Ошибка считывания сигнала с опциональной платы "Приемник токовый"
17	F_Profibus0Fault	Ошибка обмена с опциональной платой PROFIBUS 1
18	F_Profibus1Fault	Ошибка обмена с опциональной платой PROFIBUS 2

## Л.2.20 Список аварийных сообщений

Код	Наименование в журнале аварий	Бит Fault	Идентификатор флага
	Наименование в статистике аварий		
0	ЗАПИСЬ ПУСТА	-	-
	-		
1	ЧТЕНИЕ КОНФИГ.	0	F_ReadConfigFault
	ЧТ. КФГ.		
2	ДИСТАНЦ.УПРАВЛ.	1	F_FailureFault
	ДИ.УПР.		
3	КРАХ КОД П	2	F_PosCrashFault
	КРАХ КП		
4	НЕТ ЮСТ.ДП	3	F_PosAjustFault
	ЮСТ. ДП		
5	НЕ НАСТР.ОТК/ЗАК	4	F_SensorsPosNotSetFault
	НЕТ О/З		
6	ДАТЧИК МОМЕНТА	5	F_SensTorqFault
	ОШИБ. ДМ		
7	ДАТЧИК ПУТИ	6	F_SensPathFault
	ОШИБ. ДП		
8	РЕЛ.ВХОДЫ	7	F_RelayInputFault
	РЕЛ.ВХ.		
9	ПЕРЕГРЕВ ДВИГ.	8	F_ThermalFault
	ПЕРЕГР.		
10	НЕТ ФАЗЫ	9	F_LossOfPhaseFault
	НЕТФАЗЫ		
11	РЕЗЕРВ	10	F_Reserved_Fault
	РЕЗЕРВ		
12	М-ОТКР > М_MAX	11	F_TorqueOpenFault
	М_О>МАХ		
13	М-ЗАКР > М_MAX	12	F_TorqueCloseFault
	М_З>МАХ		
14	ОТКРЫТО,М<М_MAX	13	F_OpenTorqueNotReached Fault
	М<МАХ_О		
15	ЗАКРЫТО,М<М_MAX	14	F_CloseTorqueNotReached Fault
	М<МАХ_З		
16	НЕТ ДВИЖЕНИЯ	15	F_NoMotionFault
	НЕТ ДВ.		
17	ТОК.ПРИЕМНИК	16	F_CInFault
	ТОК.ПР.		
18	PROFIBUS 1	17	F_Profibus0Fault
	PROFIB1		
19	PROFIBUS 2	18	F_Profibus1Fault
	PROFIB2		

### Л.2.21 Значения индекса канала удаленного управления

Индекс	Канал
0	Токовый вход 4-20 мА (токовый приемник)
1	MODBUS 1 (основной)
2	MODBUS 2 (дополнительный)
3	PROFIBUS 1 (основной)
4	PROFIBUS 2 (дополнительный)
5	5-канальная линия дискретного управления
6	Активный интерфейс удаленного управления не найден (потеря сигнала удаленного управления)
7	Активный интерфейс удаленного управления не определен (ВИМУ находится в режиме местного управления)

## **Л.3 Утилита "Удаленная панель управления ЭИМУ/ВИМУ/ЭБКВ по интерфейсу RS-485/Modbus"**

### **Л.3.1 Общие сведения**

Во внешних интеллектуальных модулях управления (ВИМУ) с цифровым интерфейсом управления RS-485/MODBUS, реализована возможность удаленного доступа к панели управления ВИМУ с персонального компьютера (ноутбука), оснащенного интерфейсом RS-485 и включенного в сеть ВИМУ.

Функции удаленной панели управления реализуются утилитой "Удаленная панель управления ЭИМУ/ВИМУ/ЭБКВ по интерфейсу RS-485/MODBUS", выполняющей роль мастера в сети MODBUS. Утилита производит в реальном времени чтение и отображение в окне своего интерфейса индикации, выводимой на лицевую панель ВИМУ и запись в ВИМУ нажатий виртуальных кнопок, выполняемых оператором компьютера в окне программы, отображающей панель управления. Нажатия виртуальных кнопок могут выполняться как компьютерной мышью, так и клавишами клавиатуры компьютера - для этого сначала необходимо выполнить процедуру назначения четырех клавиш клавиатуры компьютера, нажатия которых будут передаваться как нажатия кнопок панели управления (ниже данная процедура называется "привязкой" виртуальных кнопок). После установления соединения с ВИМУ его физические органы управления (кнопки, переключатель) блокируются на время сеанса работы удаленной панели управления.

Далее в тексте данного руководства удаленная панель управления для краткости будут обозначаться "УПУ".

Работа с ВИМУ через УПУ полностью идентична работе с физической панелью управления ВИМУ (см. описание работы с панелью управления в руководстве по эксплуатации на ВИМУ) и предоставляет полностью те же возможности.

### **Л.3.2 Установка программы на компьютере**

Установочный файл данной программы можно бесплатно скачать с сайта АО "Тулаэлектропривод" - [www.tulaprivod.ru](http://www.tulaprivod.ru).

Для установки программы необходимо запустить установочный файл и дать необходимые разрешения.

### Л.3.3 Системные требования

Утилита является 32-х разрядным приложением Windows и не предъявляет особых требований к компьютеру. Проверена ее работа под следующими ОС: Windows 7, Windows 10, Windows 11.

