

SIPART

智能电气定位器 SIPART PS2 - 4 至 20 mA/HART

操作说明




6DR50..
6DR51..
6DR52..
6DR53..
6DR59..

简介	1
安全信息	2
说明	3
安装/固定	4
连接	5
操作	6
调试	7
参数分配	8
功能安全	9
保养和维护	10
诊断与故障排除	11
技术数据	12
尺寸图	13
产品文档和支持	A
外部位置检测	B
压力计模块	C
密封塞/螺纹接头	D
气动放大器	E
具有远程控制电子元件的定位器	F
缩写词	G

法律资讯

警告提示系统

为了您的人身安全以及避免财产损失，必须注意本手册中的提示。人身安全的提示用一个警告三角表示，仅与财产损失有关的提示不带警告三角。警告提示根据危险等级由高到低如下表示。

 危险
表示如果不采取相应的小心措施， 将会 导致死亡或者严重的人身伤害。
 警告
表示如果不采取相应的小心措施， 可能 导致死亡或者严重的人身伤害。
 小心
表示如果不采取相应的小心措施，可能导致轻微的人身伤害。
注意
表示如果不采取相应的小心措施，可能导致财产损失。


当出现多个危险等级的情况下，每次总是使用最高等级的警告提示。如果在某个警告提示中带有警告可能导致人身伤害的警告三角，则可能在该警告提示中另外还附带有可能导致财产损失的警告。

合格的专业人员

本文件所属的产品/系统只允许由符合各项工作要求的**合格人员**进行操作。其操作必须遵照各自附带的文件说明，特别是其中的安全及警告提示。由于具备相关培训及经验，合格人员可以察觉本产品/系统的风险，并避免可能的危险。

按规定使用 Siemens 产品

请注意下列说明：

 警告
Siemens 产品只允许用于目录和相关技术文件中规定的使用情况。如果要使用其他公司的产品和组件，必须得到 Siemens 推荐和允许。正确的运输、储存、组装、装配、安装、调试、操作和维护是产品安全、正常运行的前提。必须保证允许的环境条件。必须注意相关文件中的提示。

商标

所有带有标记符号®的都是 Siemens AG 的注册商标。本印刷品中的其他符号可能是一些其他商标。若第三方出于自身目的使用这些商标，将侵害其所有者的权利。

责任免除

我们已对印刷品中所述内容与硬件和软件的一致性作过检查。然而不排除存在偏差的可能性，因此我们不保证印刷品中所述内容与硬件和软件完全一致。印刷品中的数据都按规定经过检测，必要的修正值包含在下一版本中。

目录

1	简介	13
1.1	本文档的用途	13
1.2	文档范围	13
1.3	文档历史记录	15
1.4	产品兼容性	17
1.5	规定用途	17
1.6	检查交运货物	17
1.7	安全性信息	18
1.8	运输与存储	19
1.9	保修注意事项	19
2	安全信息	21
2.1	使用条件	21
2.2	设备的警告符号	21
2.3	法律和指令	21
2.4	符合欧洲指令	22
2.5	产品认证和 UL 合规性	22
2.6	设备的不当改装	22
2.7	不当改装定位器 6DR5...6	23
2.8	特殊应用场合的要求	23
2.9	在危险区域中使用	23
3	说明	25
3.1	功能	25
3.2	结构	25
3.2.1	结构概述	25
3.2.2	铭牌布局	28
3.2.3	Ex 信息的说明	29
3.3	设备组件	30
3.3.1	设备组件概述	30
3.3.2	电路板	31

3.4	操作模式	32
3.4.1	适用于单作用或双作用执行机构的电路框图	34
3.4.2	HART 功能的操作模式	35
3.4.3	HART 系统组态	36
3.4.4	SIMATIC PDM	36
4	安装/固定	39
4.1	基本安全说明	39
4.1.1	正确安装	41
4.2	安装到直行程执行机构	41
4.3	安装到角行程执行机构	47
4.4	设置和锁定传动比	50
4.5	安装选件模块	53
4.5.1	有关安装选件模块的常规信息	53
4.5.1.1	打开标准和本质安全版本	54
4.5.1.2	关闭标准和本质安全版本	55
4.5.1.3	打开带“隔爆外壳”的设备类型	57
4.5.1.4	关闭带“隔爆外壳”的设备类型	60
4.5.2	Digital I/O Module (DIO) 6DR4004-6A / -8A	61
4.5.3	Analog Output Module (AOM) 6DR4004-6J / -8J	62
4.5.4	Inductive Limit Switches (ILS) 6DR4004 6G/-8G	64
4.5.4.1	Inductive Limit Switches (ILS) - 工作模式和设备功能	64
4.5.4.2	Inductive Limit Switches (ILS) 安装步骤	65
4.5.4.3	设置限值	66
4.5.5	Mechanic Limit Switches (MLS) 6DR4004-6K/-8K	66
4.5.5.1	Mechanic Limit Switches (MLS) - 工作模式和设备功能	66
4.5.5.2	Mechanic Limit Switches (MLS) 安装步骤	67
4.5.5.3	设置限值	68
4.5.6	内部 NCS 模块 (iNCS) 6DR4004-5L/-5LE	70
4.5.7	模拟量输入模块 (AIM) 6DR4004-6F/-8F	72
5	连接	77
5.1	基本安全说明	77
5.2	布线	81
5.2.1	电路板	81
5.2.2	分程	83
5.2.3	选件模块	84
5.2.3.1	数字量 I/O 模块 (DIO) 6DR4004-6A/-8A	84
5.2.3.2	模拟量输出模块 (AOM) 6DR4004-6J/-8J	84
5.2.3.3	电感式限位开关 (ILS) 6DR4004-6G/-8G	85
5.2.3.4	机械限位开关 (MLS) 6DR4004-6K/-8K	85
5.2.3.5	Analog Input Module (AIM) 6DR4004-6F / -8F	88

5.2.4	可选 M12 型设备插头	89
5.2.4.1	基本单元中.....	89
5.2.4.2	具有 Analog Output Module (AOM) 6DR4004-6J/-8J (-Z D53) 的基本单元中.....	90
5.2.4.3	具有 Position Transmitter (-Z D54) 的基本单元中.....	90
5.2.4.4	具有 Digital I/O Module (DIO) 6DR4004-6A/-8A (-Z D55) 的基本单元中	90
5.2.4.5	具有 Inductive Limit Switches (ILS) 6DR4004-6G/-8G (-Z D56) 的基本单元中.....	91
5.2.4.6	具有 Mechanic Limit Switches (MLS) 6DR4004-6K (-Z D57) 的基本单元中.....	91
5.3	气动连接	91
5.3.1	气动连接的基本安全说明	91
5.3.2	非隔爆外壳内的气动连接	92
5.3.2.1	气动连接的结构.....	92
5.3.2.2	集成的气动连接.....	93
5.3.3	隔爆外壳内的气动连接	94
5.3.4	电气辅助电源和/或供应压力 PZ 发生故障时的行为	94
5.4	气流调节器.....	95
6	操作.....	97
6.1	操作元件	97
6.1.1	显示屏.....	97
6.1.2	按钮	98
6.1.3	固件版本	99
6.2	操作模式	100
6.2.1	操作模式概述	100
6.2.2	更改操作模式	100
6.2.3	组态概述	101
6.2.4	操作模式描述	101
6.2.5	控制器数据优化.....	103
7	调试.....	107
7.1	基本安全说明	107
7.2	概述	109
7.3	自动初始化的顺序	110
7.3.1	简介	110
7.3.2	步骤 1 – 确定执行机构类型.....	112
7.3.3	步骤 2 - 开始自动初始化。.....	112
7.3.4	步骤 3 – RUN 1: 确定动作的方向	113
7.3.5	步骤 4 – RUN 2: 确定行程.....	113
7.3.6	步骤 5 – RUN 3: 确定并显示行程时间（泄漏测试）	115
7.3.7	步骤 6 – RUN 4: 最小化控制器增量	116
7.3.8	步骤 7 – RUN 5: 优化瞬态响应.....	116
7.3.9	步骤 8 - RUN 6: 包含阀签名	117
7.3.10	步骤 9 – 结束.....	117

7.4	设置摩擦离合器.....	118
7.5	手动调节压力传感器.....	119
7.6	吹扫空气切换.....	120
7.7	调试直行程执行机构.....	121
7.7.1	准备要调试的直行程执行机构.....	121
7.7.2	直行程执行机构的自动初始化.....	122
7.7.3	直行程执行机构的手动初始化.....	124
7.8	调试角行程执行机构.....	127
7.8.1	准备用于调试的角行程执行机构.....	127
7.8.2	角行程执行机构的自动初始化.....	128
7.8.3	角行程执行机构的手动初始化.....	130
7.9	取消初始化.....	132
7.10	设备更换.....	132
8	参数分配.....	135
8.1	参数分配部分简介.....	135
8.2	参数工作原理的组态示意图.....	137
8.3	参数概述.....	138
8.4	诊断参数概述.....	143
8.5	参数说明.....	147
8.5.1	初始化参数 1 到 5.....	147
8.5.1.1	“1.YFCT”类型的执行机构.....	147
8.5.1.2	“2.YAGL”反馈的额定旋转角度.....	148
8.5.1.3	“3.YWAY”行程范围.....	149
8.5.1.4	“4.INITA”初始化（自动）.....	150
8.5.1.5	“5.INITM”初始化（手动）.....	150
8.5.2	应用参数 6 到 52.....	150
8.5.2.1	“6.SCUR”当前的设定值范围.....	150
8.5.2.2	“7.SDIR”设定值方向.....	151
8.5.2.3	“8.SPRA”设定值分程起点/“9.SPRE”设定值分程终点.....	151
8.5.2.4	“10.TSUP”设定值斜升/“11.TSDO”设定值斜降.....	152
8.5.2.5	“12.SFCT”设定值功能.....	153
8.5.2.6	“13.SL0”...“33.SL20”设定值转点.....	153
8.5.2.7	“34.DEBA”闭环控制器的死区.....	154
8.5.2.8	“35.YA”调节变量限制起点/“36.YE”调节变量限制终点.....	155
8.5.2.9	“37.YNRM”调节变量标准化.....	155
8.5.2.10	“38.YDIR”显示和位置反馈受控变量的方向.....	157
8.5.2.11	“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭.....	157
8.5.2.12	“40.YCDO”下行程紧密关闭/快速关闭的值.....	158
8.5.2.13	“41.YCUP”上行程紧密关闭/快速关闭的值.....	158

8.5.2.14	"42.DI1"/"43.DI2"数字量输入功能	159
8.5.2.15	"44.AFCT"报警功能	160
8.5.2.16	"45.A1"/"46.A2"报警响应阈值	162
8.5.2.17	"47.\\FCT"故障消息输出的功能	162
8.5.2.18	"48.\\TIM"设置故障消息“控制偏差”的监视周期	163
8.5.2.19	"49.\\LIM"“控制偏差”故障消息的响应阈值	163
8.5.2.20	"50.PRST"预设	164
8.5.2.21	"51.PNEUM"气动类型	164
8.5.2.22	"52.XDIAG"激活扩展诊断	165
8.5.3	高级诊断参数 A 到 U	166
8.5.3.1	Partial Stroke Test 'A.\\PST'	166
8.5.3.2	带选项 -Z P02 的 Partial Stroke Test'A.\\PST'	171
8.5.3.3	监视控制阀动态行为'b.\\DEVI'	175
8.5.3.4	监视/补偿气动泄漏"C.\\LEAK"	177
8.5.3.5	监视静摩擦（滑粘）"d.\\STIC"	180
8.5.3.6	监视死区"E.\\DEBA"	182
8.5.3.7	监视下限位挡块"F.\\ZERO"	183
8.5.3.8	监视上限位挡块"G.\\OPEN"	185
8.5.3.9	监视温度下限"H.\\TMIN"	186
8.5.3.10	监视温度上限"J.\\TMAX"	188
8.5.3.11	监视总行程数"L.\\STRK"	190
8.5.3.12	监视方向更改次数"O.\\DCHG"	192
8.5.3.13	监视位置平均值"P.\\PAVG"	193
8.5.3.14	压力监视"U.\\PRES"	196
8.6	HART 变量分配概述	199
9	功能安全	201
9.1	功能安全应用范围	201
9.2	安全功能	201
9.3	安全完整性等级 (SIL)	203
9.4	设置	204
9.5	安全特性	205
9.6	维护/检查	206
10	保养和维护	207
10.1	基本安全说明	207
10.1.1	维护	207
10.2	清洁	208
10.2.1	定位器 6DR5..0、6DR5..3 和 6DR5..5	208
10.2.2	定位器 6DR5..1、6DR5..2 和 6DR5..6	209
10.3	维护与维修作业	209

10.4	更换电路板.....	210
10.5	更换气动块.....	212
10.6	更换压力传感器模块.....	213
10.7	退货步骤	216
10.8	处理	216
11	诊断与故障排除	217
11.1	显示屏上系统消息的输出.....	217
11.1.1	初始化前的系统消息.....	217
11.1.2	初始化期间的系统消息	218
11.1.3	退出组态模式时的系统消息	220
11.1.4	运行期间的系统消息.....	221
11.2	诊断	223
11.2.1	诊断值显示.....	223
11.2.2	保存诊断值.....	223
11.2.3	诊断值概述.....	224
11.2.4	诊断值的含义	227
11.2.4.1	诊断值“1.STRKS - 总行程数”	227
11.2.4.2	诊断值“2.CHDIR - 方向更改次数”	227
11.2.4.3	诊断值“3.\CNT - 故障消息数”	228
11.2.4.4	诊断值“4.A1CNT - 报警 1 的数量”/“ 5.A2CNT - 报警 2 的数量”	228
11.2.4.5	诊断值“6.HOURS - 运行小时数”	228
11.2.4.6	诊断值“7.HOURR - 可复位运行时间计数器”	228
11.2.4.7	诊断值“8.WAY - 确定的行程”	229
11.2.4.8	诊断值“9.TUP - 累计上行程时间”/“10.TDOWN - 累计下行程时间”	229
11.2.4.9	诊断值“11.LEAK - 泄漏测试”	229
11.2.4.10	诊断值“12.PST - 监视 Partial Stroke Test”.....	230
11.2.4.11	带选件 -Z P02 时的诊断值“12.PST - 监视 Partial Stroke Test”.....	231
11.2.4.12	诊断值“13.PRPST' - 距上次 Partial Stroke Test 的时间”	232
11.2.4.13	带选件 -Z P02 时的诊断值“13.PRPST' - 自上次 Partial Stroke Test 后经过的时间”	233
11.2.4.14	诊断值“14.NXPST - 距下次 Partial Stroke Test 的时间”	233
11.2.4.15	诊断值“15.DEVI - 控制阀动态特性”	233
11.2.4.16	诊断值“16.ONLK - 气动泄漏”	233
11.2.4.17	诊断值“17.STIC - 静摩擦（粘滑）”	234
11.2.4.18	诊断值“18.ZERO - 下部限位挡块”	234
11.2.4.19	诊断值“19.OPEN - 上部限位挡块”	234
11.2.4.20	诊断值“20.PAVG - 位置平均值”	234
11.2.4.21	诊断值“21.P0 - 下部限位挡块的电位计值 (0%)”/“22.P100 - 上部限位挡块的电位计值 (100%)”.....	235
11.2.4.22	诊断值“23.IMPUP - 向上脉冲长度”/“24.IMPDN - 向下脉冲长度”	236
11.2.4.23	诊断值“25.PAUTP - 脉冲间隔”	237
11.2.4.24	诊断值“26.DBUP - 向上死区”/“27.DBDN - 向下死区”	237

11.2.4.25	诊断值“28.SSUP - 上行程慢步区”/“29.SSDN - 下行程慢步区”	237
11.2.4.26	诊断值“30.TEMP - 当前温度”	238
11.2.4.27	诊断值“31.TMIN - 最低温度”/“32.TMAX - 最高温度”	238
11.2.4.28	诊断值“33.T1”...“41.T9” - 温度范围 1 到 9 内的运行小时数	238
11.2.4.29	诊断值“42.VENT1”/“43.VENT2”	239
11.2.4.30	诊断值“44.VEN1R”/“45.VEN2R”	239
11.2.4.31	诊断值“46.STORE - 保存维护数据”	240
11.2.4.32	诊断值“47.PRUP - 上行程预测”/“48.PRDN - 下行程预测”	240
11.2.4.33	诊断值“49.WT00”...“56.WT95” - 行程范围 WT00 到 WT95 内的运行小时数	240
11.2.4.34	诊断值“57.LKPUL - 泄露补偿脉冲的长度”	241
11.2.4.35	诊断值“58.LKPER - 泄露补偿脉冲的周期”	241
11.2.4.36	诊断值“59 mA - 电流设定值”	241
11.2.4.37	诊断值“60.PZ 供应压力 PZ”	242
11.2.4.38	诊断值“61.P1 - 驱动压力 Y1”	242
11.2.4.39	诊断值“62.P2 - 驱动压力 Y2”	243
11.2.4.40	诊断值“63.PZMAX 最大供应压力 PZ”	243
11.2.4.41	诊断值“64.N_MIN - 低于 PZ 下限的事件计数器”	243
11.2.4.42	诊断值“65.N_MAX - 超出 PZ 上限的事件计数器”	244
11.2.4.43	诊断值“66.N1MAX - 超出 Y1 限值的事件计数器”	244
11.2.4.44	诊断值“67.LMY1 Y1 处的 +/- 泄漏值”	244
11.2.4.45	诊断值“Y2 处的 68.LMY2 +/- 泄漏值”	245
11.2.4.46	诊断值“69.LMY1 - Y1 处的最大压力增幅”	245
11.2.4.47	诊断值“70.LMY2 - Y2 处的最大压力增幅”	245
11.2.4.48	诊断值“71.LMDY1 - Y1 处的最大压力降幅”	246
11.2.4.49	诊断值“72.LMDY2 - Y2 处的最大压力降幅”	246
11.3	在线诊断	246
11.3.1	在线诊断概述	246
11.3.2	错误代码概述	247
11.3.3	XDIAG 参数	251
11.3.4	错误代码的含义	251
11.3.4.1	1 剩余控制偏差	251
11.3.4.2	2 设备未处于“自动”模式	252
11.3.4.3	3 数字量输入 DI1 或 DI2 激活	252
11.3.4.4	4 监视总行程数	252
11.3.4.5	5 监视方向变化次数	252
11.3.4.6	6 监视下挡块/7 监视上挡块	252
11.3.4.7	8 监视死区	253
11.3.4.8	9 Partial Stroke Test	253
11.3.4.9	10 监视控制阀动态行为	253
11.3.4.10	11 监视/补偿气动泄露	253
11.3.4.11	12 监视静摩擦（滑粘）	253
11.3.4.12	13 监视温度下限	254
11.3.4.13	14 监视温度上限	254
11.3.4.14	15 监视位置平均值	254

11.3.4.15	16 监视 Partial Stroke Test 值的合理性	254
11.3.4.16	17 压力传感器模块监视	254
11.3.4.17	18 监视 PZ 下限	254
11.3.4.18	19 监视 PZ 特定限值	254
11.3.4.19	20 监视 PZ 上限	254
11.3.4.20	21 监视驱动压力 Y1 上限	254
11.3.4.21	22 监视气动系统的泄漏情况	255
11.4	故障和纠正措施	255
12	技术数据	259
12.1	HART 操作条件	259
12.2	气动数据	260
12.3	结构	261
12.4	控制器	263
12.5	证书和认证	264
12.5.1	订货号的分类	264
12.5.2	基本单元和选件模块	266
12.5.3	允许的最大环境温度范围	267
12.6	电气数据	268
12.7	压力传感器模块的电气数据	270
12.8	通信 (HART)	271
12.9	作为执行机构介质的天然气的技术数据	272
12.10	选件模块	273
12.10.1	数字量 I/O 模块 (DIO) 6DR4004-6A/-8A	273
12.10.2	模拟量输出模块 (AOM) 6DR4004-6J/-8J	274
12.10.3	Inductive Limit Switches (ILS) 6DR4004-6G / -8G	275
12.10.4	机械限位开关 (MLS) 6DR4004-6K/-8K	277
12.10.5	模拟量输入模块 (AIM) 6DR4004-6F/-8F	278
12.10.6	内部 NCS 模块 6DR4004-5L/6DR4004-5LE	279
12.10.7	其他技术规范	280
13	尺寸图	281
13.1	非隔爆外壳中的定位器	281
13.2	外壳 6DR5..0 和 6DR5..3 的端子板	283
13.3	隔爆外壳中的定位器	284
A	产品文档和支持	287
A.1	产品文档	287
A.2	技术支持	288

A.3	中国防爆电气产品生产许可证.....	289
B	外部位置检测.....	291
B.1	简介.....	291
B.2	非接触式传感器.....	291
B.2.1	NCS 的工作原理.....	291
B.2.2	安装 NCS.....	293
B.2.2.1	在角行程执行机构上安装.....	294
B.2.2.2	安装在最大行程为 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构上.....	295
B.2.2.3	安装在行程 > 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构上.....	297
B.2.3	将 NCS 连接到 Analog Input Module (AIM).....	300
B.2.4	调试 NCS.....	301
B.2.4.1	先决条件/默认设置.....	301
B.2.4.2	角行程执行机构的初始化.....	302
B.2.4.3	初始化最大行程范围为 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构.....	302
B.2.4.4	初始化行程范围 > 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构.....	302
B.2.5	NCS 的技术规范.....	303
B.2.6	非接触式传感器的尺寸图.....	304
B.2.7	NCS 传感器交货范围.....	305
B.2.7.1	用于角行程执行机构的 NCS 的交货范围.....	305
B.2.7.2	用于最大行程范围为 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构的 NCS 的交货范围。	306
B.2.7.3	用于行程范围 > 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构的 NCS 的交货范围。	306
B.3	外部位置检测.....	307
B.3.1	外部位置检测的工作模式.....	307
B.3.2	安装外部位置检测系统.....	308
B.3.3	连接到 Analog Input Module (AIM).....	308
B.3.4	外部位置检测系统的技术规范.....	309
B.3.4.1	外部位置检测的额定条件.....	309
B.3.4.2	外部位置检测的电气数据.....	309
C	压力计模块.....	317
C.1	压力计模块.....	317
C.2	排气量块.....	318
D	密封塞/螺纹接头.....	319
D.1	附件的预期用途.....	319
D.2	附件的安全说明.....	319
D.3	附件的技术规范.....	320
D.4	附件的尺寸图.....	321
E	气动放大器.....	323
E.1	气动放大器介绍.....	323

