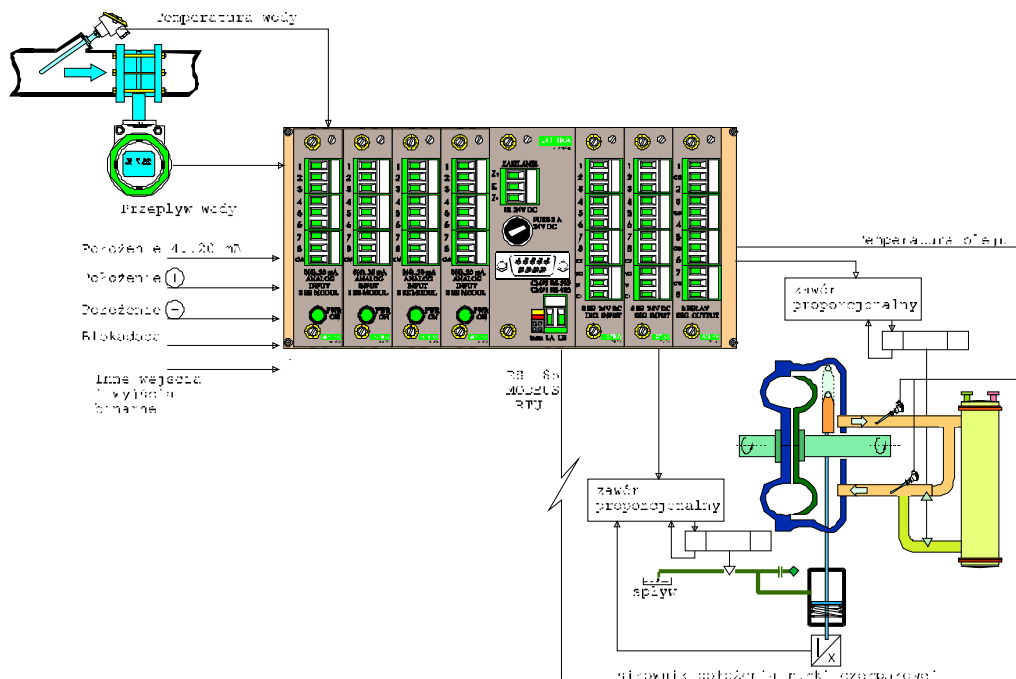


## Układ Sterowania Sprzęgłem Hydrokinetycznym

Układ przeznaczony jest do elektrohydraulicznego sterowania pracą przekładni ze sprzęgłem hydrokinetycznym np. SH512 lub podobnych. Regulowane jest położenie rurki czerpakowej. Wartości zadane położenia rurki mogą pochodzić z automatyki poziomu wody w kotle, z nastawy ręcznej oraz mogą być skorelowane z pomiarem rzeczywistego wydatku/obciążenia pompy.

Układ składa się ze sterownika PCDS serii 40, obsługującego wejścia analogowe i dwustanowe stanowiące sygnały z obiektu, oraz hydraulicznych urządzeń wykonawczych: zaworów proporcjonalnych dla regulacji ciśnienia dla sterowania siłownikiem położenia rurki czerpakowej. Sprzężenie zwrotne regulacji mechanizmów wykonawczych zapewniają elementy pomiaru położenia rurki czerpakowej. W sterowniku realizowana jest funkcja linearyzacji i korekcji nieliniowej charakterystyki poślizgu sprzęgła. Dla potrzeb współpracującego układu nadrzędnego realizowana jest również funkcja odwrotna. Układ może prowadzić pomiary i nadzór wielkości technologicznych związanych z przekładnią (temperatury oleju, temperatury łożysk, ciśnienia, wibracje itp.). PCDS 40 zawiera wszystkie niezbędne układy śledzenia i regulacji, panel operatorski pozwalający obserwować i modyfikować zmienne procesowe, oraz układy komunikacji szeregowej dla dołączenia ew. systemu nadrzędnego. Elementem współpracującym jest układ sterowania awaryjnego, z funkcjami bezuderzeniowego przejścia z pracy ręcznej do automatycznej lokalnej i zdalnej, oraz odwrotnie.



Możliwa jest konfiguracja systemu z oddalonym terminalem operatora i/lub wskaźnikami ważniejszych zmiennych procesowych. Konfiguracja taka umożliwia zabudowę elementów kontrolno-sterujących układu w pomieszczeniach sterowni, bez konieczności instalacji rozległego okablowania sygnałowego.

Wszelkie nastawy, charakterystyka przekładni, oraz współczynniki związane z parametrami przyrządu przechowywane są w wewnętrznej pamięci nielotnej EEPROM i FLASH.

Programowanie zawartości tej pamięci, odbywa się poprzez interfejs RS 485, zgodnie ze standardem MODBUS RTU.