### Л.3.4 Необходимое оборудование для подключения компьютера к интерфейсу RS-485

Для подключения к интерфейсу RS-485 компьютер должен быть оборудован по одному из перечисленных ниже вариантов:

вариант А: компьютер имеет физический COM – порт, либо встроенный в материнскую плату, либо на дополнительной плате – контроллере COM порта, вставленной в разъем для плат расширения материнской платы (должен быть также установлен драйвер, идущий вместе с платой – контроллером). Один из вариантов платы - контроллера COM показан на рисунке Л.1.

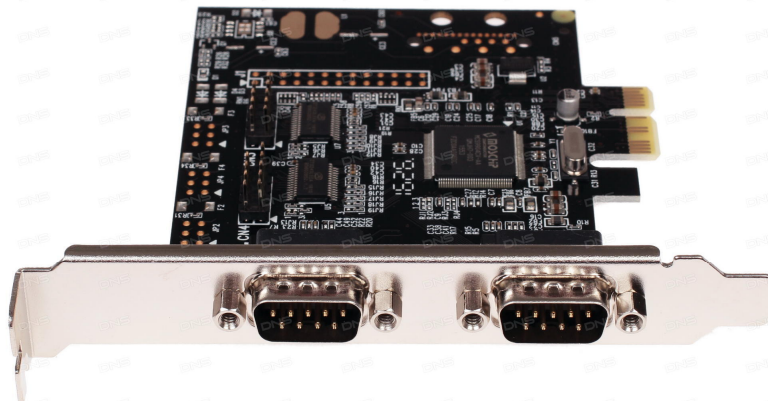


Рисунок Л.1 – Контроллер Espada FG-EMT04A-1

К разъему DB9 COM - порта через кабель – удлинитель COM – порта, подключается преобразователь интерфейсов RS-232 в RS-485. Рекомендуется использовать отлично зарекомендовавший себя ADAM-4520 (см. рисунок Л.2). Внимание! ADAM-4520 требует нерегулируемый источник питания 24В постоянного тока, допустимый диапазон 10...30В, потребляемая мощность ~1.4Вт.

вариант Б: используется преобразователь интерфейсов USB в RS-485 (предназначен для гальванической изоляции и взаимного преобразования сигналов интерфейса USB и сигналов двухпроводного магистрального интерфейса RS-485). Не рекомендуется использовать дешевые варианты, не имеющие гальванической развязки и не поддерживающие высокие скорости передачи. Рекомендуемый проверенный вариант – преобразователь BOLID (<https://bolid.ru>) – см. рисунок Л.3.



Рисунок Л.2 – Преобразователь интерфейса RS-232 в RS-485 ADAM-4520



Рисунок Л.3 – Преобразователь интерфейсов USB в RS-485 BOLID

Просмотреть присутствующие в компьютере COM – порты можно в Компьютер / Свойства / Диспетчер устройств (см. рисунок Л.4). На рисунке показаны порты, находящиеся на плате расширения – контроллере COM – портов (COM2, COM3), виртуальный порт, образованный драйвером преобразователя BOLID (COM12) и порт, встроенный в материнскую плату (COM1).

При работе через преобразователь USB в RS-485 BOLID необходимо убедиться, что в закладке "Port Settings" свойств виртуального COM – порта, образованного драйвером преобразователя, установлена галочка в поле "RS-485" (см. рисунок Л.5)

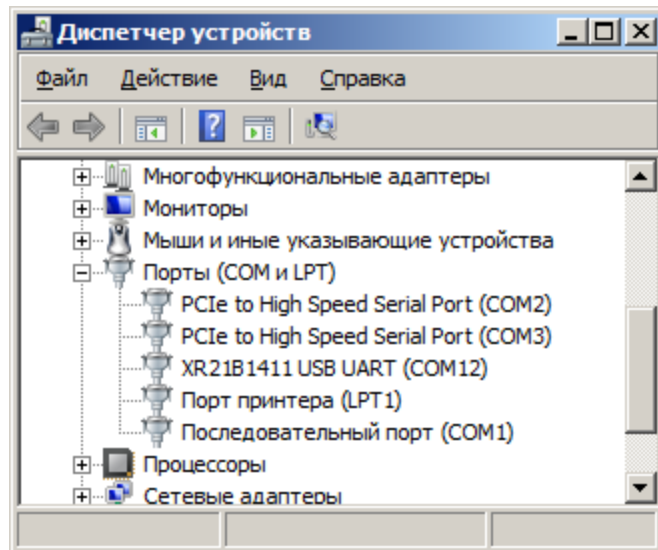


Рисунок Л.4 – Окно диспетчера устройств (список портов)