E.2	安装气动放大器.....	323
E.3	气动放大器调试.....	327
E.4	RUN 3: 确定并显示行程时间 (泄漏测试)	329
E.5	气动放大器尺寸图	330
E.5.1	对于非隔爆外壳中的定位器	330
E.5.2	对于隔爆外壳中的定位器.....	331
E.6	气动放大器的技术规范	331
F	具有远程控制电子元件的定位器	333
F.1	远程控制电子元件简介	333
F.2	19 英寸控制单元	333
F.2.1	4 至 20 mA 19 英寸控制单元的说明.....	333
F.2.2	连接 4 至 20 mA 19 英寸控制单元	335
F.2.2.1	4 至 20 mA 19 英寸控制单元的接地机制.....	335
F.2.2.2	4 至 20 mA 19" 滑入式模块的电气连接	337
F.2.3	4 至 20 mA 19 英寸控制单元的技术规范.....	339
F.2.4	4 至 20 mA 19 英寸控制单元尺寸图.....	341
F.2.5	远程控制电子元件的供货范围.....	342
F.3	无基本电子元件的定位器 6DR5910.....	342
G	缩写词	345
G.1	定位器的缩写词.....	345
G.2	功能安全的缩写.....	347
	词汇表	349
	索引	357

简介

1.1 本文档的用途

本说明包含了调试和使用该设备所需的全部信息。安装和调试前请仔细阅读说明。为了正确使用设备，首先请仔细研究设备的工作原理。

本说明主要面向设备的机械安装人员、设备电气接线、参数组态和调试人员，以及维修和维护工程师。

1.2 文档范围

订货号	产品
6DR50..	SIPART PS2, 2 线制 (4 mA 到 20 mA), 不具有 HART
6DR51..	SIPART PS2, 2 线制 (4 mA 到 20 mA), 具有 HART
6DR52..	SIPART PS2, 2、3、4 线制 (4 mA 到 20 mA), 具有 HART
6DR53..	SIPART PS2, 2、3、4 线制 (4 mA 到 20 mA), 不具有 HART
6DR5910-*	SIPART PS2, 无电路板, 具有 Position Transmitter 和气动单元
6DR5...-Z D53	M12 设备插头 (D 编码), 用于 Analog Output Module (AOM)
6DR5...-Z D54	M12 设备插头 (D 编码), 用于 External Position Transmitter
6DR5...-Z D55	M12 设备插头 (D 编码), 用于 Digital I/O Module (DIO)
6DR5...-Z D53	M12 设备插头 (D 编码), 用于 Inductive Limit Switches (ILS)
6DR5...-Z D53	M12 设备插头 (D 编码), 用于 Mechanic Limit Switches (MLS)
6DR5...-Z F01	故障保位功能
6DR5...-Z P01	带有 1 个传感器的压力传感器模块
6DR5...-Z P02	带有 2 个或 3 个传感器的压力传感器模块
A5E00151560	19 英寸控制单元, 4 mA 到 20 mA, 2 线制连接
6DR4004-6A/-8A	Digital I/O Module (DIO)
6DR4004-6F/-8F	Analog Input Module (AIM)
6DR4004-6J/-8J	Analog Output Module (AOM)
6DR4004-6G/-8G	Inductive Limit Switches (ILS)
6DR4004-6K/-8K	Mechanic Limit Switches (MLS)

1.2 文档范围

订货号	产品
6DR4004-5L/-5LE	内部 NCS 模块
6DR4004-6N*/-8N*	非接触式传感器
6DR4004-1ES ... -4ES	Position Transmitter
6DR4004-1R/-2R/-1RN/-2RN	气动端子排
6DR4004-8D 和 TGX:16300-1556	NAMUR 角行程执行机构的安装
6DR4004-8V/-8L/-8VK/-8VL	NAMUR 线性执行机构的安装套件
6DR4004-1RJ/K/P/Q 和 6DR4004-2RJ/K/P/Q	气动放大器

1.3 文档历史记录

下表给出了与之前的版本相比，本文档最重要的变化。

版本	注
2020 年 10 月	<ul style="list-style-type: none"> • 新固件版本 5.03.00 • 有关新型压力传感器的所有信息 • “连接” 章节：信号源与端子 7 的连接。 • “调试” 章节： <ul style="list-style-type: none"> – 新增了“RUN 6”适用于 Valve Signature (VS) – 选件 -Z P02 压力传感器模块 – 手动调节压力传感器 • “参数分配” 章节： <ul style="list-style-type: none"> – 新增压力监控 U.\PRES – HART 变量 SV、TV 和 QV 的其他物理变量 • “保养和维护” 章节：更换压力传感器模块 • “诊断和故障排除” 章节： <ul style="list-style-type: none"> – 新增“RUN 6” – 新增或更改了参数 60.PZ 至 72.LMDY2 的诊断值以及相关的错误代码。 – 扩展了“故障和解决方法” 章节，加入了压力传感器模块的故障概况。

版本	注
2019 年 11 月	<ul style="list-style-type: none"> • 新增内容：文档范围 • 在完整的操作说明中：重命名了选件模块 • 在完整的操作说明中：二进制输出重命名为数字量输出；二进制输入重命名为数字量输入 • “安装/固定” 章节 <ul style="list-style-type: none"> – 更改了选件模块“模拟量输出模块 (AOM) 6DR4004-6J/-8J”的图示 – 更改了选件模块“模拟量输入模块 (AIM) 6DR4004-6F/-8F”的文本 • “连接” 章节 <ul style="list-style-type: none"> – 更改了选件模块“模拟量输入模块 (AIM) 6DR4004-6F/-8F”的图示 – 术语更改： <ul style="list-style-type: none"> “M12 插头” 重命名为“M12 设备插头”； “输出” 和“报警输出” 重命名为“数字量输出 A1 和 A2”； 气动连接：“压缩空气源” 重命名为“供应压力 PZ” – 修订了“电气辅助电源和/或供应压力 PZ 发生故障时的行为”的术语和文本 • “调试” 章节 <ul style="list-style-type: none"> – 更改了“设置摩擦离合器”部分隔爆外壳 Ex d 下的操作步骤 – 增加了有关在“直行程执行机构的自动初始化”和“角行程执行机构的自动初始化”期间调试的紧密关闭阀门的注意事项 • 将“报警、错误和系统消息” 章节更名为“诊断和故障排除” <ul style="list-style-type: none"> – 更改了“故障和解决方法” 章节的格式，多个表合并为一个表格。 • “技术数据” 章节 <ul style="list-style-type: none"> – “防爆保护” 章节更名为“证书和认证”；修订了整个章节的术语；更改了“基本单元和可选模块”的表标题。 – 彻底修订了“压力传感器模块的电气数据” 章节
	<ul style="list-style-type: none"> • “备件/附件/交付内容” 部分：增加了“2 线制，Ex，带 HART”的备件 • “外部位置检测” 章节：增加了 6DR4004-1ES 到 -4ES，调整了术语，C73451-A430-D78 不再存在，已删除。 • “气动放大器” 章节：修订了文本，合并了标准设备与 Ex d 设备的程序。

1.4 产品兼容性

下表列出了文档输出、设备修订版、工程组态系统以及相关电子设备描述 (EDD) 之间的兼容性。

手册版本	注释	设备版本	设备集成包的兼容版本	
2020年 10月	新设备特性	固件: 5.03.00 或更高版本 设备版本 8 或更高版本	SIMATIC PDM V9.1	EDD: 25.00.00 或更高版本
			SIMATIC PDM V8.2 SP1	EDD: 25.00.00 或更高版本
			AMS 设备管理器 V12.5	EDD: 25.00.00 或更高版本
			SITRANS DTM V4.1	EDD: 25.00.00 或更高版本
2019年 11月	新手册版本	固件: 5.02.00 或更高版本 设备版本 7 或更高版本	SIMATIC PDM V9.0	EDD: 23.00.00 或更高版本
			SIMATIC PDM V8.2 SP1	EDD: 23.00.00 或更高版本
			AMS 设备管理器 V12.5	EDD: 23.00.00 或更高版本
			SITRANS DTM V4.1	EDD: 23.00.00 或更高版本
			现场通信器	EDD: 23.00.00 或更高版本

1.5 规定用途

根据铭牌上和技术数据 (页 259) 中的信息使用设备。

1.6 检查交运货物

1. 检查包装和交付的物品是否存在明显损坏。
2. 与之相关的任何损坏索赔需立即向运输公司报告。

1.7 安全性信息

3. 保留损坏的零件以便澄清问题。
4. 将您的订单与货运单据进行比对以检查交付内容是否正确、完整。



警告

使用已损坏或不完整的设备

在危险区域中存在爆炸风险。

- 请勿使用已损坏或不完整设备。

1.7 安全性信息

Siemens 为其产品及解决方案提供了工业信息安全功能，以支持工厂、系统、机器和网络的安全运行。

为了防止工厂、系统、机器和网络受到网络攻击，需要实施并持续维护先进且全面的工业信息安全保护机制。Siemens 的产品和解决方案构成此类概念的其中一个要素。

客户负责防止其工厂、系统、机器和网络受到未经授权的访问。只有在有必要连接时并仅在采取适当安全措施（例如，防火墙和/或网络分段）的情况下，才能将该等系统、机器和组件连接到企业网络或 Internet。

关于可采取的工业信息安全措施的更多信息，请访问 <https://www.siemens.com/industrialsecurity>。

Siemens 不断对产品和解决方案进行开发和完善以提高安全性。Siemens 强烈建议您及时更新产品并始终使用最新产品版本。如果使用的产品版本不再受支持，或者未能应用最新的更新程序，客户遭受网络攻击的风险会增加。

要及时了解有关产品更新的信息，请订阅 Siemens 工业信息安全 RSS 源，网址为 <https://www.siemens.com/industrialsecurity>。

1.8 运输与存储

为确保在运输与存储期间的保护充分，请注意以下事项：

- 保留原始包装以用于后续运输。
- 设备/替换部件返厂时应使用原始包装。
- 如果原始包装不再可用，应确保所有货物均适当包装，以在运输过程中提供充分保护。Siemens 不承担与运输期间货物受损相关的任何费用。

注意
存储期间保护不足 包装只能提供有限的防潮和防渗透保护。 <ul style="list-style-type: none">• 必要时提供额外包装。

有关设备存储与运输的特殊条件，请参见技术数据 (页 259)。

1.9 保修注意事项

本手册中的内容不得修改任何先前或现有的协议、承诺或法律关系，也不应视为是其中的一部分。销售合同包含 Siemens 应承担的全部义务以及完整的、但单独适用的保修条款。本手册所述的有关设备版本的任何声明都不会产生新的保修条款或修改现有的保修条款。

本文的内容反映了出版时的技术状况。Siemens 保留后续技术变更的权利。


安全信息

2.1 使用条件

本设备出厂时工作状态良好。然而，为了保持这种状态并确保设备安全运行，请遵守本说明和所有安全相关的规范。

请遵守有关设备的信息和符号。不要从设备上清除任何信息或符号。始终让信息和符号清晰易读。

2.2 设备的警告符号

符号	说明
	查阅操作说明

2.3 法律和指令

在连接、装配和运行期间，请遵守您所在国家/地区适用的安全规程、规定和法律。包括的内容举例如下：

- 国家电气法规 (NEC - NFPA 70) (美国)
- 加拿大电气法规 (CEC) (加拿大)

危险区应用的更多规定举例如下：

- IEC 60079-14 (国际)
- EN 60079-14 (欧盟)

参见

证书 (<http://www.siemens.com/processinstrumentation/certificates>)

2.6 设备的~~不当~~改装

2.4 符合欧洲指令

该设备上的 CE 标志表示符合以下欧洲准则的规定：

电磁兼容性 EMC 2014/30/EU	欧洲议会和理事会法规协调了各成员国有关电磁兼容性方面的法律 法规。
Atmosphère explosible ATEX 2014/34/EU	欧洲议会和理事会法规协调了各成员国有关在潜在爆炸性环境中使 用的相关设备及保护系统方面的法律法规。
2011/65/EU RoHS	欧洲议会和欧洲理事会就某些特定危险材料在电气和电子设备中使 用的限制而颁布的指令

相关设备的 EU 符合性声明中包含适用的法规。

2.5 产品认证和 UL 合规性

根据压力设备指令 (PED 2014/68/EU) 进行分类
对于流体组 1 的气体，符合第 4 条第 3 款（良好工程实践 SEP）的要求

符合 CE 适用的指令和标准及其版本级别均可在 Internet 上的 EU 符合性声明中找到。

符合 UL 可在 Internet 上证书 (<http://www.siemens.com/processinstrumentation/certificates>) 下的 UL 合规证书中找到相关“安全标准”（包括相关版本）。

2.6 设备的~~不当~~改装




警告

设备的~~不当~~改装

改装设备，尤其在危险区改装设备会给人员、系统和环境造成风险。

- 只能按设备说明中所述进行改装。如果未能遵守要求，制造商的保修条款及产品认证将无效。

2.7 不当改装定位器 6DR5...6

 警告
<p>不当改装定位器 6DR5...6</p> <p>爆炸的危险。SIPART PS2 定位器 6DR5..6 上的气动接线板是隔爆外壳的安全相关组件。</p> <ul style="list-style-type: none"> 切勿松开气动接线板的螺钉 ①。

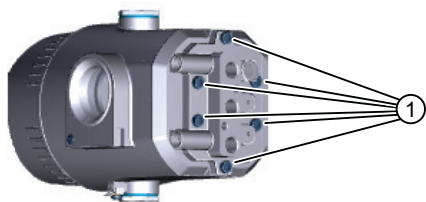


图 2-1 定位器 6DR5..6 上的气动接线板的螺钉

2.8 特殊应用场合的要求

由于可能涉及到的应用范围很广，因此操作说明中不可能考虑到所述设备型号在系统调试、操作或维护期间所涉及的每种可能情况下的每个细节。如果您需要未在此操作说明中提及的其它信息，请联系本地的 Siemens 办事处或公司代表。

说明

在特殊环境条件下操作


当您在特殊的环境条件下（如：在核电站中）操作此设备前，或将此设备用于研发目的时，我们强烈建议您先与您的 Siemens 代表或我们的应用部门取得联系。


2.9 在危险区域中使用

在危险区应用场合作业的合格人员

在危险区安装、连接、调试、操作和维护设备的人员必须具有下列特定资格：

- 他们有权按照电路、高压、腐蚀和危险介质的相关安全规程操作与维护设备及系统，或者是接受过这方面的培训或指导。
- 他们有权对危险系统的电路执行操作，或者是接受过相关的培训或指导。
- 他们接受过根据相关安全规程维护和使用相应安全设备的培训或指导。

 警告
在危险区使用 爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 只能使用经认证可在预期危险区中使用且具有相应标记的设备。• 请勿使用曾经在危险区规定的条件之外运行的设备。如果曾经在危险区规定的条件之外使用该设备，则无法识别铭牌上的所有 Ex 标记。

 警告
缺少“本质安全 Ex i”保护类型的设备安全性 如果该设备或其组件已在非本质安全电路中运行或未能遵守电气规范，则无法确保在危险区使用该设备的安全性。存在爆炸危险。 <ul style="list-style-type: none">• 只能将具有“本安”保护类型的设备连接至本安电路。• 遵守证书和/或技术数据 (页 259)中电子数据的相关规范。

说明

3.1 功能

- 电气定位器和执行机构构成控制回路。伺服电位计记录执行机构的当前位置，并反馈回实际值 x 。显示屏上同时也显示设定值和实际值。
- 定位器充当预测性五点控制器，其输出变量 $\pm\Delta y$ 用于通过脉冲长度调制控制气动模块。
- 这些控制信号引起执行机构室中出现压力变化，进而调整执行机构直到控制偏差变为零。
- 在取下外壳保护盖后，可使用三个按钮和显示屏来执行操作（手动模式）和组态（结构化、初始化和参数分配）。
- 默认情况下，基本单元具有数字量输入。该数字量输入单独组态，用于限制工作电平等。
- 定位器配有摩擦离合器和可选齿轮箱。因此，定位器可用在各种角行程和直行程执行机构上。
- 对于具有“故障保位”功能的定位器，当辅助电源和/或压缩空气源出现故障时，会保持执行机构的当前位置。不会按照 SIL 方式工作。

3.2 结构

3.2.1 结构概述

以下各节对定位器的机械和电气结构、组件和功能原理进行了介绍。

本定位器用于控制气动执行机构。定位器工作方式为电气式，使用压缩空气作为辅助动力。定位器用于控制阀，例如针对：

- 直行程执行机构
- 角行程执行机构 VDI/VDE 3845

多种附加扩展均可用于直行程执行机构：

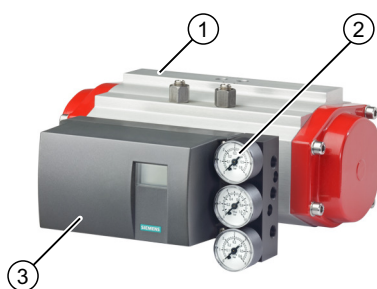
- IEC 60534-6-1 (NAMUR)
- ARCA 上的集成式安装，带隔爆不锈钢外壳 (6DR5..6) 时除外
- SAMSON 上的集成式安装，不适用于 Ex d

3.2 结构



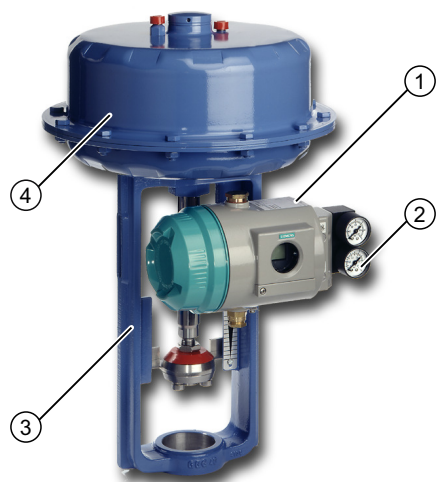
- ① 压力计模块，单作用
- ② 过程阀
- ③ 夹钳/执行机构夹钳
- ④ 非隔爆铝制外壳中的单作用定位器
- ⑤ 执行机构

图 3-1 连接到单作用直行程执行机构的定位器



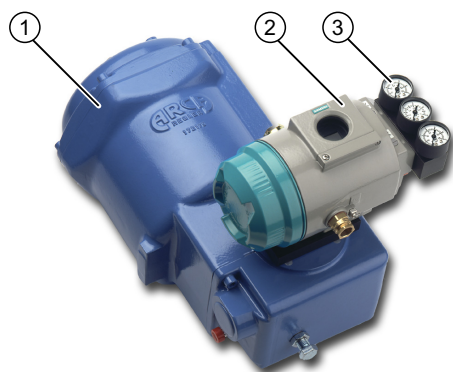
- ① 角行程执行机构
- ② 压力计模块，双作用
- ③ 聚碳酸酯外壳中的双作用定位器

图 3-2 连接到双作用角行程执行机构的定位器



- ① 隔爆铝制外壳中的单作用定位器
- ② 压力计模块，单作用
- ③ 夹钳/执行机构夹钳
- ④ 执行机构

图 3-3 隔爆铝制外壳中与直行程执行机构相连的定位器



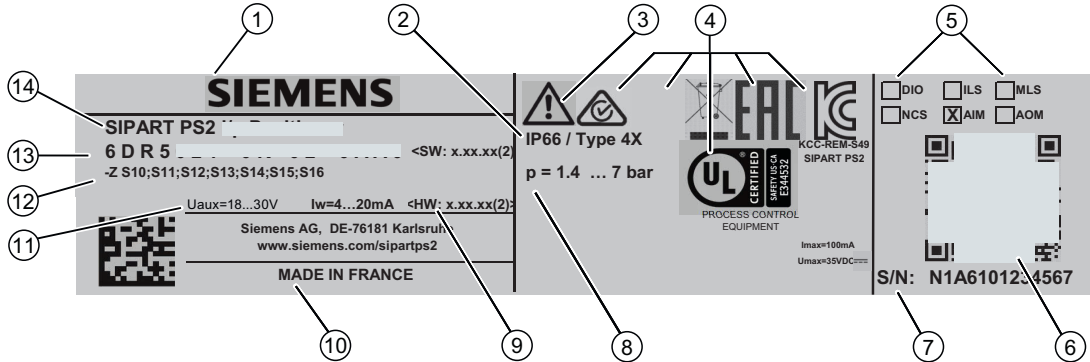
- ① 角行程执行机构
- ② 隔爆铝制外壳中的双作用定位器
- ③ 压力计模块，双作用

图 3-4 隔爆铝制外壳中与角行程执行机构相连的定位器

3.2 结构

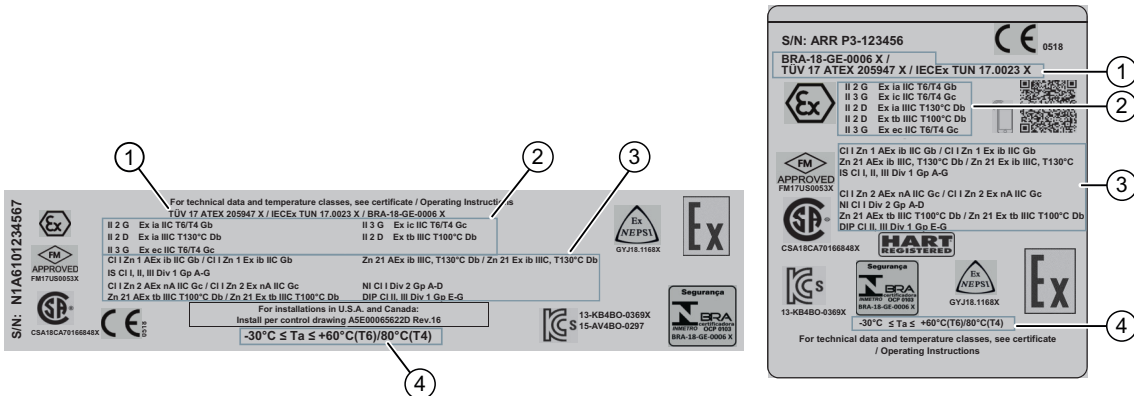
3.2.2 铭牌布局

制造商铭牌示例



- ① 制造商
- ② 防护等级
- ③ 遵循操作说明
- ④ 符合国家/地区特定指令
- ⑤ 内置选件模块
- ⑥ 移动网站的 QR 代码，其中包含设备特定的产品信息
- ⑦ 序列号
- ⑧ 供应压力 PZ
- ⑨ 软件版本和硬件版本
- ⑩ 原产国
- ⑪ 电源电压
- ⑫ 订货补充（订货代码）
- ⑬ 订货号
- ⑭ 产品名称