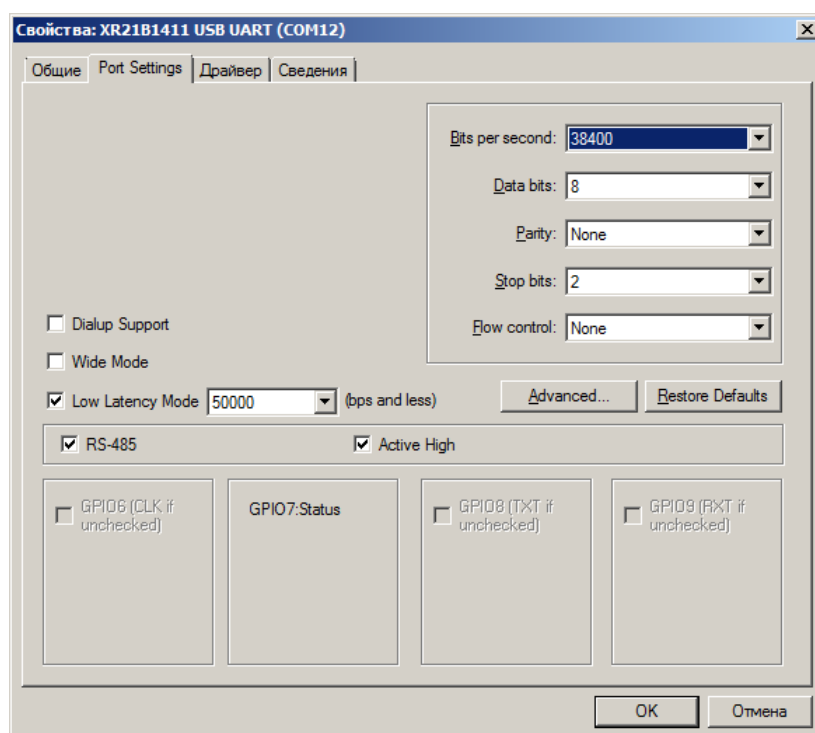


Рисунок Л.5 – Настройки виртуального COM – порта, образованного драйвером преобразователя USB в RS-485 BOLID

вариант В: на компьютере, где нет COM – портов и нет возможности вставить плату расширения (ноутбук), кроме варианта Б возможно также использование комбинации преобразователь USB в COM + преобразователь RS-232 в RS-485 (ADAM-4520). Пример преобразователя USB в COM приведен на рисунке Л.6.

Рекомендуется использовать вариант оборудования Б как наиболее удобный (не требует никаких дополнительных кабелей, внешнего источника питания).





Рисунок Л.6 - Переходник Orient USB A - COM(RS232) 9F

### Л.3.5 Запуск программы

Для старта программы необходимо запустить ее исполняемый файл "RS\_Board.exe". На экран компьютера будет выведено окно "Подключение", предназначенное для выбора параметров связи с ВИМУ. Вид окна "Подключение" после запуска программы для случая, когда верный файл "RS\_Board.cfg" в каталоге программы отсутствует, приведен на рисунке Л.7.

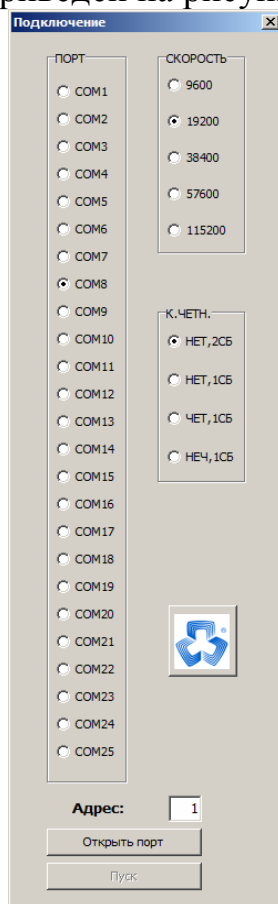


Рисунок Л.7 – Окно программы после запуска в случае отсутствия сохраненных настроек

Окно "Подключение" позволяет задать настройки, необходимые для установления связи с ВИМУ (номер COM – порта, подключенного к RS-485, скорость передачи, параметры контроля четности, адрес ВИМУ в сети MODBUS – Slave\_id).

Окно "Подключение" содержит три кнопки:

- "Открыть порт" – команда открыть порт (если порт уже был успешно открыт, то данная кнопка будет выполнять команду "Закрыть порт", соответственно будет изменена надпись на кнопке);
- "Пуск" – команда запускает модальное окно с интерфейсом УПУ и начинает обмен с ВИМУ (кнопка активна, если порт успешно открыт);
- кнопка с логотипом АО «Тулаэлектропривод» – вывод модального окна с информацией о программе.

Если в каталоге, где находится исполняемый файл программы, находится файл "RS\_Board.cfg" (размер файла – 14 байтов), то он содержит настройки предыдущего успешного сеанса работы с программой. В этом случае значения параметров подключения к ЭИМУ/ВИМУ и привязка виртуальных кнопок будут установлены в соответствии с сохраненными значениями.

Если файл "RS\_Board.cfg" имеет неверный размер, либо поврежден (не проходит проверку по контрольной сумме), то он будет проигнорирован. Далее, после проведения успешного сеанса работы с ЭИМУ/ВИМУ, неверный файл "RS\_Board.cfg" будет перезаписан верным файлом с актуальными настройками.

Если попытки соединения с ИМУ оказались неудачными, запись файла "RS\_Board.cfg" не производится.

### Л.3.6 Действия в окне "Подключение" для установления связи с ВИМУ

В группе радиокнопок "Порт" (рисунок Л.7) необходимо выбрать тот COM – порт из числа имеющихся в компьютере (см. рисунок Л.4), который подключен к интерфейсу RS-485, соединенному с ВИМУ. Порт может быть как физическим (разъем DB9 на компьютере), так и виртуальным, образованным драйвером USB преобразователя интерфейсов.

Настройки окна подключения "Скорость", "К.ЧЕТН." и "Адрес" должны совпадать с одноименными настройками меню параметров MODBUS в ВИМУ: НАСТРОЙКИ / MODBUS n, где n – номер используемого канала MODBUS (1 или 2) из числа установленных в ВИМУ.

Внимание! Используемый преобразователь интерфейса также имеет настройки скорости передачи и формата передаваемых данных – и они должны соответствовать настройкам в ВИМУ (скорость должна быть выбрана не ниже заданной в модуле управления, можно задать скорость 115200 для всех случаев). Настройки преобразователя интерфейса производятся либо физически (в ADAM-4520 надо вывинтить два самореза, вскрыть корпус и установить требуемое положение DIP – переключателей в соответствии с указаниями в руководстве

преобразователя, продублированными также на крышке корпуса преобразователя), либо программно – см. рисунок Л.5 с примером задания настроек виртуального COM – порта, образованного драйвером преобразователя BOLID.

После выполнения настроек в окне "Подключение" необходимо нажать кнопку "Открыть порт". Если указанный порт отсутствует в списке портов компьютера (см. рисунок Л.4) или он уже монопольно открыт другой программой, будет выдано сообщение – см. рисунок Л.8:

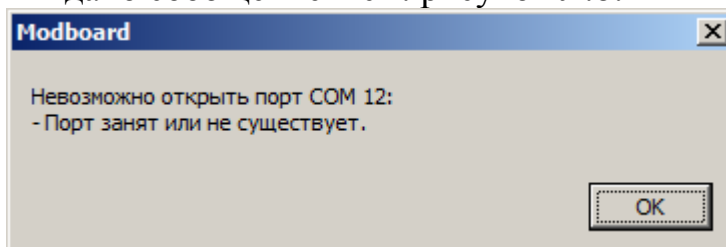


Рисунок Л.8 – Сообщение о недоступности порта

Если порт был успешно открыт, окно программы примет вид, приведенный на рисунке Л.9.



Рисунок Л.9 – Вид окна "Подключение" после успешного открытия порта

Круглый голубой индикатор показывает, что порт открыт для монопольного доступа утилитой УПУ.

Редактирование параметров передачи для открытого порта заблокировано. Доступна только правка параметра протокола MODBUS "Адрес:". В поле "Адрес:" должно быть введено натуральное число от 1 до 255.

Для старта обмена с ВИМУ необходимо нажать кнопку "Пуск". После нажатия кнопки будет проверено значение, введенное в поле "Адрес:". В случае, если в данное поле была введена недопустимая информация, будет выдано сообщение о попытке ввода недопустимых данных – см. рисунок Л.10 и соединение не произойдет.

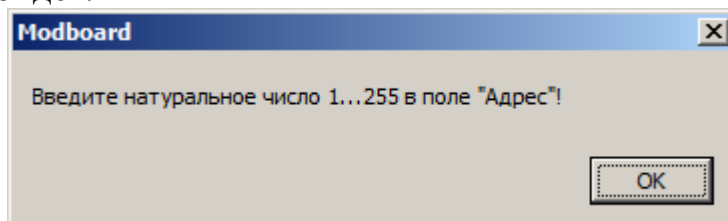


Рисунок Л.10 – Сообщение о недопустимых данных в поле "Адрес:"

Если указан существующий COM – порт и допустимое число в поле "Адрес:", произойдет открытие модального окна УПУ.

### Л.3.7 Работа с удаленной панелью управления

Если введенные параметры связи верны, то окно УПУ сразу начнет отображение в реальном времени индикации, выводимой на лицевой панели привода – см. рисунок Л.11.

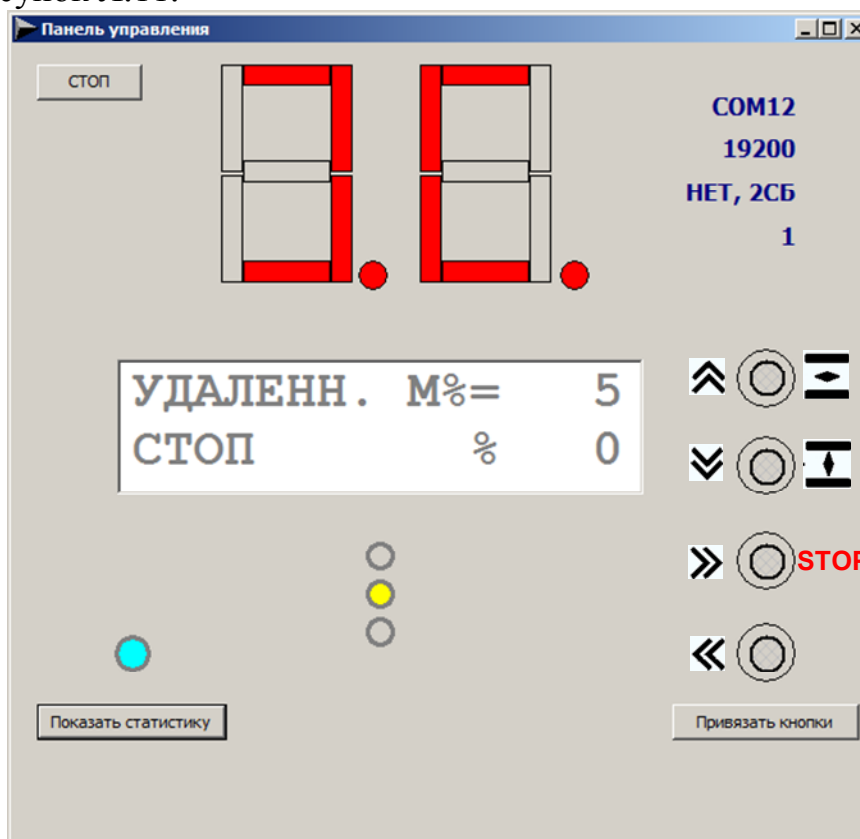


Рисунок Л.11 – Окно УПУ после установления связи с ВИМУ

Окно содержит следующие элементы управления и индикации, которые являются виртуальными представлениями физических органов управления и индикации на реальной панели управления ВИМУ, с которым установлена связь:

- цифровой индикатор в центре верхней части окна;
- двустрочный дисплей 2x16 символов в центре окна;
- три светодиода (красный, жёлтый, зелёный) под дисплеем;
- четыре круглые кнопки в правой части экрана.

Взаимное расположение виртуальных элементов управления и индикации в окне УПУ идентично взаимному расположению физических органов управления и индикации на реальной панели управления ВИМУ.

После установления связи виртуальные средства индикации в реальном времени отражают индикацию на физической панели управления ВИМУ, а нажатия виртуальных кнопок в реальном времени передаются как нажатия физических кнопок на панели управления ВИМУ. Нажатие / удержание виртуальной кнопки УПУ осуществляются одним из двух способов:

- нажатие / удержание левой кнопки мыши, если указатель курсора мыши введен в контур кнопки;
- нажатие / удержание клавиши клавиатуры компьютера, к которой привязана данная кнопка (предварительно должна быть выполнена процедура привязки).

Нажатая (любым способом) виртуальная кнопка подсвечивается жёлтым ободком.

Окно УПУ содержит также органы управления и индикации, относящиеся к обеспечению работы самой удалённой панели:

- кнопка "СТОП" ("ПУСК") – останавливает (возобновляет) обмен с ВИМУ, вид окна после останова обмена приведен на рисунке Л.12;

- кнопка "Показать статистику" ("Скрыть статистику") – показывает (скрывает) в нижней части окна значения диагностических счетчиков, учитывающих результаты MODBUS - транзакций чтения индикации и записи состояния кнопок, вид окна с включенным отображением статистики приведен на рисунке Л.13;

- цветовой индикатор статуса соединения (над кнопкой "Показать статистику") – отображает состояние соединения УПУ с ВИМУ цветовыми сигналами, при наведении указателя мыши на цветовой индикатор будет показана текстовая расшифровка цветового сигнала;

- кнопка "Привязать кнопки" ("Удалить привязку") – запускает процедуру привязки четырёх виртуальных кнопок УПУ к четырём буквенно-цифровым клавишам клавиатуры компьютера (ноутбука), либо удаляет результат выполненной привязки; вид окна после выполнения процедуры привязки кнопок приведен на рисунке Л.14;

- четыре текстовые строки синего цвета в правом верхнем углу окна УПУ – краткое представление действующих значений параметров связи (1 – используемый порт, 2 - скорость передачи, 3 - параметры четности, 4 – адрес ВИМУ как ведомого устройства MODBUS – Slave\_id); если опрос остановлен, данные параметры скрываются.