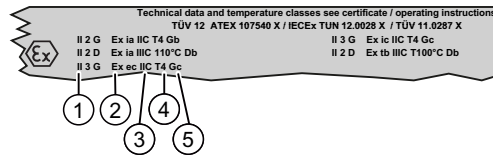
防爆保护铭牌示例



- ① 认证
- ② ATEX/IECEx 危险区域标记
- ③ FM/CSA 危险区域标记
- ④ 在危险区域工作时允许的环境温度

3.2.3 Ex 信息的说明

Ex 信息的说明

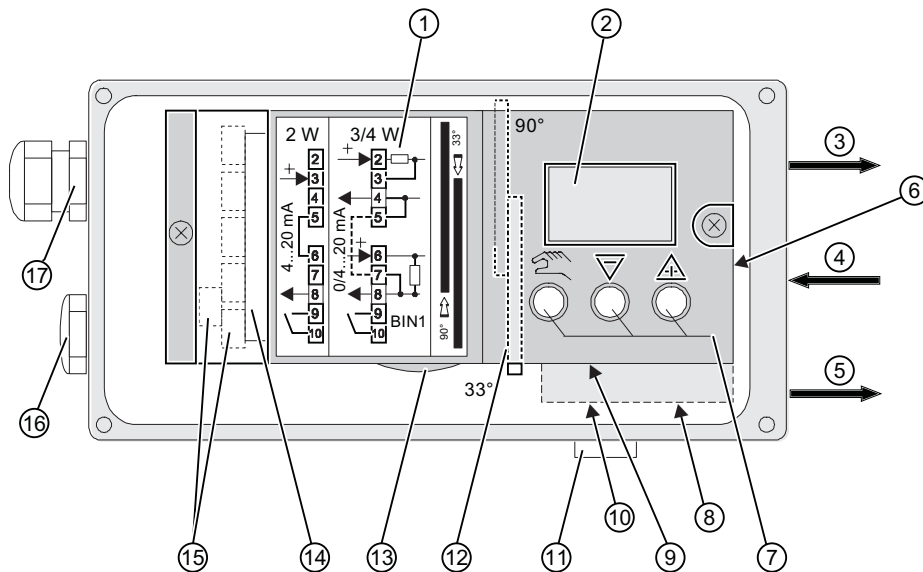


- ① 操作范围的类别
- ② 防护类型
- ③ 组（气体、粉尘）
- ④ 最大表面温度（温度等级）
- ⑤ 设备保护等级

图 3-5 Ex 信息的说明

3.3 设备组件

3.3.1 设备组件概述



➔ 箭头表示：转动设备以查看相应视图

- | | |
|--------------------------------|------------------------|
| ① 模块盖板上的接线图 | ⑩ 双作用执行机构的节流阀 Y1 |
| ② 显示屏 | ⑪ 带有消声装置的排气口 |
| ③ 输出：驱动压力 Y1 | ⑫ 传动比选择器 ²⁾ |
| ④ 输入：供应压力 PZ | ⑬ 摩擦离合器调节轮 |
| ⑤ 输出：驱动压力 Y2 ¹⁾ | ⑭ 电路板 |
| ⑥ 吹扫空气选择器 | ⑮ 选件模块的接线端子 |
| ⑦ 按钮 | ⑯ 密封堵 |
| ⑧ 双作用执行机构的节流阀 Y2 ¹⁾ | ⑰ 电缆压盖 |
| ⑨ 单作用执行机构的节流阀 Y1 | |

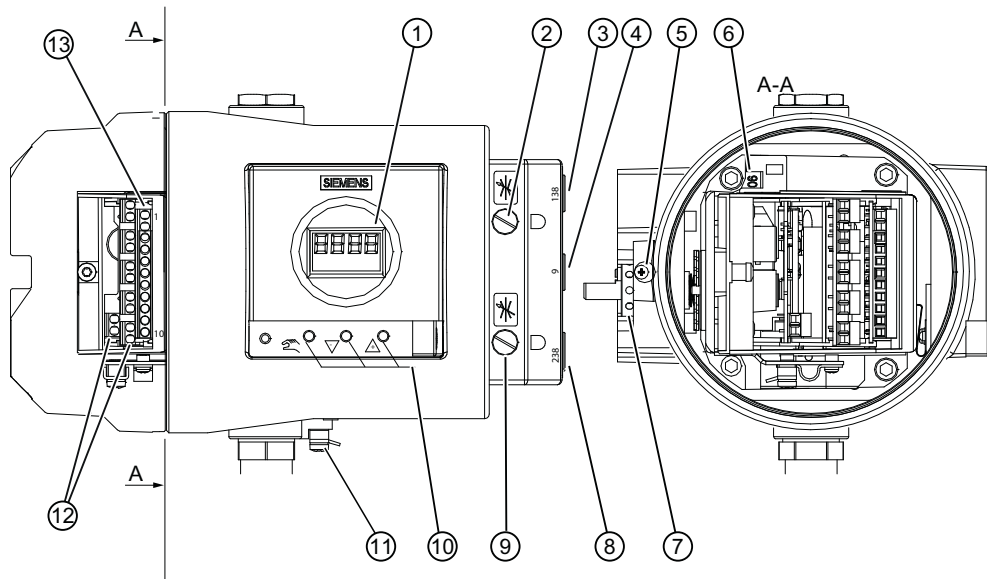
¹⁾ 用于双作用执行机构

²⁾ 定位器打开时可见

图 3-6 盖板开启状态下的定位器视图

参见

气动连接的结构 (页 92)



- | | |
|------------------------|----------------------------|
| ① 显示屏 | ⑧ 输出：驱动压力 Y2 ¹⁾ |
| ② 节流阀 Y1 | ⑨ 节流阀 Y2 ¹⁾ |
| ③ 输出：驱动压力 Y1 | ⑩ 按钮 |
| ④ 输入：供应压力 PZ | ⑪ 接地端子 |
| ⑤ 安全锁扣 | ⑫ 选件模块的接线端子 |
| ⑥ 传动比选择器 ²⁾ | ⑬ 电路板的接线端子 |
| ⑦ 摩擦离合器调节轮 | |

¹⁾ 用于双作用执行机构

²⁾ 定位器打开时可见

图 3-7 隔爆外壳中的定位器视图（盖板开启）

3.3.2 电路板

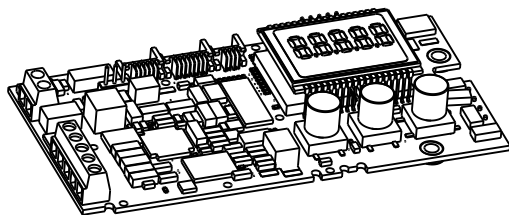


图 3-8 电路板示意图

3.4 操作模式

电路板包含：

- CPU
- 存储器
- 模数转换器
- 显示屏
- 按钮
- 用于连接选件模块和电路板的端子板

3.4 操作模式

控制回路

智能电气定位器与气动执行机构构成一个控制回路：

- 实际值 x 表示直行程执行机构的执行机构轴位置或角行程执行机构的执行机构轴位置。
- 更高级控制回路提供设定值 w 。

执行机构的行程和旋转移位将通过适合的连接件（定位器轴和无反向间隙、可切换的齿轮传动装置）传送到电位计，然后传送到微型控制器的模拟量输入。

也可以使用外部传感器将当前位置转发给定位器。非接触式位置传感器 (NCS) 用于直接记录执行机构的行程或旋转角度。

微型控制器：

- 如有必要，校正反馈轴的角度误差。
- 比较作为实际值 x 的电位计电压与设定值 w 。
- 计算调节变量增量 $\pm\Delta y$ 。

根据控制偏差 $(x-w)$ 的大小和方向，通过气动模块进行加压或减压。执行机构体积会根据控制器增量形成驱动压力 y ，从而带动驱动杆或驱动轴运动。控制器增量会更改驱动压力，直到控制偏差变为零。

气动执行机构有单作用型和双作用型可供选择。在单作用型号中，只有一个可以通风和减压的压力室。形成的压力依靠弹簧保持。在双作用型号中，两个压力室相互影响。给一个压力室通风会降低另一个压力室的压力。

控制算法

控制算法为自适应的预测性五点控制器算法。

对于较大的控制偏差，使用持久触通方式来控制阀门。在快步区执行此操作。

如果是中等大小的控制偏差，由脉冲长度调制型脉冲控制气动模块。在慢步区执行此操作。

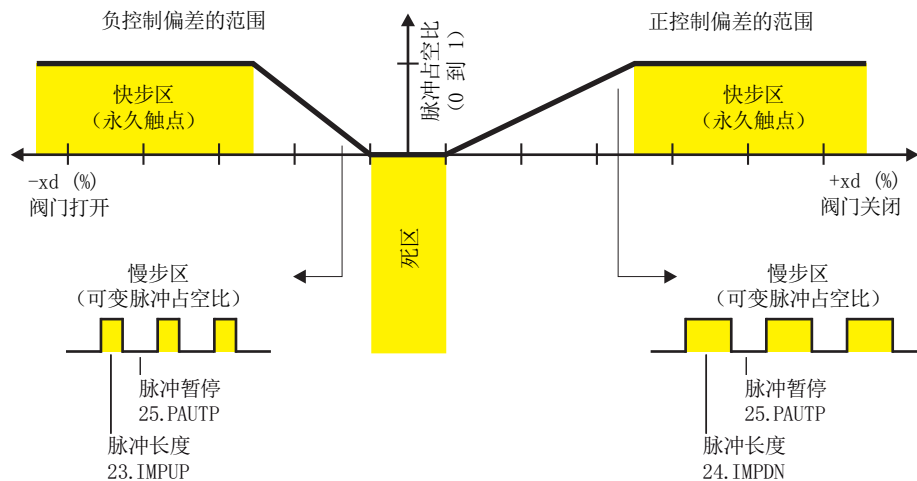


图 3-9 五点控制器的功能原理

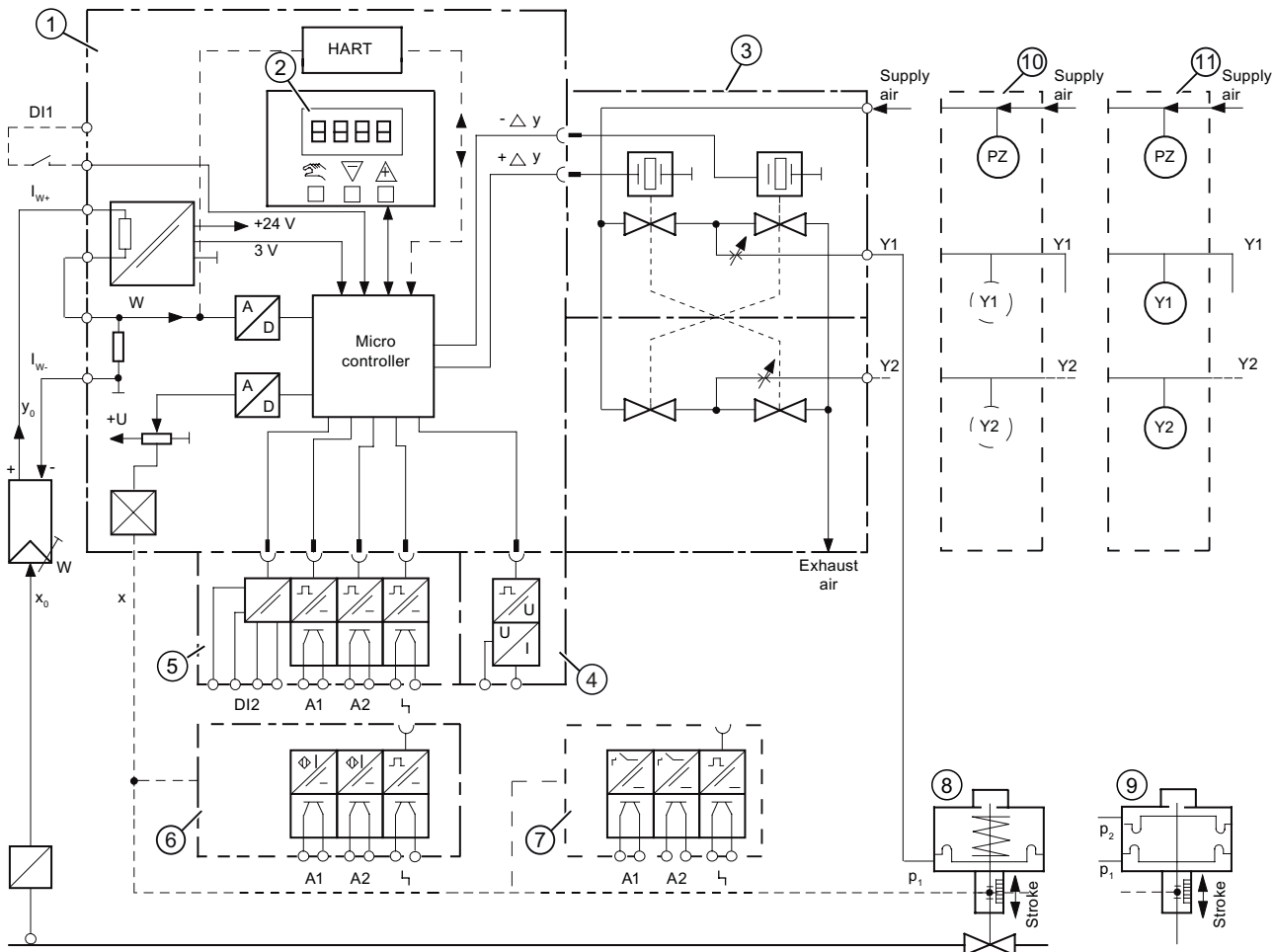
对于较小的控制偏差，则不发送控制脉冲。在自适应死区执行此操作。“自动”模式下，死区自适应和最小脉冲长度连续自适应能够尽最大限度以最少的操作周期保证控制精度。起始参数在初始化阶段确定，并存储在非易失性存储器中。最重要的起始参数是：

- 实际执行机构行程及结束位置
- 行程时间
- 死区大小

操作期间将不断地确定故障消息次数、阀门动作方向更改次数和行程总次数，并每隔 15 分钟保存一次。通过 SIMATIC PDM 和 AMS 等通信软件记录和读取这些参数，将旧值与当前值比较，可以判断阀门的磨损程度。这是通过诊断功能实现的。

3.4 操作模式

3.4.1 适用于单作用或双作用执行机构的电路框图



- ① 带有微型控制器和输入电路的基本电子设备
- ② 带有显示屏和按钮的控制板
- ③ 单作用或双作用气动模块
- ④ Analog Output Module (AOM) (对于定位器)
- ⑤ Digital I/O Module (DIO) (对于 3 个数字量输出和 1 个数字量输入)
- ⑥ Inductive Limit Switches (ILS)
- ⑦ Mechanic Limit Switches (MLS)
- ⑧ 弹簧型气动执行机构 (单作用)
- ⑨ 气动执行机构 (双作用)
- ⑩ 压力传感器模块
- ⑪ 压力计模块

图 3-10 智能电气定位器的电路框图，功能图

说明**Digital I/O Module (DIO)、Inductive Limit Switches (ILS) 和 Mechanic Limit Switches (MLS)**

Digital I/O Module (DIO)^⑤、Inductive Limit Switches (ILS)^⑥ 和 Mechanic Limit Switches (MLS)^⑦ 仅可交替使用。

3.4.2 HART 功能的操作模式

说明**操作优先级/电源故障**

- 定位器操作的优先级高于 HART 通信器规范。
 - 定位器辅助电源发生故障也会中断通信。
-

功能

定位器还具有内置 HART 功能。HART 协议允许您使用 HART 通信器、PC 或程序装置与设备进行通信。可通过设备进行以下操作：

- 方便的组态
- 存储组态
- 调用诊断数据
- 显示在线测量值

在设定值为 4 到 20 mA 的现有信号线上出现频率调制时发生通信。

定位器将集成到以下参数分配工具中：

- HART 通信器
- PDM（过程设备管理器）
- AMS（资产管理系统）

3.4.3 HART 系统组态

概述

定位器可用于多种系统组态：

- 独立使用，通过所需辅助电源供电，与补充设备（手持式）等进行通信
- 用作一个组件来构成复杂的系统环境，例如，SIMATIC S7

系统通信

通信使用以下各项通过 HART 协议进行：

- HART 通信器（负载 230 ... 1100 Ω ）
- 具有 HART 调制解调器的 PC。可在该 PC 上安装适用的软件，例如，SIMATIC PDM（负载 230 ... 500 Ω ）
- 通过 HART 协议通信的控制系统，例如，SIMATIC PCS7

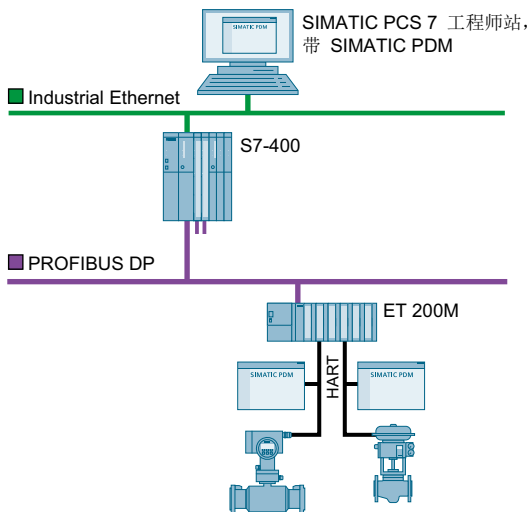


图 3-11 典型系统组态

3.4.4 SIMATIC PDM

SIMATIC PDM 为软件包，可用于对此设备和其它过程设备进行组态、参数分配、调试、诊断和维护。

SIMATIC PDM 可简单监视过程值、报警和设备状态信息。

SIMATIC PDM 可对过程设备数据执行以下操作：

- 显示
- 设置
- 修改
- 保存
- 诊断
- 检查合理性
- 管理
- 模拟

有关 SIMATIC PDM 的更多信息，请参见 www.siemens.com/simatic-pdm (www.siemens.com/simatic-pdm)。

参见

HART 变量分配概述 (页 199)

3.4 操作模式

安装/固定

4.1 基本安全说明

警告

气动执行机构具有较高的操作压力

由于气动执行机构具有较高的操作压力，操作控制阀时有受伤的风险。

- 请遵守气动执行机构的相应安全说明。

警告

保护盖密封件可能损坏

如果盖板垫圈未正确放置在基板的槽中，那么安装并拧紧盖板时可能会损坏盖板垫圈。

- 因此，请确保盖板垫圈放置正确。

警告

超过最大可允许工作压力

受伤或中毒风险。

最大可允许工作压力取决于设备型号、压力限制和温度额定值。如果超过工作压力，可能损坏设备。可能会释放热的、有毒的、腐蚀性过程介质。

确保不超过设备的最大可允许工作压力。请参见铭牌和/或技术数据 (页 259) 上的信息。

警告

铭牌的静电荷

设备上使用的铭牌可达到 5 pF 的充电容量。

- 使设备和电缆远离强电磁场。


小心


不适合的压缩空气

设备损坏。通常只能使用清洁干燥的压缩空气操作定位器。

- 使用惯用的脱水器和过滤器。极端情况下，还需要额外的干燥器。
- 在低温环境下操作定位器时尤其需要使用干燥器。

4.1 基本安全说明

 小心
使用控制阀之前以及连接定位器时需遵循以下说明
受伤危险。
<ul style="list-style-type: none">• 使用控制阀之前，必须移动执行机构和控制阀，使其处于完全无压状态。请按如下步骤操作：<ul style="list-style-type: none">- 为执行机构室减压。- 切断供应压力 PZ。- 固定过程阀。• 确保执行机构已进入无压状态。• 如果切断定位器的供应压力 PZ，则需要等待一段时间后才能达到无压位置。• 安装时，应严格遵循以下顺序，以避免人员受伤或对定位器/安装套件造成机械损伤：<ul style="list-style-type: none">- 安装定位器。- 电气连接。- 连接供应压力 PZ。- 调试定位器。

 警告
机械冲击能
为了保证外壳的防护等级 (IP66)，应保护具有下列外壳型号的定位器，使其免受机械冲击能的影响：
<ul style="list-style-type: none">• 6DR5..3；不大于 2 焦耳• 6DR5..0；不大于 1 焦耳• 带监视窗口的 6DR5..1；不大于 1 焦耳

注意
NPT 螺纹压盖的拧紧扭矩
设备损坏。不得超过电缆压盖的最大扭矩。
<ul style="list-style-type: none">• 为避免损坏设备，在使用螺钉将 NPT 压盖安装到 NPT 适配器的过程中，NPT 适配器必须保持固定。关于扭矩值，请参见章节“技术规范 > 结构 (页 261)”。

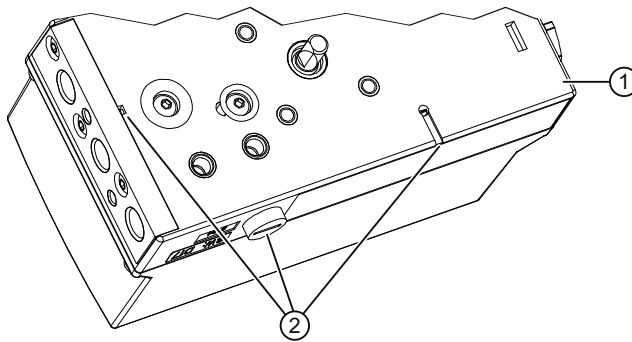
4.1.1 正确安装

注意

排气出口冷冻

使用 6DR5..0/1/2/3 类型设备时，排气出口 ② 可能冻结。设备功能会受损。

- 请**不要**安装基座 ① 朝上的定位器。



① 基板

② 排气出口

图 4-1 排气出口，基座

注意

错误安装

错误安装可能会损坏、毁坏设备或令设备功能受损。

- 安装前，请确保设备无明显损坏。
- 请确保过程连接器干净整洁，并使用适用的垫圈和接头。
- 使用适用的工具安装设备。请参见技术数据 (页 259) 中的信息。