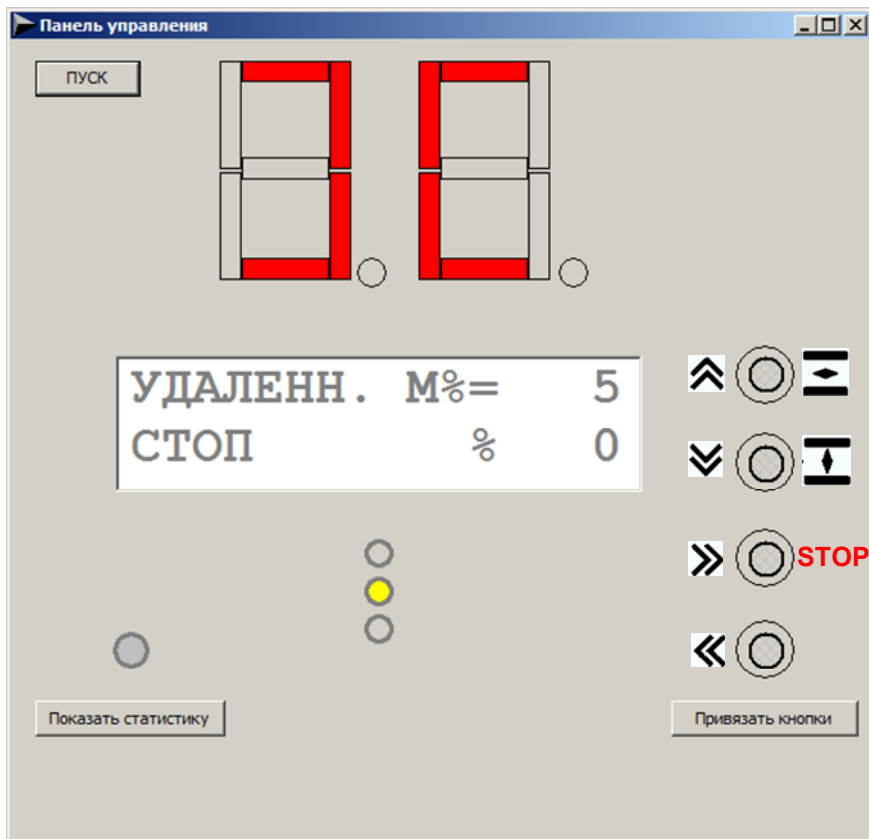


Рисунок Л.12 – Окно УПУ после останова обмена

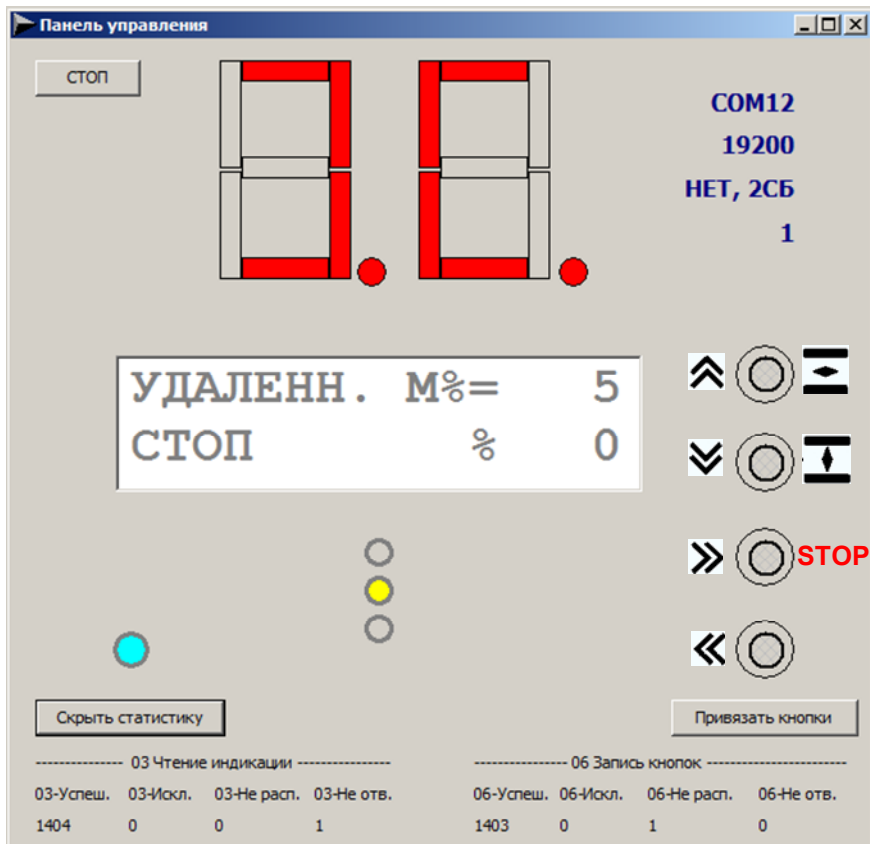


Рисунок Л.13 – Окно УПУ с включенным отображением статистики

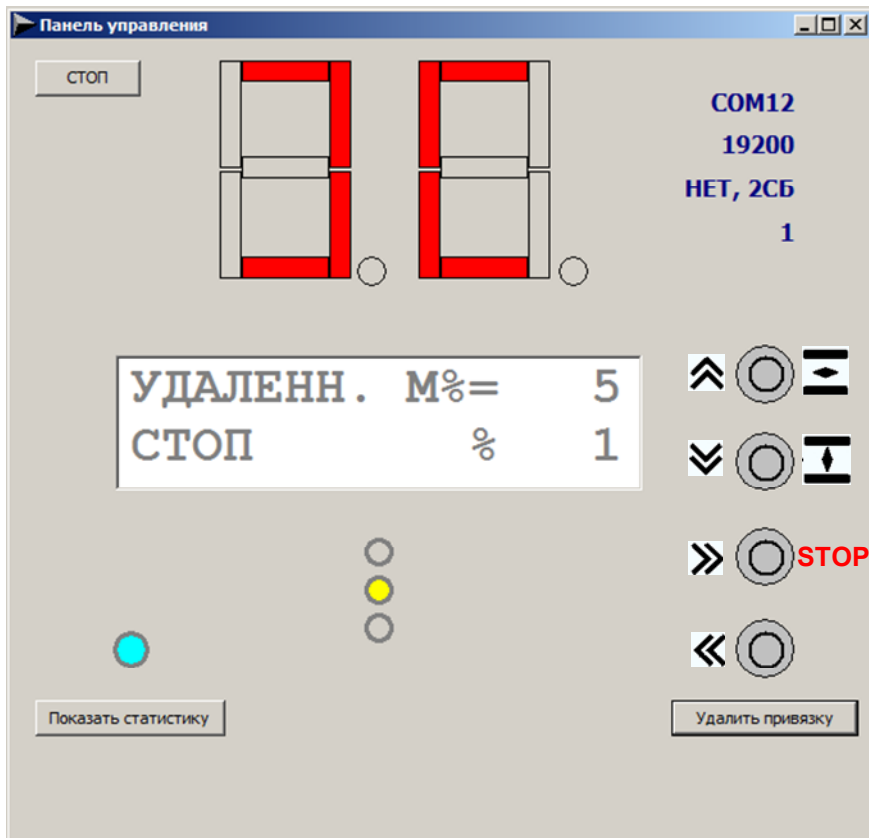


Рисунок Л.14 – Окно УПУ после выполнения процедуры привязки кнопок (привязанные кнопки имеют серый цвет)