4.2 安装到直行程执行机构

要求

提供用于符合 IEC 60534 的标准安装和集成安装的直行程机构。使用简化的执行机构安装套件 6DR4004-8VK 进行集成安装。集成式安装不适用于隔爆不锈钢外壳 (6DR5..6)。

4.2 安装到直行程执行机构

本部分介绍如何根据 IEC 60534 将定位器连接到直行程执行机构。根据行程高度，您将需要以下安装套件：

- 3 到 35 mm 安装套件 6DR4004-8V
- 35 到 130 mm 安装套件 6DR4004-8V 及附加 6DR4004-8L

参见

结构 (页 261)

步骤

“直行程执行机构 IEC 60534 (3 到 35 mm)” 安装套件 6DR4004-8V 和 6DR4004-8L			
序号 ^{*)}	数量	名称	注意
①	1	NAMUR 安装支架 IEC 60534	安装翼片、柱或平面的标准连接点
②	1	U 型卡件	通过传动销引导滑轮并旋转杆臂。
③	2	夹片	在执行机构轴上安装 U 型卡件
④	1	传动销	在杆 ⑥ 上安装滑轮 ⑤
⑤	1	滑轮	在杆 ⑥ 上安装传动销 ④
⑥	1	杆	适用的行程范围为 3 mm 到 35 mm 如果行程范围在 35 mm 到 130 mm 之间，还需要杆 6DR4004-8L (未包括在订货范围内)。
⑦	2	U 型螺栓	仅适用于带柱的执行机构
⑧	4	六角螺栓	M8x20 DIN 933-A2
⑨	2	六角螺栓	M8x16 DIN 933-A2
⑩	6	弹簧锁紧垫圈	A8 - DIN 127-A2
⑪	6	垫圈	B8.4 - DIN 125-A2
⑫	2	垫圈	B6.4 - DIN 125-A2
⑬	1	弹簧	VD-115E 0.70 x 11.3 x 32.7 x 3.5
⑭	1	弹簧锁紧垫圈	A6 - DIN 137A-A2
⑮	1	锁紧垫圈	3.2 - DIN 6799-A2
⑯	3	弹簧锁紧垫圈	A6 - DIN 127-A2
⑰	3	内六角圆柱头螺钉	M6x25 DIN 7984-A2
⑱	1	六角螺母	M6 - DIN 934-A4

“直行程执行机构 IEC 60534（3 到 35 mm）” 安装套件 6DR4004-8V 和 6DR4004-8L			
序号 ^{*)}	数量	名称	注意
⑰	1	方螺母	M6 - DIN 557-A4
⑳	4	六角螺母	M8 - DIN 934-A4

^{*)} 序号引用以下安装步骤的描述图片。

1. 在执行机构轴上安装夹片 ③。
2. 将 U 型卡件 ② 滑入夹片 ③ 的凹槽。

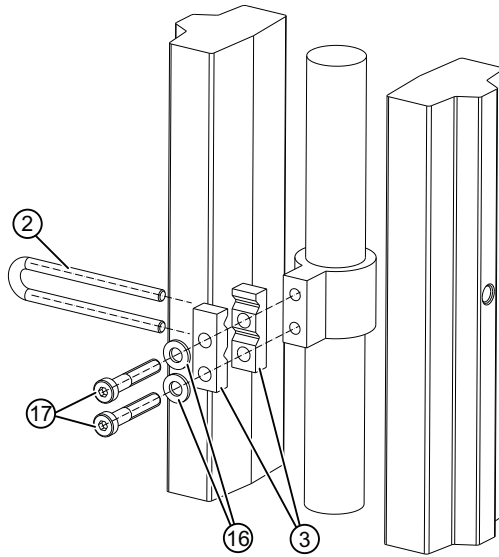


图 4-2 U 型卡件

3. 拧紧螺丝 ⑰，但应确保 U 型卡件 ② 仍可以移动。

4.2 安装到直行程执行机构

4. 如果使用短杆，则已预先安装传动销。如果使用长杆 6DR4004-8L，则用现有部件将传动销④紧固到长杆上。

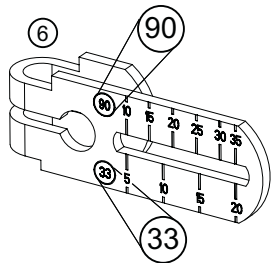


图 4-3 短杆

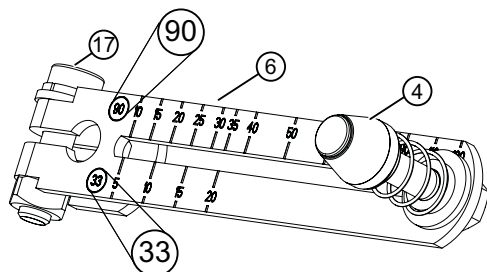


图 4-4 长杆 6DR4004-8L，带已安装的传动销④和圆柱头螺钉⑰

5. 设置行程值。根据执行机构铭牌上规定的行程值进行设置。将传动销④的销中心线置于相应的刻度值处。如果杆量程上的值与执行机构的行程值均不匹配，则选择下一个更高量程中的值。
对于 ≥ 25 mm 行程，选择刻度 (90)。对于 < 25 mm 行程，选择刻度 (33)。
6. 将传动比选择器 (页 50) 设置为所选刻度值。
7. 如果需要初始化之后的执行机构行程值 (单位 mm)：确保组态的行程值与参数“3.YWAY”中的值匹配。
8. 将预先安装的杆⑥向上推至定位器轴上的限位挡块。使用内六角圆柱头螺丝⑰固定杆⑥。

9. 在定位器的背板安装安装支架①。为此，需要使用2个六角螺栓⑨、2个弹簧锁紧垫圈⑩和2个平垫圈⑪。

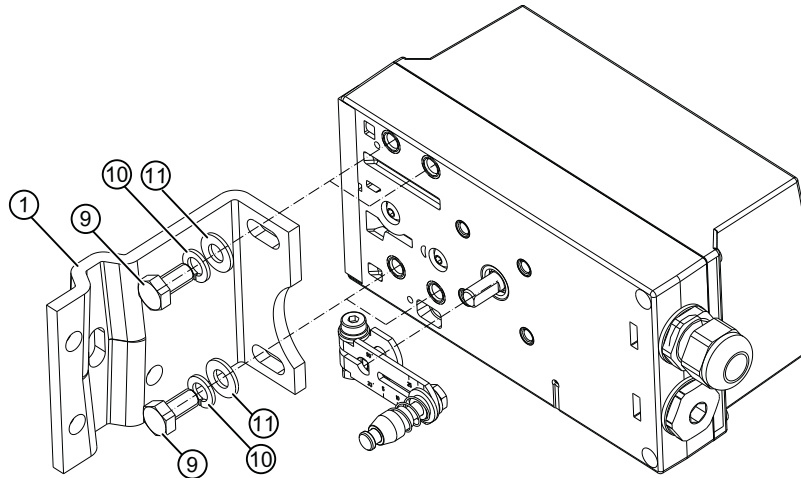


图 4-5 使用安装支架进行的安装

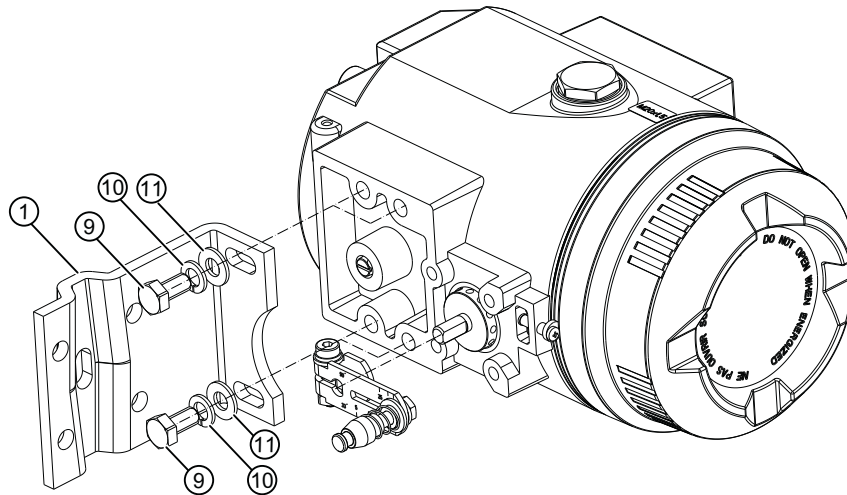


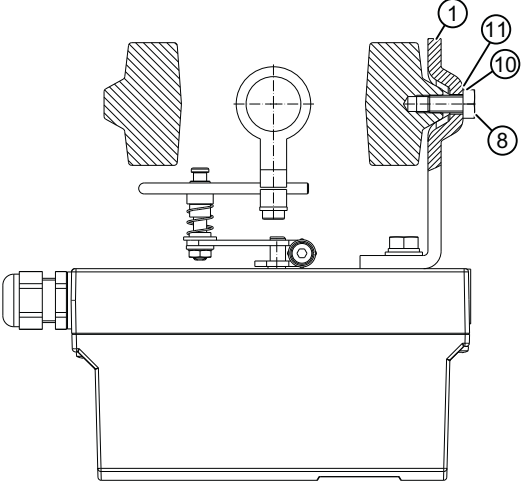
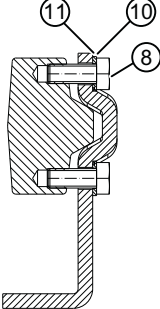
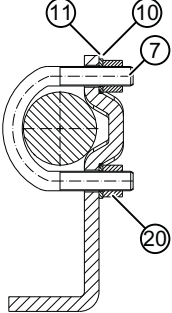
图 4-6 对于隔爆外壳，使用安装支架进行的安装

10. 选择孔行。孔行的选择取决于执行机构的夹钳宽度。选择一排孔，使传动销④与U型卡件②在轴附近啮合。
11. 将定位器和紧固支架固定到执行机构上。确保执行机构整个行程范围的传动销④卡入到U型卡件②内。确保传动销④不会接触到夹片③。

4.2 安装到直行程执行机构

12. 紧固 U 型卡件 ②:

13. 将定位器紧固到夹钳上。使用适合相应执行机构的安装部件。

执行机构类型	需要的安装组件	
带壁夹的执行机构	<ul style="list-style-type: none"> • 六角螺栓 ⑧ • 垫圈 ⑪ • 弹簧锁紧垫圈 ⑩ 	
平表面执行机构	<ul style="list-style-type: none"> • 四个六角螺栓 ⑧ • 垫圈 ⑪ • 弹簧锁紧垫圈 ⑩ 	
带圆柱的执行机构	<ul style="list-style-type: none"> • 两个 U 型螺栓 ⑦ • 四个六角螺母 ⑳ • 垫圈 ⑪ • 弹簧锁紧垫圈 ⑩ 	

说明

定位器的高度调整

将定位器紧固到夹钳上时，下列准则适用于其高度调整：

1. 设置定位器的高度，使水平杆的位置靠近行程中心。
2. 通过执行机构的杆刻度尺自己定向。
3. 如果不能对称安装，必须始终确保水平杆的位置在行程范围内。

4.3 安装到角行程执行机构

要求

需要执行机构特定的 VDI/VDE 3845 底座，才能将定位器安装在角行程执行机构上。由于采用隔爆不锈钢外壳 6DR5..6 的版本较重，因此应选择特别稳定的安装支架。

步骤

“角行程执行机构”安装套件 6DR4004-8D			
序号 *)	数量	名称	注意
①	1	耦合轮	安装在定位器轴上
②	1	传动销	安装在执行机构轴上
③	1	多块板	显示位置，由量程 ⑤ 和指针标志 ⑥ 组成
④	8	量程	不同刻度
⑤	2	指针标志	刻度参考点
⑥		安装控制台	执行机构特定，VDI/VDE 3845
⑦	4	六角螺栓	M6x12 DIN 933，有关扭矩的信息请参见“技术规范中的结构(页 261)”一节
⑧	4	锁紧垫圈	S6
⑨	1	内六角圆柱头螺钉	M6x16 DIN 84
⑩	1	垫圈	6.4 DIN 125
⑪	1	六角凹头螺钉	适用于耦合轮
	1	机工扳手	适用于六角凹头螺丝 ⑪

*) 序列号引用以下步骤的描述图片。

4.3 安装到角行程执行机构

1. 将执行机构特定的 VDI/VDE 3845 底座 ⑥ 放置在定位器背板上。使用六角螺栓 ⑦ 和锁定垫圈 ⑧ 紧固底座。
2. 将耦合轮 ① 或不锈钢联轴器向上推至定位器轴上的限位挡块。然后将耦合轮或不锈钢联轴器缩回约 1 mm。使用提供的机工扳手拧紧六角凹头螺钉 ⑪。最大紧固扭矩 = 1 Nm。如果使用不锈钢联轴器，请忽略下一步骤。

说明

耦合轮

可以使用不锈钢联轴器（订货号 TGX:16300-1556）来代替聚碳酸酯耦合轮 ①。

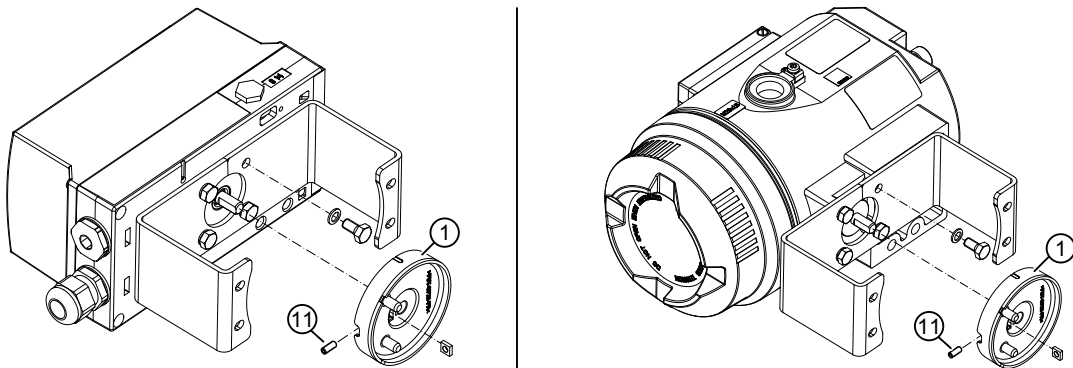


图 4-7 左侧：耦合轮，右侧：耦合轮，隔爆外壳

3. 将传动销 ② 置于执行机构轴上。使用内六角圆柱头螺钉 ⑨ 和垫圈 ⑩ 紧固传动销 ②。

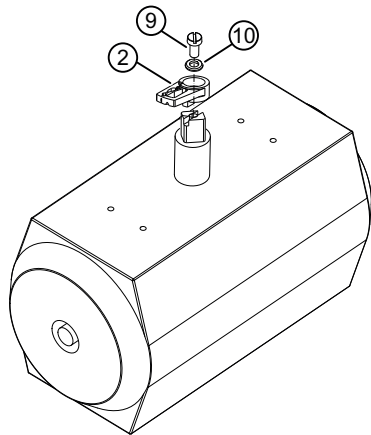


图 4-8 传动销

4. 将定位器和底座小心地放在执行机构上。进行此步操作时，耦合轮①的两个销⑫的其中之一必须恰当地安装在传动销②中。

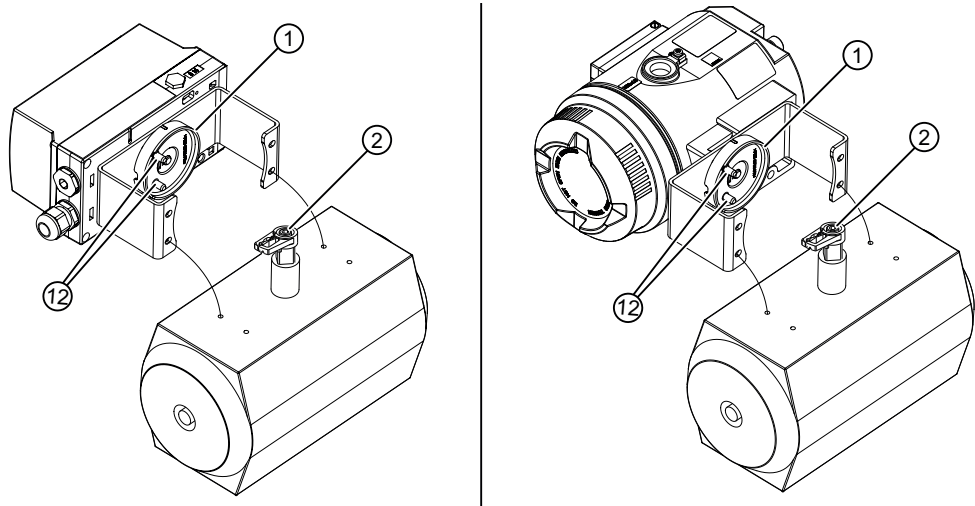


图 4-9 左侧：底座方向；右侧：底座方向，隔爆外壳

5. 当使用不锈钢联轴器时（订货号 TGX:16300-1556）：将定位器和底座小心地放在执行机构上。将不锈钢联轴器置于执行机构的定位器轴的探出部分。
6. 对齐定位器与底座，直到其位于执行机构中央。
7. 用底座固定定位器。
8. 初始化定位器。
9. 调试后，驱动定位器至结束位置。
10. 将带有旋转方向或旋转范围的刻度尺④贴在耦合轮①上。带刻度尺的贴纸是自粘的。

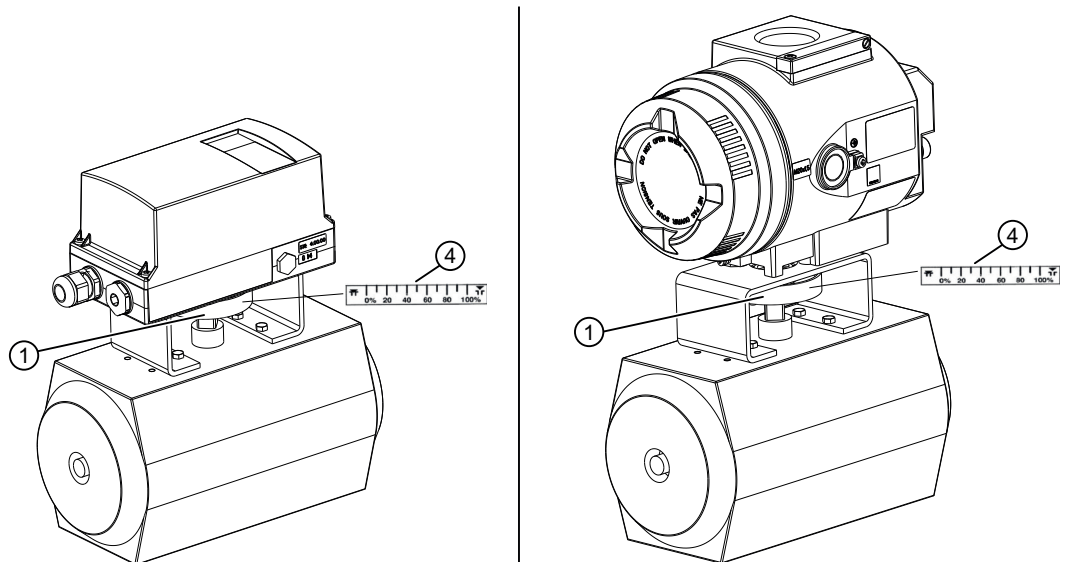
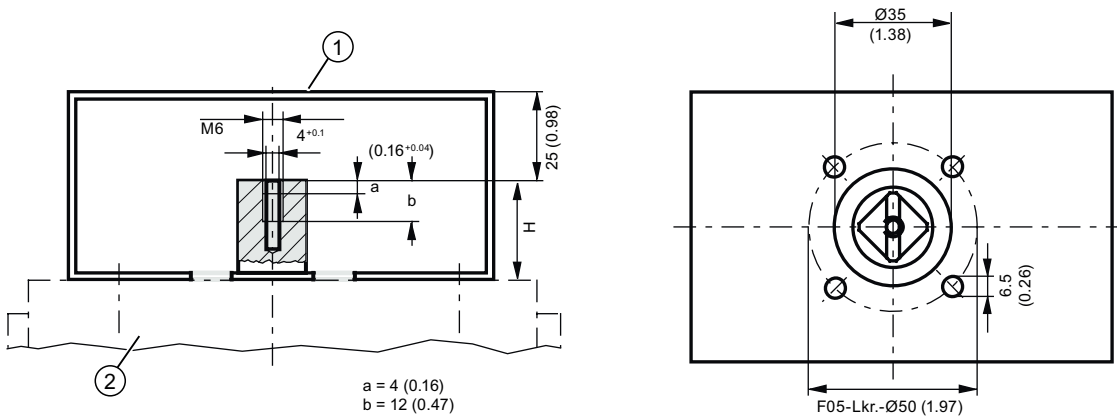


图 4-10 左侧：带刻度的不干胶标签；右侧：带刻度的不干胶标签，隔爆外壳

4.4 设置和锁定传动比



H = 轴端的高度

- ① 底座上定位器的固定等级
- ② 角行程执行机构

图 4-11 符合 VDI/VDE 3845 的底座尺寸（取决于执行机构）

参见

准备用于调试的角行程执行机构 (页 127)

4.4 设置和锁定传动比

简介

定位器配有摩擦离合器和传动比选择器。因此，定位器可用在机械结构不同的各种角行程和直行程执行机构上。

- 还可使用传动比选择器将定位器调整为小行程或大行程。
- 然后，可使用摩擦离合器调整工作区域。

过大的加速力会对可承受强机械负载（例如分离阀、剧烈震动或振动阀以及“蒸汽冲击”的情况）的控制阀造成影响。这些力可能远大于指定的数据。极端情况下，可能会导致传动比发生移动。在这些情况下，可通过齿轮固定来锁定传动比选择器。