### Л.3.7.1 Процедура привязки кнопок

Так как работа с виртуальными кнопками с использованием мыши не всегда удобна (в случае ноутбука мышь может вообще отсутствовать) и некоторые функции при работе мышью вообще невозможно использовать (например, функция быстрого переключения режимов работы требует одновременного удержания двух нижних кнопок), - была реализована процедура привязки виртуальных кнопок УПУ к клавишам клавиатуры компьютера. Выбор клавиш производит сам пользователь программы. Единственное ограничение – разрешены только клавиши, осуществляющие ввод английских букв А...Z и цифр 0...9. Причем переключение языка ввода не влияет на работу назначенных клавиш А...Z. На использование клавиш цифровой клавиатуры влияет состояние NumLock (для их использования режим NumLock должен быть включен).

Для старта процедуры привязки кнопок необходимо нажать кнопку "Привязать кнопки". На экран будет выведено окно с подсказкой – см. рисунок Л.15.

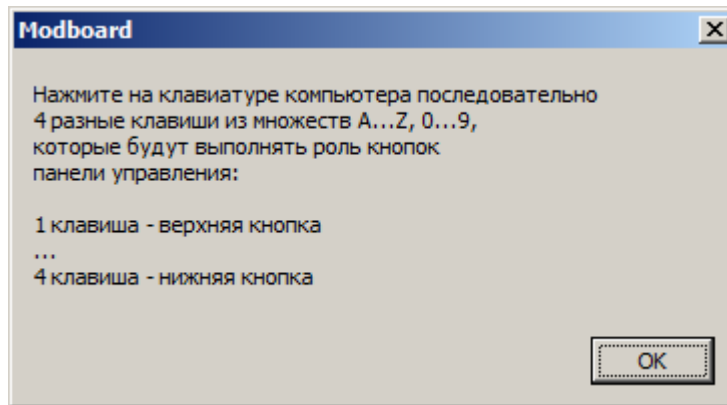


Рисунок Л.15 – Подсказка перед выполнением привязки кнопок

Нажать кнопку "ОК" - верхняя виртуальная кнопка начнёт мерцать зеленым цветом. Нажать клавишу компьютера, к которой будет привязана первая (верхняя) кнопка – верхняя кнопка приобретет постоянную серую окраску, а мерцать зелёным станет кнопка 2. Нажать последовательно клавиши, к которым будут привязаны кнопки 2, 3, 4. В результате все виртуальные кнопки удалённой панели управления изменят цвет на серый. Надпись на кнопке "Привязать кнопки" сменится на "Удалить привязку" (см. рисунок Л.14). При завершении удачного сеанса работы с ВИМУ привязка виртуальных кнопок УПУ к клавишам компьютера будет сохранена в файле RS\_Board.cfg вместе с остальными настройками.

#### Л.3.7.2 Общие сведения о работе с ВИМУ через удалённую панель управления

После успешного установления связи удалённой панели с целевым ВИМУ, физическая клавиатура последнего блокируется безусловно – вне зависимости от того, в каком режиме находится модуль управления (местное, удалённое, оператор работает в меню настроек). Она останется заблокированной до тех пор, пока не прекратится поступление пакетов MODBUS от удалённой панели управления (например, будет нажата кнопка "СТОП").

#### Л.3.7.3 Индикация состояния соединения

Основным средством индикации состояния соединения с целевым ВИМУ в реальном времени является цветовой индикатор, расположенный над кнопкой "Показать статистику"/"Скрыть статистику". Описание сигналов цветового индикатора приведено в таблице Л.3.1.

Если навести указатель мыши на цветовой индикатор, то будет показана текстовая расшифровка цветового сигнала.

Для подробной диагностики состояния соединения рекомендуется включать вывод статистических счетчиков. Описание счетчиков приведено в таблице Л.3.2.



Таблица Л.3.1 – Описание сигналов цветового индикатора

Цвет индикатора	Текстовая расшифровка	Комментарий
Светло-серый	Обмен остановлен	Опрос остановлен кнопкой СТОП
Голубой	Ответ верный	От ВИМУ приходят нормальные ответные пакеты
Жёлтый	УПУ не реализована в ВИМУ	ВИМУ возвращает MODBUS Exception Response: его ПО не поддерживает удалённую панель управления
Красный	Ответ не распознан	Ответные пакеты ВИМУ не являются верными ответами на переданные запросы, – вероятно проблемы с качеством связи
Белый	Нет ответа	Ответные пакеты ВИМУ не приходят за установленное время ожидания. Возможные причины: обрыв линии, на целевом ВИМУ нет питания, в сети нет ВИМУ с указанным адресом, параметры связи УПУ и ВИМУ не совпадают

Таблица Л.3.2 – Описание счетчиков диагностической статистики

Наименование счетчика	Функция MODBUS	Описание
03-Успеш.	03-Read Holding Registers (чтение индикации)	ВИМУ вернул корректный ответный пакет на запрос 03-Read Holding Registers (состояние индикации на ВИМУ)
03-Искл.		ВИМУ вернул сообщение об ошибке MODBUS Exception Reponse (запрос чтения получен, но исполнить команду невозможно)
03-Не расп.		Ответный пакет ВИМУ не распознан (не является верным ответом на запрос 03-Read Holding Registers)
03-Не отв.		Ответный пакет ВИМУ на запрос 03-Read Holding Registers не получен
06-Успеш.	06-Write Single Register (запись кнопок)	ВИМУ вернул корректный ответный пакет на команду записи состояния кнопок 06-Write Single Register (состояние кнопок принято к исполнению)
06-Искл.		ВИМУ вернул сообщение об ошибке MODBUS Exception Reponse (запрос чтения получен, но исполнить команду невозможно)
06-Не расп.		Ответный пакет ВИМУ не распознан (не является верным ответом на команду 06-Write Single Register)
06-Не отв.		Ответный пакет ВИМУ на команду записи 06-Write Single Register не получен

Вероятные причины ошибок приведены в таблице Л.3.3.