定位器安装完成并完全可操作后，按照“设置摩擦离合器(页 118)”一章中的说明设置摩擦离合器。

注意**旋转移动和角行程移动的错误重合**

传动比选择器和齿轮锁的设置不同可能导致位置检测滞后。位置检测的滞后可能造成较高级别控制回路的控制响应不稳定。

- 确保传动比选择器 ⑤ 和齿轮锁 ① 设为相同值，为 33° 或 90°。

说明**使用外部 NCS 传感器/内部 NCS 模块**

如果使用附件“用于非接触式位置检测的 NCS 传感器”或内置的内部 NCS 模块，则**无需**采取此部分所述的锁定和固定措施。

要求

- 已安装定位器。
- 确定将传动比设为 33° 或 90°。

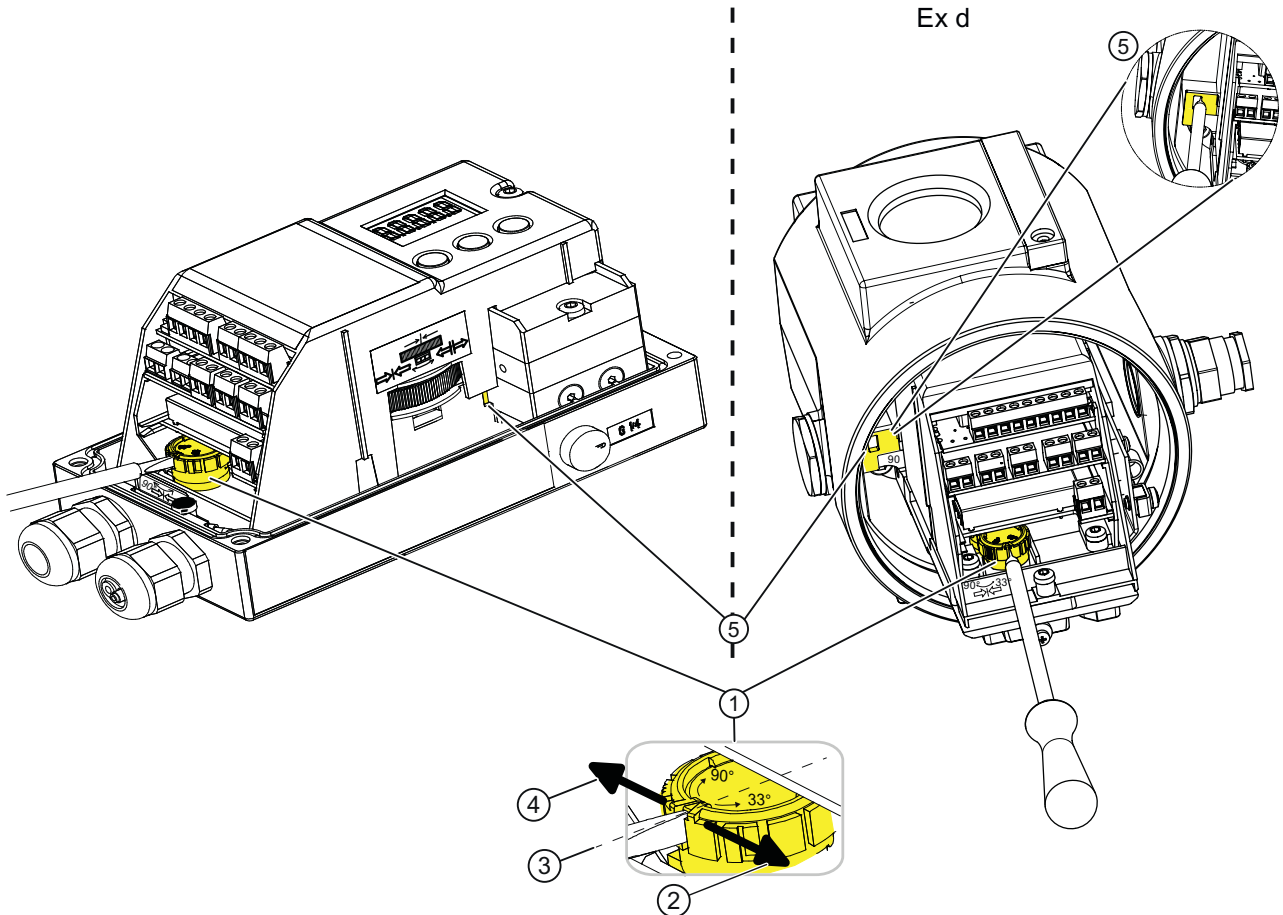
参见

调试(页 107)

4.4 设置和锁定传动比

步骤

在右图中，定位器显示在带开口盖板的隔爆外壳 Ex d 中。两种外壳版本的操作步骤相同。



- ① 齿轮锁轮（黄色）
- ② 将传动比锁定为 33°
- ③ 空档
- ④ 将传动比锁定为 90°
- ⑤ 传动比选择器（黄色）

图 4-12 锁定传动比

1. 确保齿轮锁轮 ① 在空档 ③ 处。空档介于 33° 和 90° 之间。传动比选择器 ⑤ 的设置仅能在齿轮锁 ① 处于空档 ③ 时有效更改。
2. 确保传动比选择器 ⑤ 与齿轮锁 ① 设为相同值，为 33° 或 90°。
3. 旋转齿轮锁轮 ①，直到齿轮锁 ① 明显锁定。使用大约 4 mm 宽的标准螺丝刀。向右旋转，将传动比锁定在 33° ②。向左旋转，将传动比锁定在 90° ④。

已设置并锁定传动比 ②。


参见

打开带“隔爆外壳”的设备类型 (页 57)

调试 (页 107)

4.5 安装选件模块

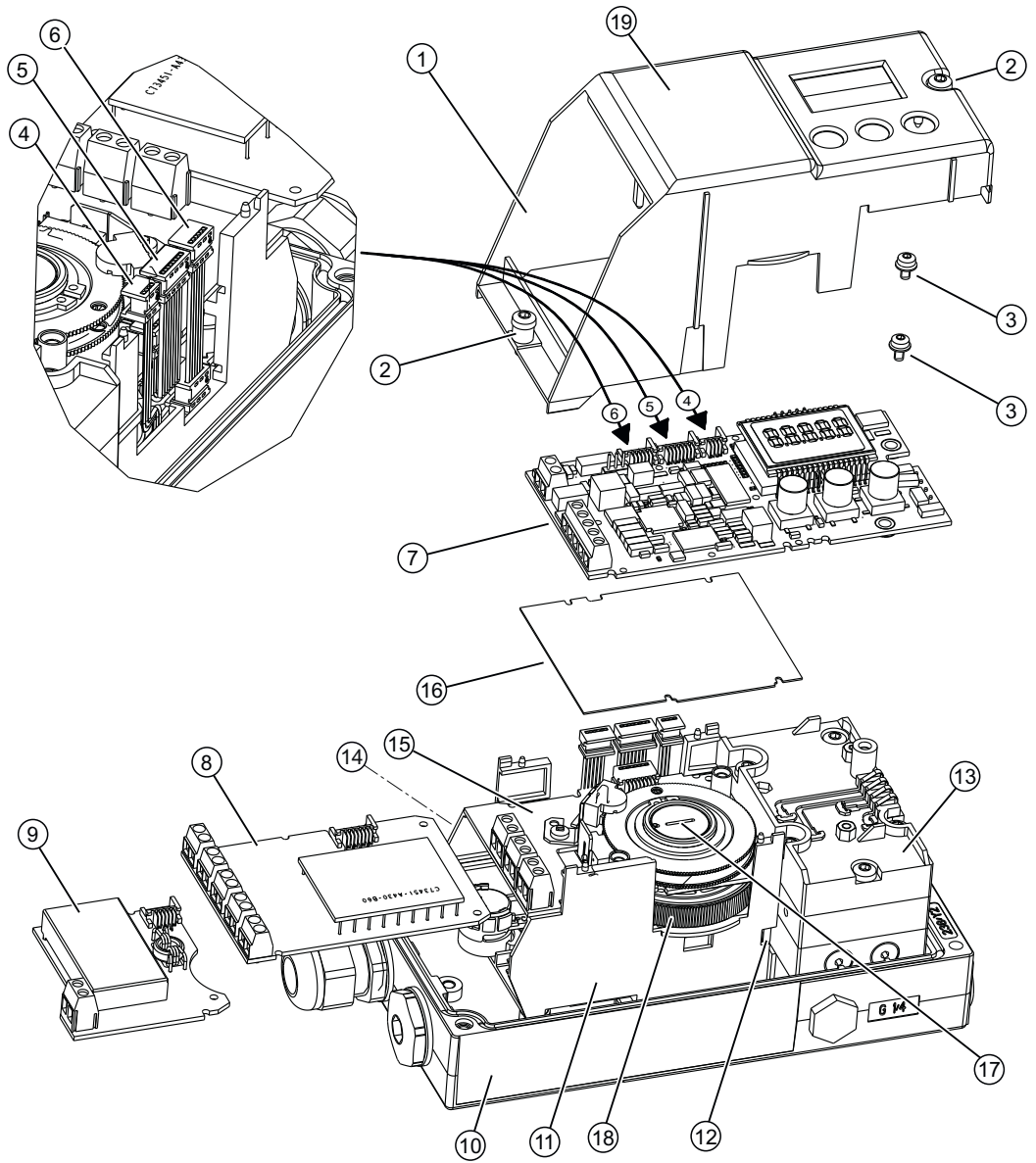
4.5.1 有关安装选件模块的常规信息

 警告
在危险区使用 爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 只能使用经认证可在预期危险区中使用且具有相应标记的设备。• 请勿使用曾经在危险区规定的条件之外运行的设备。如果曾经在危险区规定的条件之外使用该设备，则无法识别铭牌上的所有 Ex 标记。

4.5 安装选件模块

4.5.1.1 打开标准和本质安全版本

总览画面



- ① 模块盖板
- ② 模块盖板固定螺钉
- ③ 电路板固定螺钉
- ④ 用于已安装电位计或 Analog Input Module (AIM) 的带状电缆/连接器
- ⑤
- ⑥
- ⑦
- ⑧ 端子排
- ⑨ 连接器
- ⑩
- ⑪ 适配器
- ⑫ 传动比选择器
- ⑬ 气动块
- ⑭ 铭牌对侧的警告标签
- ⑮
- ⑯
- ⑰ 铭牌
- ⑱

- | | |
|--|--|
| ⑤ 用于 Digital I/O Module (DIO)、Inductive Limit Switches (ILS) 或 Mechanic Limit Switches (MLS) 的带状电缆/连接器 | ⑮ Inductive Limit Switches (ILS) 或 Mechanic Limit Switches (MLS) |
| ⑥ 用于 Analog Output Module (AOM) 的带状电缆/连接器 | ⑯ 绝缘盖板，黄色 |
| ⑦ 电路板 | ⑰ 特制螺钉 |
| ⑧ Digital I/O Module (DIO) | ⑱ 摩擦离合器调节轮 |
| ⑨ Analog Output Module (AOM) | ⑲ 模块盖板上的接线图 |
| ⑩ 铭牌 | |

图 4-13 在标准和本质安全版本中安装可选模块

操作步骤：打开定位器

1. 旋松外壳保护盖的四个固定螺钉。卸下外壳保护盖。
2. 断开电源线连接或断电。
3. 断开设备的所有其它电气连接。
4. 旋松模块盖板 ① 的两个固定螺钉 ②。
5. 取下模块盖板 ①。

如果要安装选件模块，请按照相应选件模块的说明操作。取下 Inductive Limit Switches (ILS)、Mechanic Limit Switches (MLS)、内部 NCS 模块和 Analog Input Module (AIM) 的电路板。

如果要更换电路板、气动块或压力传感器模块，请按照“保养和维护 (页 207)”下相应章节的说明进行操作。

4.5.1.2 关闭标准和本质安全版本**操作步骤：关闭定位器**

1. 开始装配。置于模块盖板 ① 上。确保带状电缆未压紧。
2. 逆时针转动固定螺钉 ② 直到其螺距已明显处于接合状态。
3. 将两个固定螺钉 ② 小心地顺时针拧紧。
模块盖板为可选模块提供机械保护和锁定。

说明**过早磨损**

模块盖板使用**自攻螺钉**固定，一个用于基板，一个用于气动模块。

- 为避免基板和气动块过早磨损，请按此处所述步骤操作。

4.5 安装选件模块


4. 连接电源线或通电。
5. 盖上外壳保护盖。
6. 拧紧外壳保护盖的固定螺钉。

参见

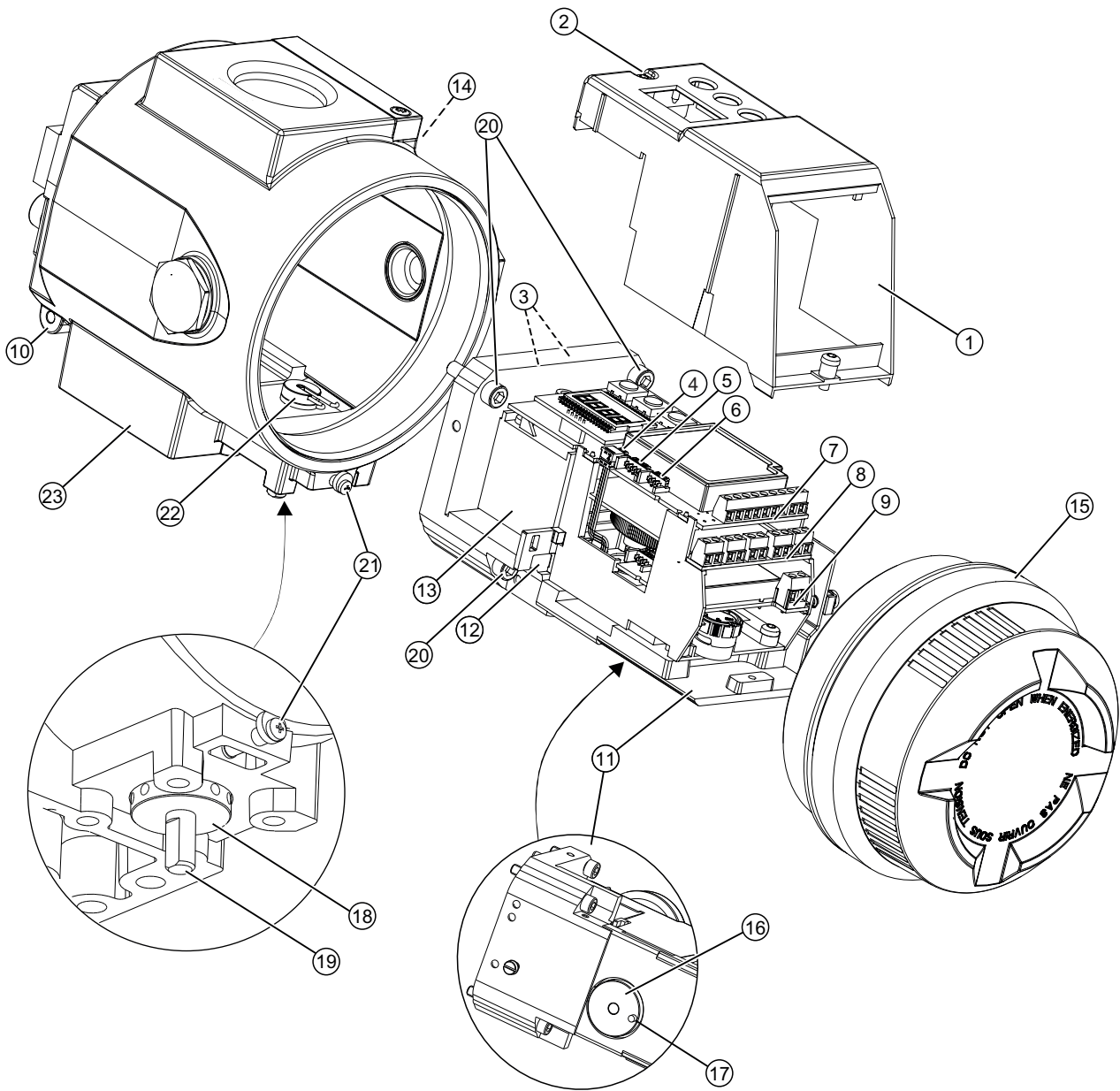
打开标准和本质安全版本 (页 54)

4.5.1.3 打开带“隔爆外壳”的设备类型

总览画面

 危险
爆炸风险
在潜在危险区使用辅助电源为定位器供电之前，确保满足以下条件：
<ul style="list-style-type: none">• 安装电子单元已经过认证。• 定位器的外壳已经关闭。• 电子元件连接的管口必须关闭。仅使用经过 Ex d 认证的电缆引入装置或密封塞。• 如果使用“导管系统”，必须安装点火圈。点火圈距定位器外壳的最大距离为 46 cm（18 英寸）。

4.5 安装选件模块



- | | |
|--|-------------|
| ① 模块盖板 | ⑬ 气动块 |
| ② 模块盖板固定螺钉 | ⑭ 铭牌对侧的警告标签 |
| ③ 电路板固定螺钉 | ⑮ 螺帽 |
| ④ 用于已安装电位计或 Position Transmitter 的带状电缆/连接器 | ⑯ 带销的反馈杆支架 |
| ⑤ 用于 Digital I/O Module (DIO)、Inductive Limit Switches (ILS) 或 Mechanic Limit Switches (MLS) 的带状电缆/连接器 | ⑰ 销（反馈杆支架） |

- | | |
|---|--------------|
| ⑥ 用于 Analog Output Module (AOM) 的带状电缆/连接器 | ⑱ 外部摩擦离合器调节轮 |
| ⑦ 电路板 | ⑲ 反馈轴 |
| ⑧ Digital I/O Module (DIO) | ⑳ 适配器固定螺钉 |
| ⑨ Analog Output Module (AOM) | ㉑ 安全锁扣 |
| ⑩ 铭牌 | ㉒ 夹片 |
| ⑪ 适配器 | ㉓ 外壳 |
| ⑫ 传动比选择器 | |

图 4-14 在“隔爆外壳”版本中安装可选模块

操作步骤：打开定位器

1. 断开电源线连接或断电。
2. 打开安全锁扣 ㉑。
3. 拧下螺帽 ⑮。
4. 从执行机构上完全卸下定位器。
5. 在定位器上旋转反馈轴 ⑲，直到适配器 ⑪ 下方的销（反馈杆支架）⑰ 在拆卸方向出现。若观察适配器下方的外壳，可查看销的位置。
6. 拧出适配器 ⑪ 的四个固定螺钉 ⑳。
7. 小心地将适配器 ⑪ 从外壳 ㉓ 上彻底卸下。
定位器带一个夹片 ㉒ 和一个销（反馈杆支架）⑰，它们互锁并保证位置反馈无反向间隙。为了保证位置反馈无反向间隙，应小心地卸下适配器 ⑪。

注意

○ 形环移位

在适配器 ⑪ 和外壳 ㉓ 之间有数个 ○ 形环。这些 ○ 形环在拆卸时可能会脱落。

- 小心地卸下适配器。确保拆卸期间 ○ 形环不会丢失。

8. 旋松模块盖板 ① 的两个固定螺钉 ②。
9. 取下模块盖板 ①。

如果要安装选件模块，请按照相应选件模块的说明操作。取下带有内部 NCS 模块的电路板。

如果要更换电路板或气动块，请按照“保养和维护 (页 207)”下相应章节的说明进行操作。

参见

内部 NCS 模块 (iNCS) 6DR4004-5L/-5LE (页 70)

4.5 安装选件模块

4.5.1.4 关闭带“隔爆外壳”的设备类型

操作步骤：关闭定位器

1. 现在开始装配。置于模块盖板 ① 上。确保带状电缆未压紧。
2. 逆时针转动固定螺钉 ② 直到其螺距已明显处于接合状态。将两个固定螺钉 ② 小心地顺时针拧紧。
模块盖板为可选模块提供机械保护和锁定。

说明

过早磨损

模块盖板通过一个**自攻螺钉**固定在气动模块上。

- 为避免气动块过早磨损，请按此处所述步骤操作。

-
3. 将适配器插入外壳前，检查 O 形环的位置是否正确。
 - 外壳由铝制成，O 形环位于外壳内部，适配器背面。
 - 外壳由不锈钢制成，O 形环位于适配器背面。
 4. 确保外壳中没有干扰装配的松动物件。
 5. 将适配器 ⑪ 完全推入外壳 ⑬ 中。
定位器带一个夹片 ⑫ 和一个销（反馈杆支架）⑰，它们互锁并保证位置反馈无反向间隙。为了保证位置反馈无反向间隙，应将适配器 ⑪ 小心插入外壳中。
 6. 拧入适配器 ⑪ 的四个固定螺钉 ⑱。拧紧螺钉。
仔细检查反馈轴 ⑲ 是否能平滑旋转 360°。如果感觉到有阻力，**切勿**继续旋转，而是将反馈轴 ⑲ 转回到拆卸点。
 7. 将定位器安装到执行机构上。
 8. 拧下螺帽 ⑮。
 9. 关闭安全锁扣 ⑳。
 10. 连接电源线或通电。

4.5.2 Digital I/O Module (DIO) 6DR4004-6A / -8A

功能

Digital I/O Module (DIO) 通过三个数字量输出触发故障消息和报警。

- 如果未发生报警，则数字量输出导通（未触发）。
- 如果发生报警，则数字输出将被禁用（已触发）。
- 设置下列参数以激活、反转和组态报警和故障消息的输出：
 - “AFCT”- 报警功能
 - “A1”- 报警 1 响应阈值
 - “A2”- 报警 2 响应阈值
 - “FCT”- 故障消息输出功能
 - “TIM”- 监视时间
 - “LIM”- 响应阈值

除数字量输出之外，Digital I/O Module (DIO) 还具有数字量输入 DI2。根据所选参数的不同，该数字量输入可用于锁定执行机构或将其移至结束位置等。您可以使用“DI2”参数进行相应的设置。

设备特性

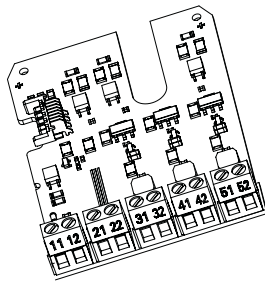


图 4-15 Digital I/O Module (DIO)，示意图

4.5 安装选件模块

Digital I/O Module (DIO) 具有下列功能:

- 提供两种版本
 - 防爆版本, 可与符合 EN 60947-5-6 的开关放大器连接
 - 非防爆版本, 可与最高 35 V 的电源连接。
- 3 个数字量输出。数字量输出与标准控制器电隔离, 彼此也电隔离。
- 数字量输入 DI2 具有 2 个输入。两个输入可以作为逻辑或 (OR) 组合使用。
 - 端子 11/12 上的数字量输入 DI1: 为电气隔离, 由有源信号触发。
 - 端子 21/22 上的数字量输入 DI2: 非电气隔离, 由无源常开触点触发。

操作步骤

1. 根据设备型号按照说明打开定位器:
 - 打开标准和本质安全版本 (页 54)
 - 打开带“隔爆外壳”的设备类型 (页 57)
2. 将 Digital I/O Module (DIO) 滑入电路板下方的适配器。确保向上滑至限位挡块处。
3. 将 Digital I/O Module (DIO) 连接到电路板。为此, 请使用提供的 8 针扁平带状电缆。
4. 根据设备型号按照说明关闭定位器:
 - 关闭标准和本质安全版本 (页 55)
 - 关闭带“隔爆外壳”的设备类型 (页 60)

4.5.3 Analog Output Module (AOM) 6DR4004-6J / -8J

功能

- Analog Output Module (AOM) 将适配器的当前位置指示为 4 mA 和 20 mA 之间的二线制信号。Analog Output Module (AOM) 与基本单元电隔离。
- 只有成功初始化后, 才能将当前位置指示为无源 mA 信号。
- 运行故障由 3.6 mA 的故障电流表示。

设备特性

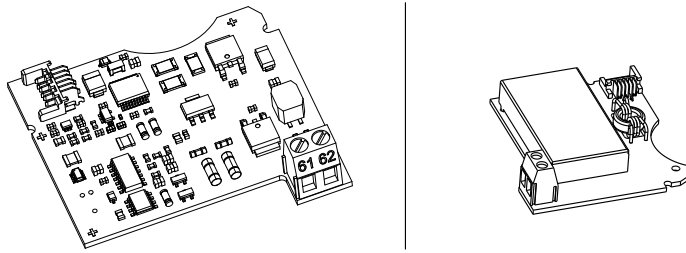


图 4-16 Analog Output Module (AOM) 6DR4004-6J (Ex) 和 6DR4004-8J (非 Ex)，示意图

Analog Output Module (AOM) 为:

- 单通道
- 与基本设备电隔离

要求

必须提供符合选件模块技术规范 (页 274) 的电源。

步骤

1. 根据设备型号按照说明打开定位器:
 - 打开标准和本质安全版本 (页 54)
 - 打开带“隔爆外壳”的设备类型 (页 57)
2. 将 Analog Output Module (AOM) 尽可能深地滑入适配器的下底板中。
3. 将 Analog Output Module (AOM) 连接到电路板。为此, 请使用提供的 6 针扁平带状电缆。
4. 根据设备型号按照说明关闭定位器:
 - 关闭标准和本质安全版本 (页 55)
 - 关闭带“隔爆外壳”的设备类型 (页 60)

4.5 安装选件模块

4.5.4 Inductive Limit Switches (ILS) 6DR4004 6G/-8G

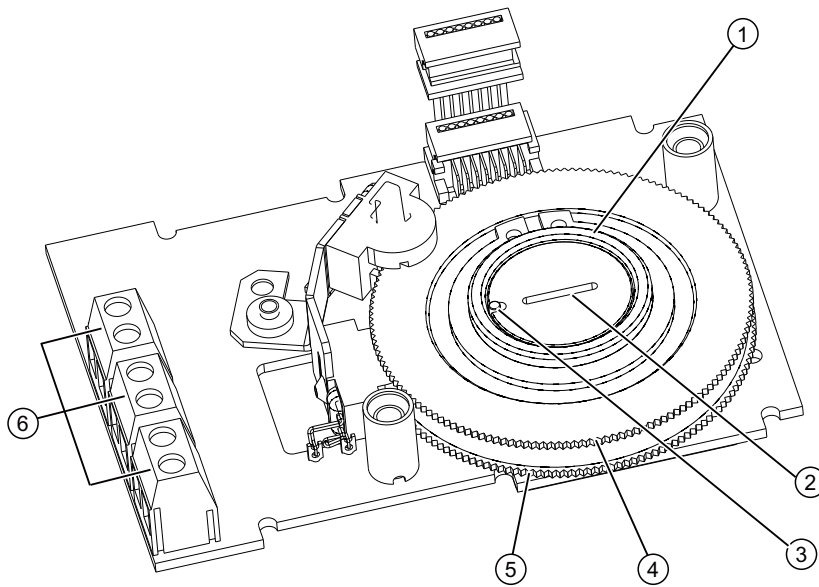
4.5.4.1 Inductive Limit Switches (ILS) - 工作模式和设备功能

功能

如果基本单元需要电气独立的限值消息，可以用带插槽式引发器的 Inductive Limit Switches (ILS) 代替 Digital I/O Module (DIO)。

- 数字量输出用于显示组故障消息。与 Digital I/O Module (DIO) 的功能类似。浮点型数字量输出可用作自动故障指示半导体输出。
- 其它两个数字量输出可用于发出限值 L1 和 L2 信号，这两个信号可以使用插槽式引发器进行机械调整。这两个数字量输出与其余电子单元电气隔离。

设备特性



- ① 驱动盘轴承
- ② 特制螺钉
- ③ 销
- ④ 限值 L1 的上驱动盘，端子 41/42
- ⑤ 限值 L2 的下驱动盘，端子 51/52
- ⑥ 数字量输出

图 4-17 Inductive Limit Switches (ILS)，示意图

Inductive Limit Switches (ILS) 有 3 个数字量输出 ⑥。

4.5.4.2 Inductive Limit Switches (ILS) 安装步骤

操作步骤

1. 按照“打开标准和本质安全版本 (页 54)”部分所述步骤打开定位器。
2. 从电路板上取下带状电缆。
3. 拧紧电路板的两个固定螺钉。卸下电路板。
4. 从顶部插入 Inductive Limit Switches (ILS)，一直插至适配器印刷电路板的上导轨处。
5. 将 Inductive Limit Switches (ILS) 滑入适配器的印刷电路板，距离右侧大约 3 mm 处。
6. 将特制螺钉 ② 穿过 Inductive Limit Switches (ILS)，穿入定位器轴。用 **2 Nm 的扭矩** 紧固特制螺钉 ②。

说明

驱动盘轴承中的销

将销 ③ 按入驱动盘轴承 ① 中。

1. 将销 ③ 与特制螺钉的凹槽对齐，然后再将特制螺钉的头 ② 插入驱动盘轴承 ①。
2. 同时旋转驱动盘轴承 ① 和特制螺钉 ②，使销 ③ 插入特制螺钉 ② 的凹槽中。

-
7. 需要一个用于盖住 Inductive Limit Switches (ILS) 的绝缘盖板（黄色）。该绝缘盖板随 Inductive Limit Switches (ILS) 一起提供。将绝缘盖板的一端置于适配器电路板接触面的下方。绝缘盖板的凹槽必须插入适配器的相应金属条中。要拧紧绝缘盖板，请将适配器壁稍微向外弯曲。
牢牢地按下另一端，直至绝缘盖板到达电路板接触面的下方。绝缘盖板的凹槽必须插入适配器的相应金属条中。
 8. 将电路板置于适配器的 4 个支架上。
 9. 拧紧电路板的两个固定螺钉。拧紧螺钉。
 10. 重新建立电路板和选件模块之间的所有电气连接。
 11. 将电路板与选件模块和电位计连接。使用相应的带状电缆。
 12. 盖上**提供的模块盖板**。确保带状电缆未压紧。

说明

模块盖板

切勿使用标准模块盖板。提供的模块盖板具有较大凹槽。

-
13. 从提供的标签集中选择标准型号模块盖板上可用的标签。按照标准版本的粘贴步骤将所选标签粘贴到安装的模块盖板上。
 14. 按照“关闭标准和本质安全版本 (页 55)”部分所述步骤关闭定位器。
 15. 按照“设置限值 (页 66)”部分所述设置限值 L1 和 L2。

4.5 安装选件模块

4.5.4.3 设置限值

操作步骤：确定插槽式引发器的开关状态

需要合适的显示设备才能确定开关状态。例如，使用 Pepperl + Fuchs 提供的 2 型/Ex 引发器测试仪。

1. 将显示设备连接到 Inductive Limit Switches (ILS) 的下列端子：
 - 41 和 42
 - 51 和 52
2. 读取插槽式引发器的开关状态

操作步骤：设置 L1 和 L2 限值

下文中的顺序号引用此部分中的上述图片。通过以下步骤来设置限值：

1. 将执行机构移动到第一个所需机械位置。
2. 手动调整上驱动盘 ④，直到端子 41 和 42 处的输出信号发生变化。操作步骤：
 - 将驱动盘 ④ 旋转到切换点之上，直到接触到下一个切换点。
3. 将执行机构移动到第二个所需机械位置。
4. 手动调整下驱动盘 ⑤，直到端子 51 和 52 处的输出信号发生变化。操作步骤：
 - 将驱动盘 ⑤ 旋转到切换点之上，直到接触到下一个切换点。

说明

调整驱动盘

驱动盘 ④ 和 ⑤ 的移动相对困难。这种设计可防止它们在运行期间意外移动。通过临时减少静摩擦可实现更简单和更精确的调整。

- 来回移动执行机构时要托住驱动盘 ④ 和 ⑤。
-

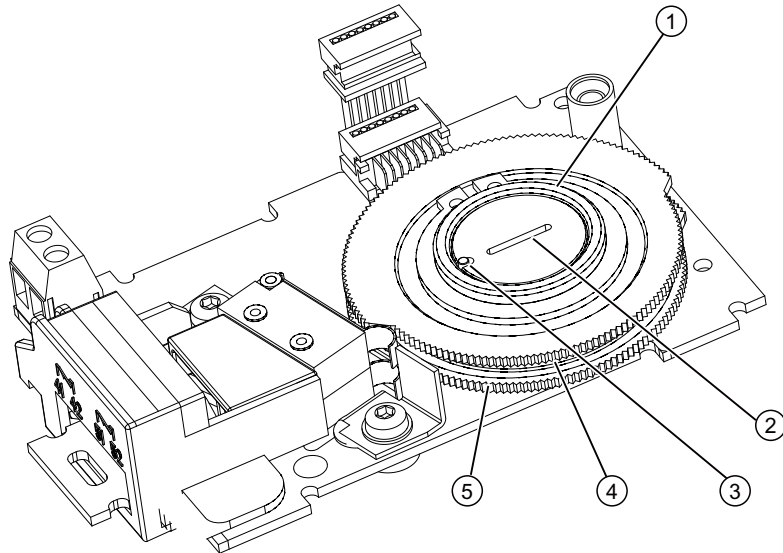
4.5.5 Mechanic Limit Switches (MLS) 6DR4004-6K/-8K

4.5.5.1 Mechanic Limit Switches (MLS) - 工作模式和设备功能

功能

Mechanic Limit Switches (MLS) 用于报告两个限值。这两个限值使用电开关触点报告。

设备特性



- | | |
|---------|------------------------|
| ① 驱动盘轴承 | ④ 限值 L1 的上驱动盘，端子 51/52 |
| ② 特制螺钉 | ⑤ 限值 L2 的下驱动盘，端子 41/42 |
| ③ 销 | |

图 4-18 Mechanic Limit Switches (MLS)，示意图

Mechanic Limit Switches (MLS) 包含：

- 一个数字量输出，用于显示组故障消息。与 Mechanic Limit Switches (MLS) 的设备特性相似。
- 两个开关，用于报告两个机械可调限值。这两个开关与其余电子装置电气隔离。

4.5.5.2 Mechanic Limit Switches (MLS) 安装步骤

操作步骤

1. 按照“打开标准和本质安全版本(页 54)”部分所述步骤打开定位器。
2. 从电路板上取下带状电缆。
3. 拧紧电路板的两个固定螺钉。卸下电路板。
4. 从顶部插入 Mechanic Limit Switches (MLS)，一直插至适配器印刷电路板的上导轨处。
5. 将 Mechanic Limit Switches (MLS) 滑入适配器的印刷电路板，距离右侧大约 3 mm 处。

4.5 安装选件模块

- 将特制螺钉 ② 穿过 Mechanic Limit Switches (MLS)，穿入定位器轴。用 **2 Nm 的扭矩** 紧固特制螺钉 ②。

说明

驱动盘轴承中的销

将销 ③ 按入驱动盘轴承 ① 中。

- 将销 ③ 与特制螺钉的凹槽对齐，然后再将特制螺钉的头 ② 插入驱动盘轴承 ①。
- 同时旋转驱动盘轴承 ① 和特制螺钉 ②，使销 ③ 插入特制螺钉 ② 的凹槽中。

- 需要一个用于盖住 Mechanic Limit Switches (MLS) 的绝缘盖板（黄色）。该绝缘盖板随 Mechanic Limit Switches (MLS) 一起提供。将绝缘盖板的一端置于适配器电路板接触面的下方。绝缘盖板的凹槽必须插入适配器的相应金属条中。要拧紧绝缘盖板，请将适配器壁稍微向外弯曲。
牢牢地按下另一端，直至绝缘盖板到达电路板接触面的下方。绝缘盖板的凹槽必须插入适配器的相应金属条中。
- 将电路板置于适配器的 4 个支架上。
- 拧紧电路板的两个固定螺钉。拧紧螺钉。
- 重新建立电路板和选件模块之间的所有电气连接。
- 将电路板与选件模块和电位计连接。使用相应的带状电缆。
- 盖上**提供的模块盖板**。确保带状电缆未压紧。

说明

模块盖板

切勿使用标准模块盖板。提供的模块盖板具有较大凹槽。

- 按照“关闭标准和本质安全版本 (页 55)”部分所述步骤关闭定位器。
- 按照“设置限值 (页 68)”部分所述设置限值 L1 和 L2。

4.5.5.3 设置限值

操作步骤：设置 L1 和 L2 限值

- 将执行机构移动到第一个所需机械位置。
- 手动调整上驱动盘 ④，直到端子 51 和 52 处的输出信号发生变化。操作步骤：
 - 将驱动盘旋转到切换点之上，直到接触到下一个切换点。

3. 将执行机构移动到第二个所需机械位置。
4. 手动调整下驱动盘 ⑤，直到端子 41 和 42 处的输出信号发生变化。操作步骤：
 - 将驱动盘旋转到切换点之上，直到接触到下一个切换点。

说明

调整驱动盘

驱动盘 ④ 和 ⑤ 的移动相对困难。这种设计可防止它们在运行期间意外移动。通过临时减少静摩擦可实现更简单和更精确的调整。

- 来回移动执行机构时要托住驱动盘 ④ 和 ⑤。
-

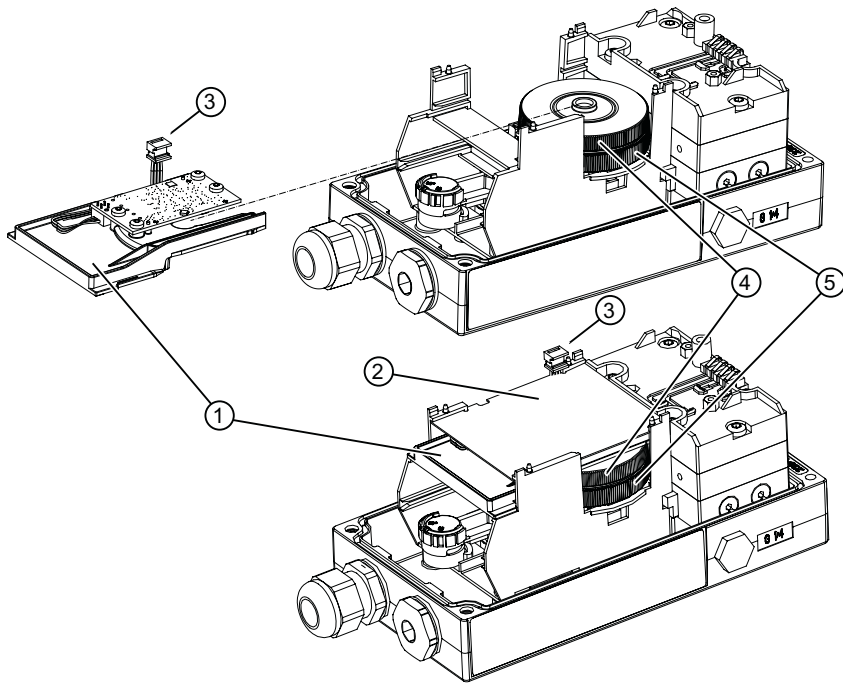
4.5 安装选件模块

4.5.6 内部 NCS 模块 (iNCS) 6DR4004-5L/-5LE

功能

无磨损的非接触式位置检测

设备特性



- ① 内部 NCS 模块 6DR4004-5L。
- ② 绝缘盖板，黄色
- ③ 内部 NCS 模块的带状电缆
- ④ 磁铁支架调节轮
- ⑤ 摩擦离合器调节轮（无功能）

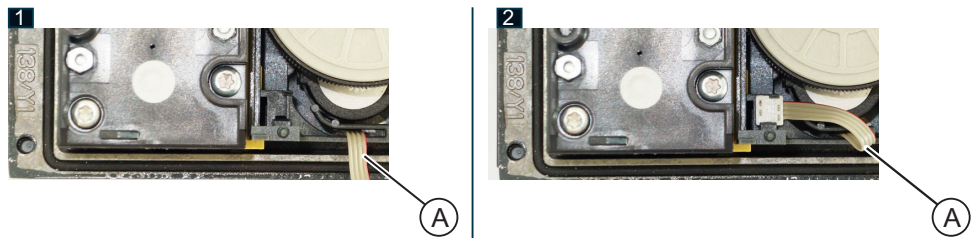
图 4-19 安装内部 NCS 模块示意图

要求

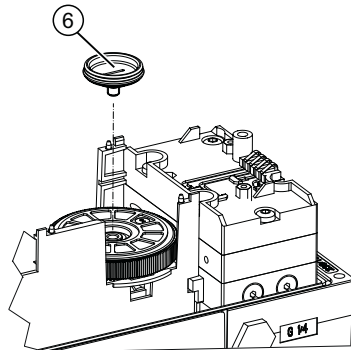
- 内部 NCS 模块 (iNCS) 所需适配器中的插槽未被占用。下列选项模块使用适配器中的相同插槽：
 - Digital I/O Module (DIO)
 - Inductive Limit Switches (ILS)
 - Mechanic Limit Switches (MLS)
 - 内部 NCS 模块
- 定位器已或即将通过定位器轴直接安装到阀门上。

操作步骤

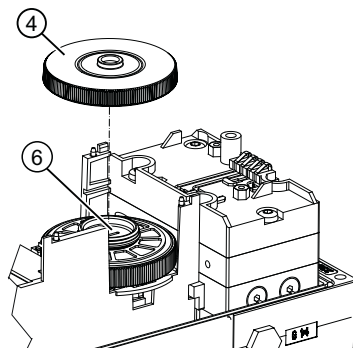
1. 根据设备型号按照说明打开定位器：
 - 打开标准和本质安全版本 (页 54)
 - 打开带“隔爆外壳”的设备类型 (页 57)
2. 从电路板上取下带状电缆。
3. 拧紧电路板的两个固定螺钉。
4. 卸下电路板。
5. 如下图所示，将带状电缆 (A) 的连接器插入凹槽。
注意：早期版本的定位器不提供安置带状电缆 (A) 的空间。在这种情况下，您需要使用束线带将带状电缆固定在容器上。



6. 将特制螺钉 ⑥ 拧入定位器轴。
7. 用 2 Nm 的扭矩紧固特制螺钉。



8. 将磁铁支架调节轮 ④ 牢牢地按到摩擦离合器的特制螺钉 ⑥ 上，直到清楚地听到其咬合到位的声音。



4.5 安装选件模块

安装内部 NCS 模块

1. 在将内部 NCS 模块滑入适配器之前，将内部 NCS 模块 ① 的带状电缆 ③ 朝上。
2. 将电路板下的内部 NCS 模块 ① 滑入适配器，直至听到其咬合到位的声音。
3. 需要一个用于盖住模块的绝缘盖板（黄色）。该绝缘盖板随模块一起提供。将绝缘盖板 ② 的一端置于适配器电路板接触面的下方。绝缘盖板的凹槽必须插入适配器的相应金属条中。
4. 要拧紧绝缘盖板，请将适配器壁稍微向外弯曲。
5. 牢牢地按下另一端，直至绝缘盖板到达电路板接触面的下方。绝缘盖板的凹槽必须插入适配器的相应金属条中。

安装电路板并关闭定位器

1. 将电路板置于适配器的 4 个支架上。
2. 拧紧电路板的两个固定螺钉。
3. 拧紧螺钉。
4. 将内部 NCS 模块的带状电缆连接器 ① 插入到定位器电路板上。
关于内置 Analog Output Module (AOM) 的说明：重新建立电路板和选件模块之间的所有电气连接。
5. 盖上**提供的模块盖板**。确保带状电缆未压紧。

说明

模块盖板

切勿使用标准模块盖板。提供的模块盖板具有较大凹槽。

6. 根据设备型号按照说明关闭定位器：
 - 关闭标准和本质安全版本 (页 55)
 - 关闭带“隔爆外壳”的设备类型 (页 60)

结果

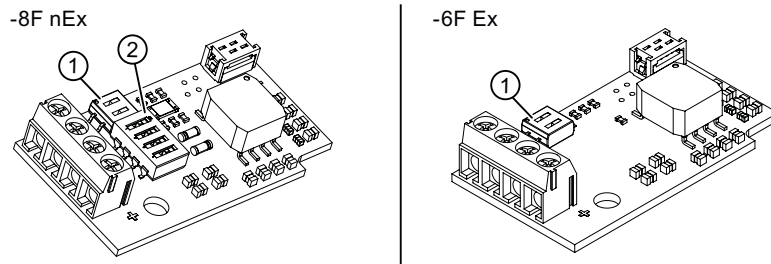
模块安装并连接到定位器的电路板上。此时，使用参数“1.YFCT (页 147)”组态内部 NCS 模块。