Таблица Л.3.3 – Возможные причины ошибок

Наимен. счетчика	Возможная причина ошибки
0x-Искл.	Версия программного обеспечения ВИМУ не поддерживает УПУ
0x-Не расп.	Плохое качество линии связи RS-485 между компьютером и целевым ВИМУ. Как правило, при этом успешные транзакции 0x-Успеш. перемежаются с 0x-Не расп. –Проверить соответствие линии стандарту интерфейса RS-485 (в том числе наличие резисторов-терминаторов). Проверить, что утилита УПУ – единственный мастер в сети MODBUS.
0x-Не отв.	- Заданные параметры связи не совпадают с параметрами целевого ВИМУ, либо у него выключено питание. - Обрыв линии связи.

Если после открытия окна УПУ и пуска обмена ответы от целевого ВИМУ не поступают, окно УПУ будет иметь следующий вид – см. рисунок Л.16.

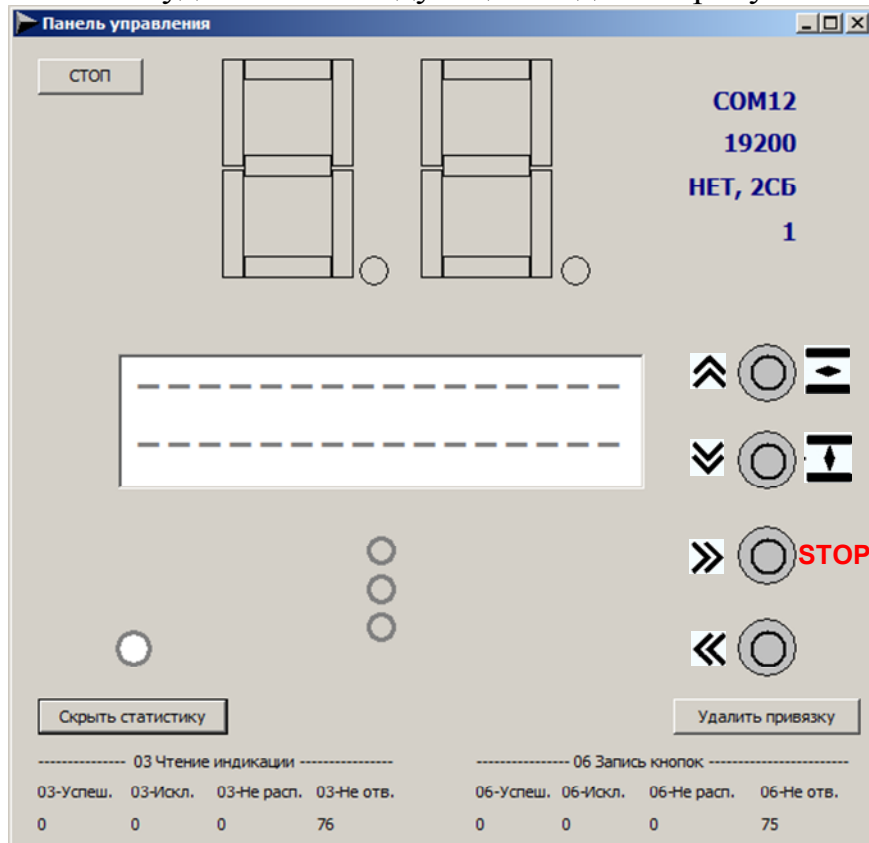


Рисунок Л.16 – Вид окна УПУ при отсутствии ответов от целевого ВИМУ (статистика выведена)

#### Л.3.7.4 Предупреждение

Если при работе в меню настроек ВИМУ через УПУ были изменены параметры меню НАСТРОЙКИ / MODBUS i того интерфейса, через который работает УПУ, то при выходе из меню настроек с сохранением изменений (в момент нажатия кнопки 3 – ответ ДА на запрос о сохранении изменений) связь удалённой панели с ВИМУ будет потеряна и обновление индикации УПУ прекратится (останется последнее прочитанное состояние индикации). Начнётся инкрементация счетчиков "0х-Не отв.". Для восстановления связи необходимо закрыть окно удалённой панели, затем в окне "Подключение" закрыть порт. Изменить параметры подключения на новые значения, сохранённые в ВИМУ, снова открыть порт и запустить обмен ("Пуск").

#### Л.3.7.5 Рекомендуемая скорость передачи

Для нормальной работы утилиты УПУ необходимо использовать максимально возможную скорость передачи в линии RS-485/MODBUS. Рекомендуется использовать скорость 19200 Бод или выше. На скорости 9600 Бод работать можно, но неудобно из-за медленного обновления индикации.