4.5.7 模拟量输入模块 (AIM) 6DR4004-6F/-8F

功能

如果在定位器上使用 Position Transmitter，则需要 Analog Input Module (AIM)。Analog Input Module (AIM) 充当 Position Transmitter 和定位器电路板之间的接口。

设备特性



- ① 开关模块 1
- ② 开关模块 2

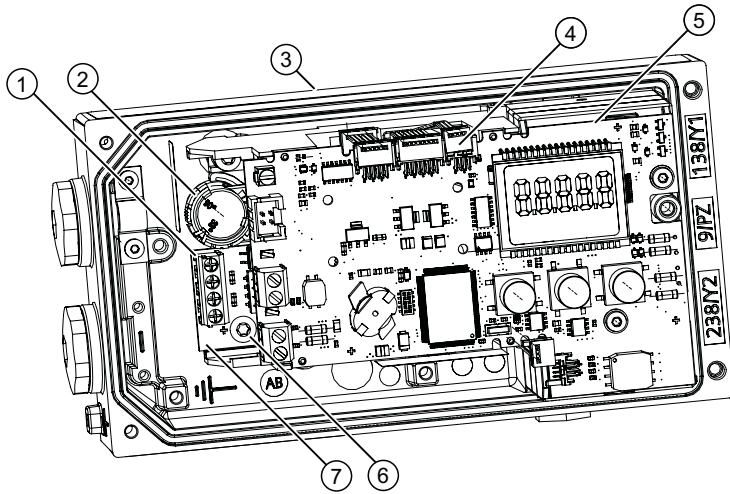
图 4-20 Analog Input Module (AIM), 示意图

- 可连接到电路板
- 连接端子，用于：
 - 3 k Ω 、5 k Ω 或 10 到 20 k Ω 的 Position Transmitter (Potentiometer)
 - 信号 0 到 20 mA
 - 信号 0 到 10 V

要求

- 至少安装以下一种模块：
 - 6DR4004-8F Analog Input Module (AIM) - nEx
 - 6DR4004-6F Analog Input Module (AIM) - Ex
- 已打开以下 Position Transmitter 之一：
 - 6DR4004-6N*/-8N* NCS 传感器
 - 6DR4004-1ES Position Transmitter (Potentiometer)
 - 6DR4004-2ES Position Transmitter (NCS)
 - 6DR4004-3ES Position Transmitter (NCS, ILS)
 - 6DR4004-4ES Position Transmitter (NCS, MLS)

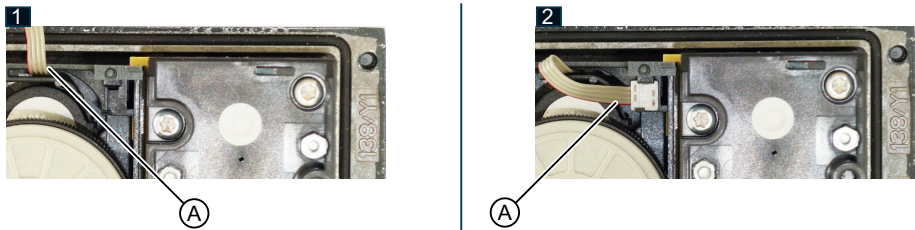
步骤



- ① Analog Input Module (AIM) 的端子
- ② 用于锁定位置检测的黄色轮
- ③ 定位器
- ④ 已安装电位计的带状电缆连接器，或 Analog Input Module (AIM) 的带状电缆连接器
- ⑤ 电路板
- ⑥ 螺钉
- ⑦ Analog Input Module (AIM) 6DR4004-6F/-8F

图 4-21 安装 Analog Input Module (AIM)

1. 按照“打开标准和本质安全版本 (页 54)”部分所述步骤打开定位器。
2. 从电路板上取下带状电缆。
3. 旋松电路板的两个固定螺钉 ⑤。
4. 卸下电路板。
5. 松开定位器连接区域中的螺钉 ⑥。
6. 如下图所示，将带状电缆 (A) 的连接器插入凹槽。
注意：早期版本的定位器不提供安置带状电缆 (A) 的空间。在这种情况下，您需要使用随附的束线带将带状电缆固定在容器上。





7. 使用螺钉 ⑥ 固定 Analog Input Module (AIM)。
8. 将电路板 ⑤ 置于适配器的 4 个支架上。


9. 拧紧电路板 ⑤ 的两个固定螺钉。
10. 拧紧螺钉。
11. 将 Analog Input Module (AIM) 的带状电缆连接器 ④ 插入到定位器电路板上。
12. 建立电路板和选件模块之间的所有电气连接。
13. 按照“关闭标准和本质安全版本 (页 55)”部分所述步骤关闭定位器。

4.5 安装选件模块


5.1 基本安全说明


 警告
<p>位置检测杆</p> <p>使用安装套件时，随附的位置检测杆可能会造成肢体截断和压碎的危险。调试和操作期间，位置检测杆可能会造成肢体截断和挤压。由于气动执行机构具有较高的操作压力，操作控制阀时有受伤的风险。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 定位器和安装套件的安装完成后，请勿将手伸进杆的移动范围。


 警告
<p>对于本质安全设备版本 (Ex i)</p> <p>在危险区域中存在爆炸危险。</p> <p>对于本质安全设备版本，只能将经过认证的电路作为辅助电源、控制和信号电路进行连接。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 应确保所用电路的电源均带有本质安全标识。


 警告
<p>电缆、电缆接头和/或插头不适用</p> <p>在危险区域中存在爆炸风险。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 仅使用符合相关保护类型要求的电缆接头/插头。 • 按照技术数据 (页 259)中规定的扭矩拧紧电缆接头。 • 关闭用于电气连接的未使用的电缆入口。 • 更换电缆接头时，仅使用相同类型的电缆接头。 • 安装后，检查电缆是否安装牢固。


注意
<p>环境温度过高</p> <p>电缆护套损坏。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 当环境温度 $\geq 60^\circ\text{C}$ (140°F) 时，需要采用在高出环境温度至少 20°C (36°F) 的情况下还能使用的耐热电缆。


 警告
电源使用不当 由于电源不当而导致危险区域存在爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 请按照指定电源和信号电路来连接设备。相关规范请参证书、技术数据 (页 259)或铭牌。

 警告
缺少等电位连接 缺少等电位连接而引发的补偿电流或点火电流具有爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 确保设备电位均衡。 例外情况: 对于防护类型为“本质安全 Ex i”的设备，可以省略等电位连接。

 警告
无保护的电缆端 在危险区使用无保护电缆具有爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 按照 IEC/EN 60079-14 保护未使用的电缆端。

 警告
屏蔽电缆铺设不当 危险区和非危险区之间的补偿电流具有爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 越界进入危险区域的屏蔽电缆应只在一端接地。• 如果需要在两端接地，请使用等电位连接导线。

 警告
在通电状态下连接或断开设备 在危险区域中存在爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 在危险区中，只能在断电状态下连接或断开设备。 例外: <ul style="list-style-type: none">• 在危险区域，具有“本质安全 Ex i”保护类型的设备也可在通电状态下进行连接。

 警告
保护类型误选 具有爆炸危险的区域存在爆炸风险。 此设备经批准可使用若干个保护类型。 1. 选择一个保护类型。 2. 根据选定的保护类型连接设备。 3. 为了避免后期误用，可使铭牌上永远不会用到的保护类型处理为不可识别状态。

注意
标准电缆压盖/扭矩 设备损坏。 <ul style="list-style-type: none">• 出于密封性（IP 外壳防护等级）和所需抗张强度的考虑，对于标准 M20x1.5 电缆接头只能使用直径 ≥ 8 mm 的电缆，对于直径更小的电缆使用适合的嵌入式密封。• 在 NPT 版本中，定位器随附有联轴器。将计数器件插入联轴器时，确保未超过允许的最大扭矩 (10 Nm)。

 小心
UL 认证 E344532 下的最大的 AC/DC 开关电压 Mechanic Limit Switches (MLS) 6DR4004-6K/-8K 经过 UL 认证，可应用于定位器。该认证下的最大开关电压为 ≤ 30 V AC/DC。 如果连接的开关电压大于 30 V，则定位器的 UL 认证将无效。

注意
设备冷凝 如果运输或存储位置与安装位置之间的温差超过 20 °C (36 °F)，则形成冷凝会造成设备损坏。 <ul style="list-style-type: none">• 在开始操作设备前，可让设备在新环境中适应几个小时。

两线制模式

注意
电源电压与电流输入之间的连接 电源电压与电流输入 I_w (端子 6 和 7) 连接会对设备造成损害。 <ul style="list-style-type: none">• 请勿将电流输入 I_w 与低阻电压电源相连, 否则定位器将损坏。• 必须使用高阻抗电源。• 请遵守“电气数据 (页 268)”中指定的静态损坏极限。

说明

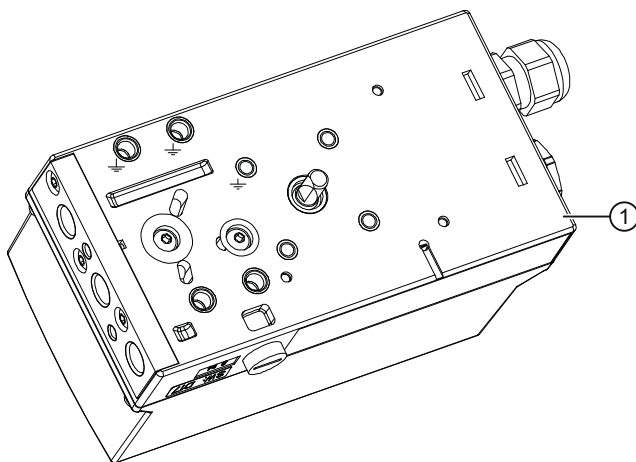
改善抗干扰性

- 将信号电缆与传输电压 > 60 V 的电缆分开。
- 使用带有双绞线的电缆。
- 使设备和电缆远离强电磁场。
- 考虑电气数据 (页 268) 中指定的有关通信的条件。
- 根据 HART/PA/FF/Modbus/EIA-485/Profibus DP 要求, 使用屏蔽电缆以确保符合完整规范。

电磁兼容性

聚碳酸酯外壳内部经过金属化处理, 可以增加与高频辐射相关的电磁兼容性 (EMC)。屏蔽与下图所示的螺纹套管连接, 这样屏蔽就可以导电。

请注意, 只有通过导电 (裸露) 附件将这些套管中的至少一个与接地的控制阀连接, 这种保护才有效。

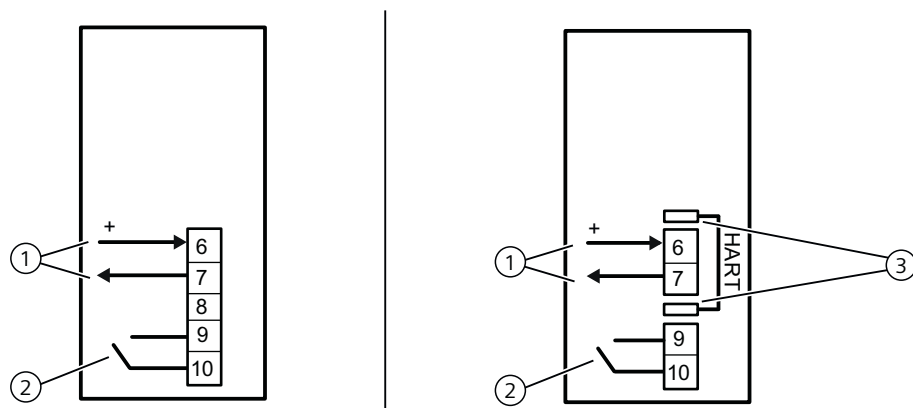


≡ 屏蔽

图 5-1 基板 ①

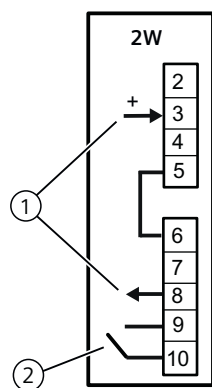
5.2 布线

5.2.1 电路板



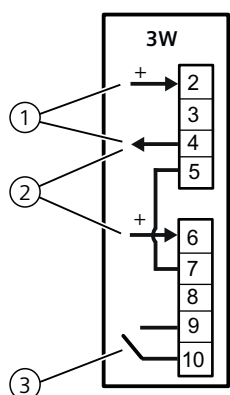
- ① 设定值介于 4 ...20 mA 之间，端子 6 和 7
- ② 数字量输入 DI1，端子 9 和 10
- ③ HART 连接

图 5-2 电路板接线图，2 线制



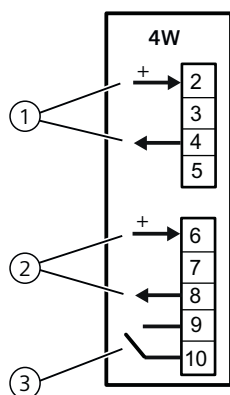
- ① 设定值介于 4 ...20 mA 之间，端子 3 和 8
- ② 数字量输入 DI1，端子 9 和 10

图 5-3 电路板接线图，2/3/4 线制，采用 2 线制接线组态



- ① 电源介于 18 ...30 V 之间，端子 2 和 4
- ② 设定值介于 0/4 ...20 mA 之间，端子 6 和 4
- ③ 数字量输入 DI1，端子 9 和 10

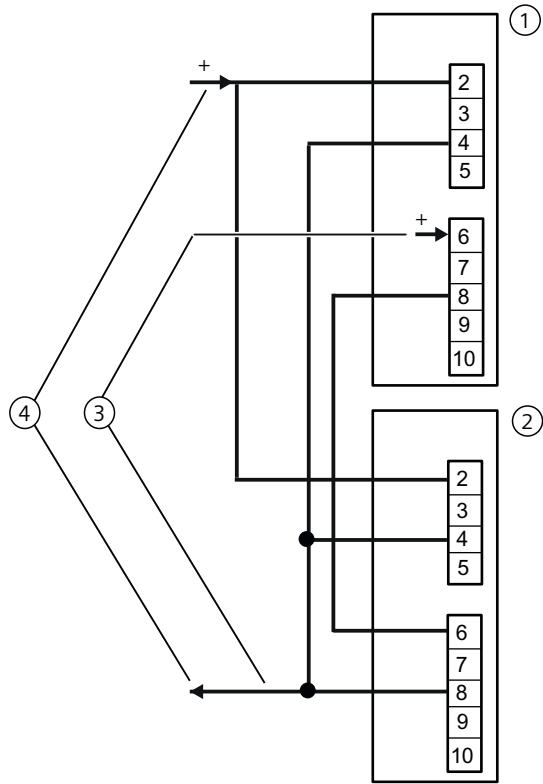
图 5-4 电路板接线图，2/3/4 线制，采用 3 线制接线组态



- ① 电源介于 18 ...30 V 之间，端子 2 和 4
- ② 设定值介于 0/4 ...20 mA 之间，端子 6 和 8
- ③ 数字量输入 DI1

图 5-5 电路板接线图，2/3/4 线制，采用 4 线制接线组态

5.2.2 分程

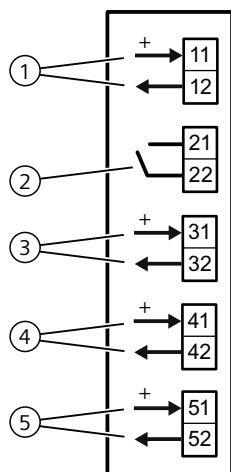


- ① 定位器 1
- ② 定位器 2
- ③ 信号源介于 0/4 ...20 mA 之间，端子 6 和 8
- ④ 电源介于 18 ...30 V 之间，端子 2 和 8

图 5-6 2 个定位器串联，例如分程

5.2.3 选件模块

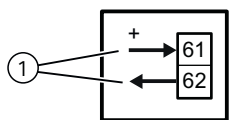
5.2.3.1 数字量 I/O 模块 (DIO) 6DR4004-6A/-8A



- ① 数字量输入 DI2, 电气隔离
- ② 数字量输入 DI2, 干触点
- ③ 故障消息输出
- ④ 数字量输出 DO1
- ⑤ 数字量输出 DO2

图 5-7 Digital I/O Module (DIO)

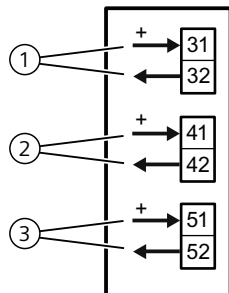
5.2.3.2 模拟量输出模块 (AOM) 6DR4004-6J/-8J



- ① 模拟量输出 AO

图 5-8 Analog Output Module (AOM)

5.2.3.3 电感式限位开关 (ILS) 6DR4004-6G/-8G



- ① 故障消息输出，与 6DR4004-3ES 结合使用时不起作用
- ② 数字量输出（超限监控）A1
- ③ 数字量输出（超限监控）A2

图 5-9 Inductive Limit Switches (ILS)

5.2.3.4 机械限位开关 (MLS) 6DR4004-6K/-8K

危险

通过危险电压供电

如果将 6DR4004-8K 模块的开关触点连接到危险电压，请遵守以下安全规则：

1. 将设备与电源隔离。为此，应在设备附近安装断路器。
2. 确保设备不会因疏忽而被接通。
3. 确保设备与电源完全隔离。

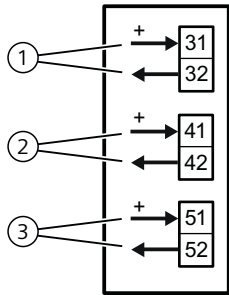
小心

UL 认证 E344532 下的最大的 AC/DC 开关电压

Mechanic Limit Switches (MLS) 6DR4004-6K/-8K 经过 UL 认证，可应用于定位器。该认证下的最大开关电压为 ≤ 30 V AC/DC。

如果连接的开关电压大于 30 V，则定位器的 UL 认证将无效。

Mechanic Limit Switches (MLS) 6DR4004-6K 和 -8K 的接线图



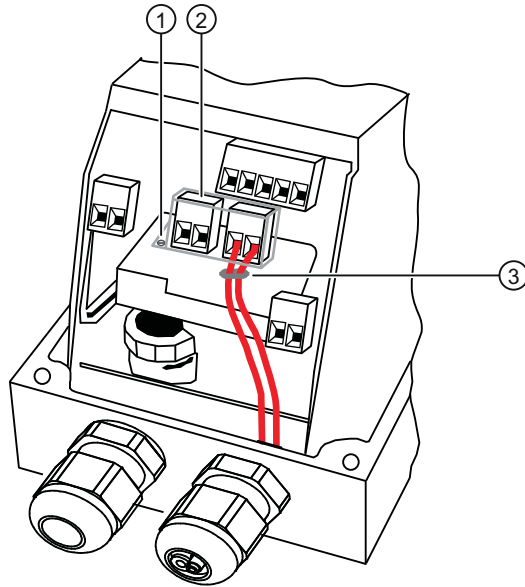
- ① 故障消息输出，与 6DR4004-4ES 结合使用时不起作用
- ② 数字量输出（超限监控）A1
- ③ 数字量输出（超限监控）A2

图 5-10 Mechanic Limit Switches (MLS)

步骤

1. 旋松透明盖板 ② 上的螺钉 ①。
2. 将透明盖板 ② 向上提至前端限位挡块。
3. 将每根电缆紧紧拧在相应端子上。
4. 向上滑动透明盖板 ②，直至电路板的限位挡块处。

5. 拧紧透明盖 ② 上的螺钉 ①。
6. 将每个开关的电缆成对连接至印刷电路板的接线片。为此，可使用提供的束线带 ③。



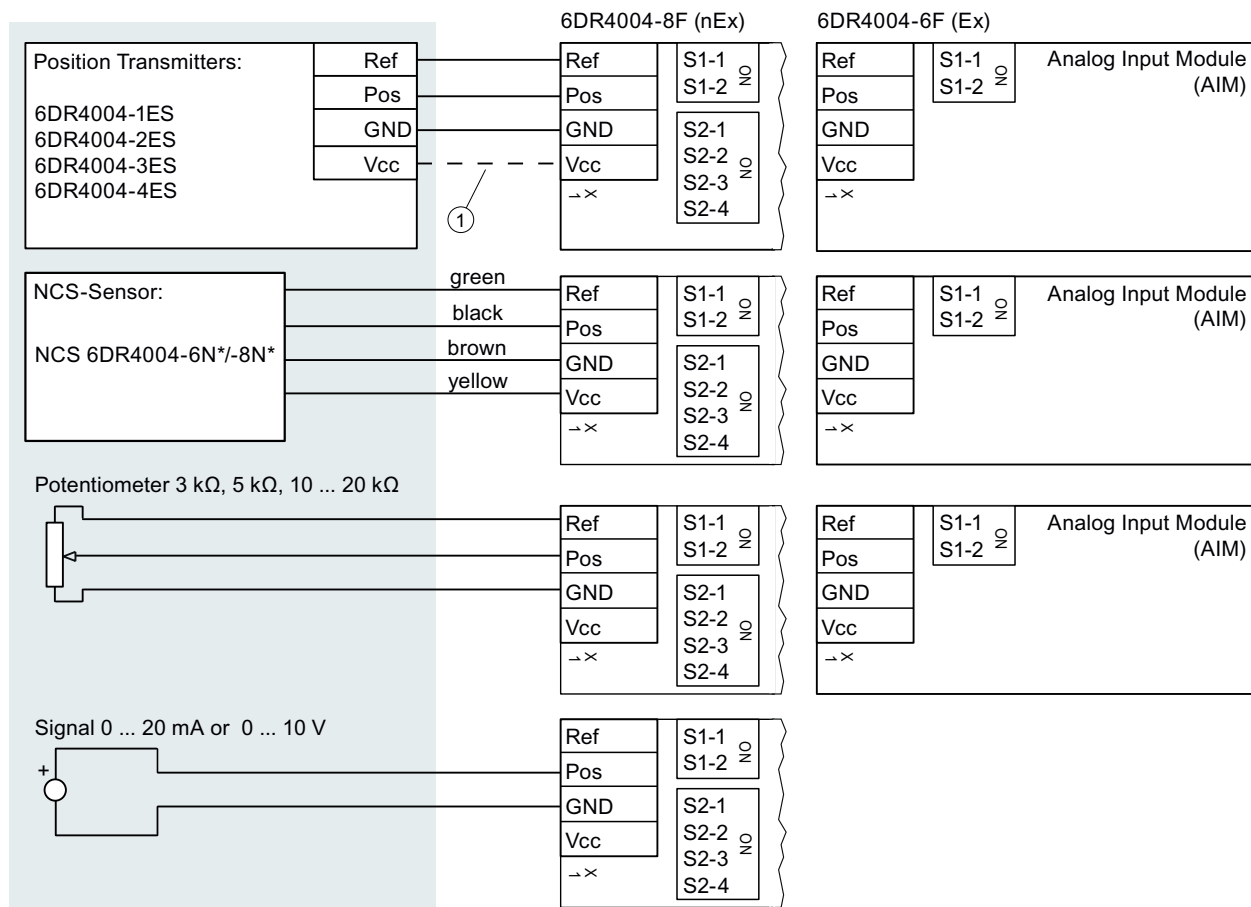
- ① 螺钉
- ② 盖板
- ③ 束线带

图 5-11 连接电缆

5.2.3.5 Analog Input Module (AIM) 6DR4004-6F / -8F

操作步骤

按如下所示连接外部位置检测系统。



① 只有 6DR4004-2ES、-3ES 和 -4ES 需要连接端子 Vcc。

如果使用电位计或外部信号源，请按照下表组态开关模块：

测量范围	开关模块 1		开关模块 2			
	S1-1	S1-2	S2-1	S2-2	S2-3	S2-4
6DR4004-.N/P/R (NCS)	ON	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
6DR4004-1ES/-2ES/-3ES/-4ES	ON	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
10 ... 20 kΩ	ON	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
5 kΩ	OFF	ON	ON	OFF	OFF	OFF

测量范围	开关模块 1		开关模块 2			
	S1-1	S1-2	S2-1	S2-2	S2-3	S2-4
3 kΩ	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
20 mA	OFF	OFF	ON	OFF	ON	OFF
10 V	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	OFF

5.2.4 可选 M12 型设备插头

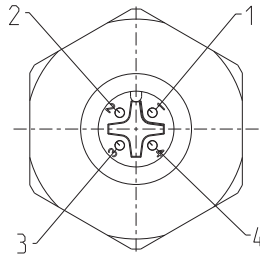
本部分介绍了下列设备和选件模块的哪个端子与 M12 连接器的相应极相连。

说明

技术规范

请务必遵守证书和/或“技术数据 (页 259)”部分中的电气数据规范。

配套端极模式视图



极标识	M12 基本连接器插座的导线颜色
1	褐色
4	黑色
3	蓝色
2	白色

5.2.4.1 基本单元中

现有定位器 6DR50/1..-0.R.. 或 6DR50/1..-0.S。在该型号的定位器中，电路板的 I_w （4 到 20 mA 电流输入）通过 M12 连接器进行连接。

表格 5-1 分配图

电流输入端子	极标识
6 (+)	1 - 褐色
外壳屏蔽层	4 - 黑色
7 和 8 (-)	3 - 蓝色

5.2 布线

5.2.4.2 具有 Analog Output Module (AOM) 6DR4004-6J/-8J (-Z D53) 的基本单元中

若定位器的订货号后缀为 -Z、订货代码为 D53，则在该型号定位器中，Analog Output Module (AOM) 的电流输出以电气方式连接到 M12 连接器。

表格 5-2 分配图

电流输出端子	极标识
61 (+)	1 - 褐色
外壳屏蔽层	4 - 黑色
62 (-)	3 - 蓝色

5.2.4.3 具有 Position Transmitter (-Z D54) 的基本单元中

若定位器的订货号后缀为 -Z、订货代码为 D54，则在该型号定位器中，安装的 Analog Input Module (AIM) 6DR4004-6F/-8F 以电气方式连接到 M12 连接器。使用 M12 连接器可连接 Position Transmitter 6DR4004-1ES/-2ES。

表格 5-3 分配图

端子	极标识
REF	2 - 白色
POS	3 - 蓝色
GND	4 - 黑色
VCC	1 - 褐色

5.2.4.4 具有 Digital I/O Module (DIO) 6DR4004-6A/-8A (-Z D55) 的基本单元中

若定位器的订货号后缀为 -Z、订货代码为 D55，则在该型号定位器中，Digital I/O Module (DIO) 的电流输出以电气方式连接到 M12 连接器。

表格 5-4 分配图

数字量输出 A1 和 A2 的端子	极标识
41 (+)	1 - 褐色
52 (-)	4 - 黑色
42 (-)	3 - 蓝色
51 (+)	2 - 白色

5.2.4.5 具有 Inductive Limit Switches (ILS) 6DR4004-6G/-8G (-Z D56) 的基本单元中

若定位器的订货号后缀为 -Z、订货代码为 D56，则在该型号定位器中，Inductive Limit Switches (ILS) 的数字量输出 A1 和 A2 以电气方式连接到 M12 设备插头。

表格 5-5 分配图

数字量输出 A1 和 A2 的端子	极标识
41 (+)	1 - 褐色
52 (-)	4 - 黑色
42 (-)	3 - 蓝色
51 (+)	2 - 白色

5.2.4.6 具有 Mechanic Limit Switches (MLS) 6DR4004-6K (-Z D57) 的基本单元中


若定位器的订货号后缀为 -Z、订货代码为 D57，则在该型号定位器中，Mechanic Limit Switches (MLS) 的数字量输出 A1 和 A2 以电气方式连接到 M12 连接器。

表格 5-6 分配图

数字量输出 A1 和 A2 的端子	极标识
41 (+)	1 - 褐色
52 (-)	4 - 黑色
42 (-)	3 - 蓝色
51 (+)	2 - 白色

5.3 气动连接

5.3.1 气动连接的基本安全说明

<p> 警告</p> <p>供应压力 PZ</p> <p>出于安全性考虑，只有在定位器切换为“P 手动模式”（此时电信号存在）时，才可在安装后接入供应压力 PZ。交付状态下，此操作模式已预设置。</p>
--

5.3 气动连接

说明

空气质量规范

请遵循“技术规范 > 气动数据 (页 260)”部分中有关空气质量的规范。

说明

泄漏

在发生泄漏时，额外消耗压缩空气的同时，定位器会不断动作补偿偏差，这将导致整个控制设备的过早磨损。

- 使用诊断参数“11.LEAK”离线检查是否存在泄漏。
- 如果有泄漏，请检查气动连接是否有泄漏。

参见

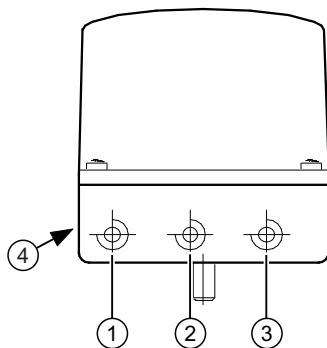
电气辅助电源和/或供应压力 PZ 发生故障时的行为 (页 94)

更改操作模式 (页 100)

诊断值“11.LEAK - 泄漏测试” (页 229)

5.3.2 非隔爆外壳内的气动连接

5.3.2.1 气动连接的结构



- ① 输出：驱动压力 Y2 *)
- ② 输入：供应压力 PZ
- ③ 输出：驱动压力 Y1
- ④ 带有消声装置的排气出口，螺纹 G1/4

*) 用于双作用执行机构

图 5-12 气动连接示例

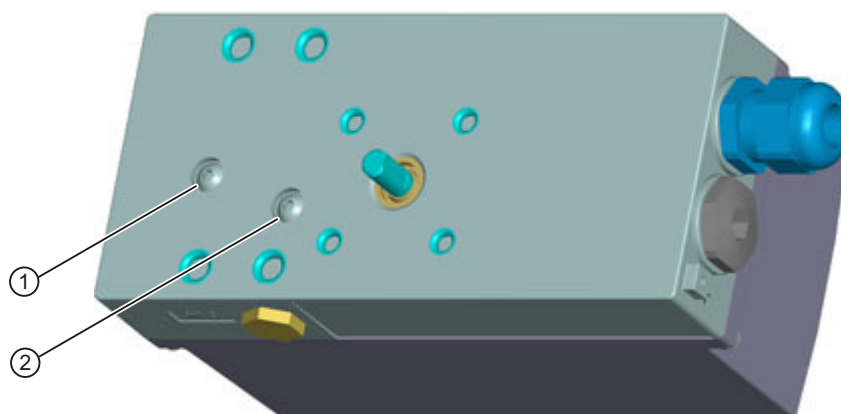
5.3.2.2 集成的气动连接

对于单作用直行程执行机构的集成附件，基本设备的后侧提供了以下气动连接：

- 驱动压力 Y1
- 排气出口

设备交付时，这些连接均使用螺钉密封。

对排气口进行防腐蚀处理的目的是使用干燥的仪表气源保护压电阀。



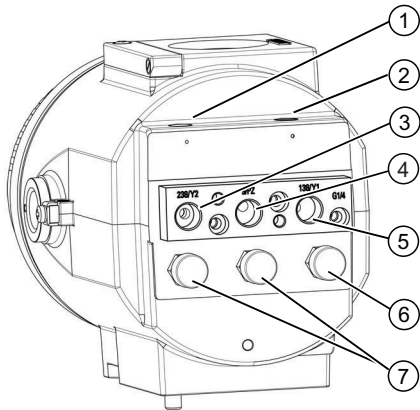
- ① 驱动压力 Y1
- ② 排气出口

图 5-13 集成的气动连接

5.3.3 隔爆外壳内的气动连接

结构

气动连接位于定位器右侧。




- ① 限制器 Y2 *)
 - ② 节流阀 Y1
 - ③ 输出：驱动压力 Y2 *)
 - ④ 输入：供应压力 PZ
 - ⑤ 输出：驱动压力 Y1
 - ⑥ 排气出口
 - ⑦ 外壳通风口 (2x)
- *) 用于双作用执行机构

图 5-14 隔爆外壳内的气动连接

5.3.4 电气辅助电源和/或供应压力 PZ 发生故障时的行为

概述

 小心
使用控制阀之前需注意以下事项
注意，使用控制阀之前必须将其移至安全位置。确保过程阀处于安全位置。如果只中断定位器的供应压力 PZ，有时将延迟一段时间后控制阀才能达到安全位置。

供应压力 PZ 故障与电气辅助电源故障的区别：

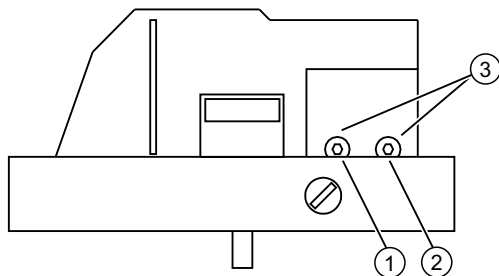
- **电气辅助电源故障**是指：
 - 2 线制设备版本：信号源 4 到 20 mA 故障
 - 3/4 线制设备版本：电源 18 到 30 V 故障
- **供应压力 PZ 故障**

使用 3 线制/4 线制设备版本时，如果 4 到 20 mA 信号源故障，则接近 0% 位置。下表显示了适用于不同执行机构类型的气动连接版本、调节动作以及故障后的安全位置。

执行机构类型	发生故障时的行为：执行机构移动到安全位置		故障保位功能，订货号后缀 F01	
	电气辅助电源故障	供应压力 PZ 故障	电气辅助电源故障	供应压力 PZ 故障
单作用	Y1 = 减压	Y1 = 减压	Y1 = 关闭	Y1 = 关闭
双作用	Y1 = 加压 Y2 = 减压	Y1 = 关闭 Y2 = 关闭	Y1 = 关闭 Y2 = 关闭	Y1 = 关闭 Y2 = 关闭

5.4 气流调节器

- 对于小型执行器而言，限制器可减少空气输出从而使行程时间 $T > 1.5$ s。为此，可使用气流调节器 Y1 ① 和 Y2 ②。
- 顺时针转动气流调节器，可减少空气输出直至最终切断输出。
- 设置气流调节器时，建议您先将其关闭，然后再缓慢打开。
- 双作用阀的情况下，确保两个气流调节器的设置位置相仿。



- ① 节流阀 Y1
- ② 节流阀 Y2，仅适用于双作用执行机构版本 *)
- ③ 六角凹头螺钉 2.5 mm

图 5-15 气流调节器

*) 节流阀 Y2 ② 对于单操作故障保位 F01 不起作用

连接

5.4 气流调节器

参见

简介 (页 110)

操作

6.1 操作元件

6.1.1 显示屏

简介

说明


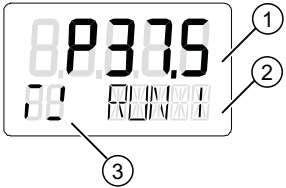
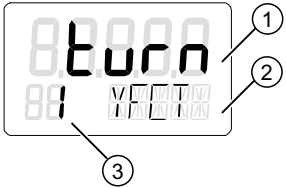
显示屏重复率

操作温度范围低于 -10°C 时，定位器的液晶显示屏会变得迟钝并且显示频率大大降低。

显示屏包含两行显示。这两行有不同的刻度。上面一行的每个元件有 7 段，而下面一行的每个元件有 14 段。显示屏的内容取决于选择的模式。

不同模式下的显示选项

模式特定的显示选项总览如下所示。

操作模式	显示屏中的显示	位置	图例
P 手动模式		①	电位计设置 [%]
		②	指示灯闪烁表示未初始化状态。
初始化模式		①	电位计设置 [%]
		②	显示初始化的当前状态或故障消息。
		③	提示正在进行初始化或故障消息的指示灯。
组态		①	参数值
		②	参数名称
		③	参数编号

6.1 操作元件

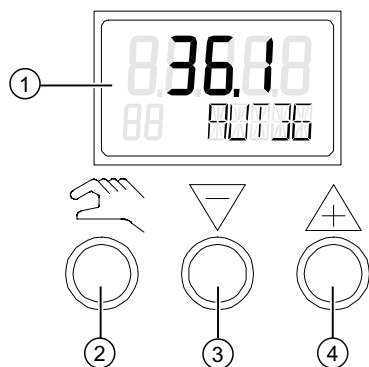
操作模式	显示屏中的显示	位置	图例
手动模式 (MAN)		①	位置 [%]
		②	设定值 [%]
		③	故障消息
自动模式 (AUT)		①	位置 [%]
		②	设定值 [%]
		③	故障消息
诊断		①	诊断值
		②	诊断名称
		③	诊断编号

参见

初始化前的系统消息 (页 217)

更改操作模式 (页 100)

6.1.2 按钮



- ① 显示屏
- ② 操作模式按钮
- ③ 减量按钮
- ④ 增量按钮

图 6-1 定位器的显示屏和按钮

- 可使用三个按钮来操作定位器。
- 各按钮的功能取决于所选模式。
- 在带隔爆外壳的定位器中，这些按钮均有盖板保护。拧下锁定螺钉后可打开按钮盖板。

说明

按钮盖板

在带隔爆外壳的定位器中，按钮盖板可防止液体渗入。打开外壳或按钮盖板后，就无法保证 IP66/类型 4X 防护等级。




用户必须取下外壳盖板才能操作基本设备或“本质安全”版本设备的按钮。

说明

防护等级



只要定位器打开，就无法保证 IP66 / type 4X 防护等级。

按钮的功能：

-  按钮用于选择模式和转发参数。
-  用于在“组态”模式下选择参数值。用户可在“手动”模式下使用该按钮移动执行机构。
-  同样用于在“组态”模式下选择参数值。用户可在“手动”模式下使用该按钮移动执行机构。

说明

顺序

同时按下  和  按钮时，将以相反的顺序激活参数。

6.1.3

固件版本

退出操作模式“组态”时，将显示当前固件版本。

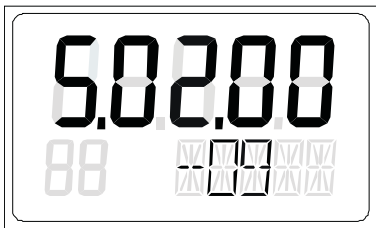


图 6-2 固件版本示例

6.2 操作模式

6.2 操作模式

6.2.1 操作模式概述

有五种操作模式供您选择，用来操作定位器：

1. P 手动模式（初始状态）
2. 组态和初始化模式
3. 手动模式 (MAN)
4. 自动模式 (AUT)
5. 诊断

6.2.2 更改操作模式

下图说明了可用的操作模式以及在操作模式之间的切换。

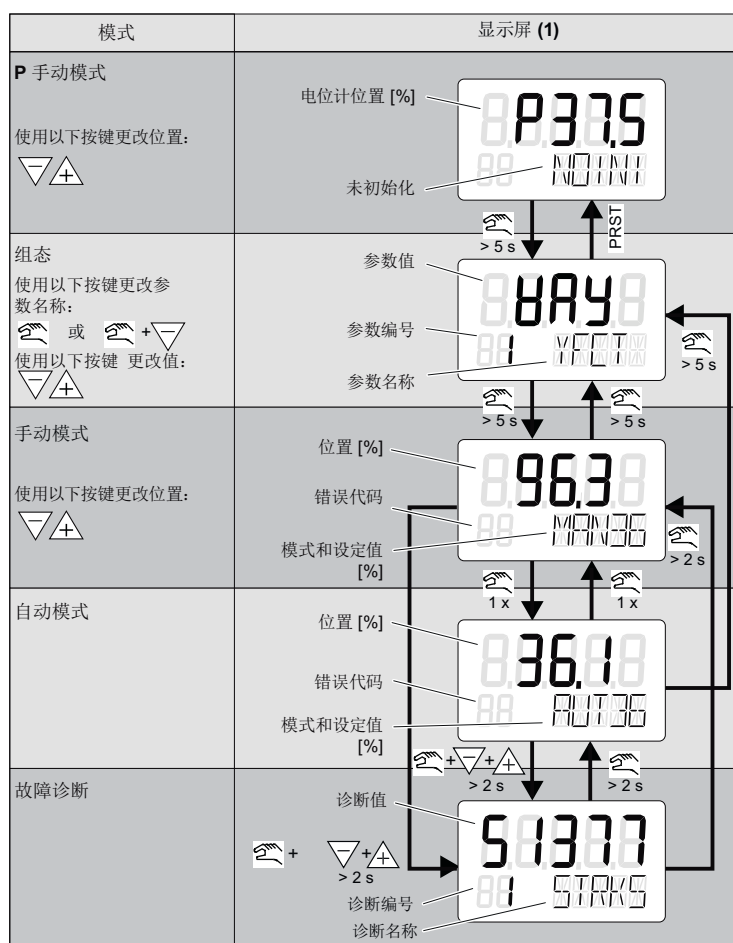


图 6-3 在操作模式之间切换

参见

显示屏 (页 97)

6.2.3 组态概述

下图说明了“组态”和“初始化模式”等操作模式的处理：

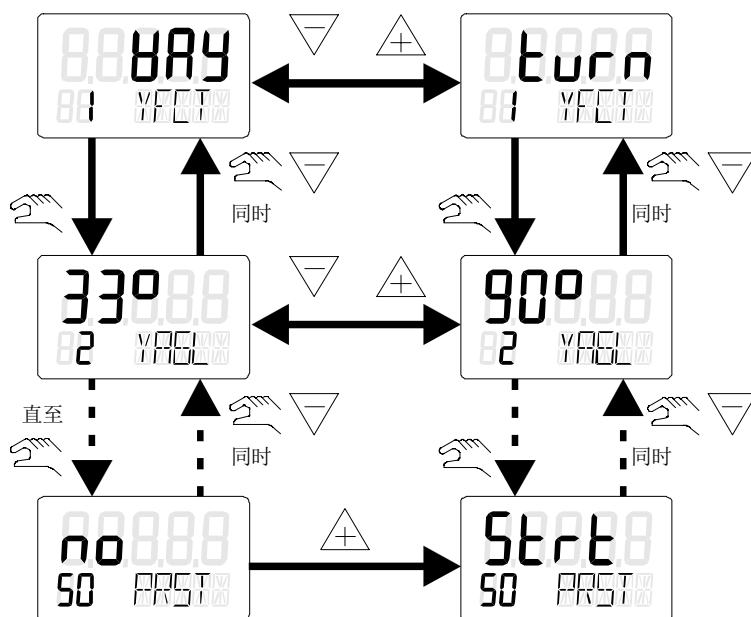


图 6-4 “组态”操作模式概述

6.2.4 操作模式描述

P 手动模式

说明

交付状态

交付状态下，定位器预设“P 手动模式”。

定位器显示屏的上面一行显示了电位计的当前位置。“NOINI”在显示屏的第二行闪烁。


6.2 操作模式

使用 ▽ 或 ▲ 按钮移至执行机构。

切换到“组态”模式以根据定位器来调整执行机构，使其符合定位器的要求。

定位器初始化完成后，可触发报警或位置反馈。

组态和初始化

要进入“组态”模式，按住  按钮至少 5 秒钟。

可使用“组态”模式单独调整定位器以符合执行机构的要求，并启动调试或初始化。

定位器通过可组态的故障消息来报告“组态”模式。但无法进行位置反馈或显示 A1 和 A2 限值。

说明

电气辅助电源故障

如果在组态时电气辅助电源发生故障，则在恢复电源时，定位器将按如下方式做出响应：

- 定位器切换到第一个参数。
- 保留已组态值的设置。

如要保存已更改的参数值，请退出“组态”模式，或切换到其它参数。重启“组态”模式时，显示屏的输出将切换到上一个激活的参数。

手动模式 (MAN)

在该模式下，可使用 ▽ 或 ▲ 移动执行机构。定位器将保持所选位置，而与设定电流或发生的泄漏无关。

说明

加快执行机构移动速度

请按如下步骤操作：

1. 按住两个方向按钮之一。
 2. 同时按下其余的方向按钮。
-

说明

电源故障

当电源在发生故障后恢复时，定位器将切换到“自动”模式。

自动模式 (AUT)

自动模式是标准模式。在该模式下，定位器会将设定值位置与实际值位置比较。定位器会移动执行机构，直到控制偏差达到可组态的死区为止。如果无法达到死区，将输出故障消息。

诊断

按照以下步骤从“自动”或“手动”模式调用“诊断”模式：

同时按下定位器的 3 个按钮，并持续至少 2 秒。

当前操作数据可在此模式下调用和显示，例如：

- 总行程数
- 方向更改次数
- 故障消息数

说明

设置模式

切换到“诊断”模式时，“自动”和“手动”模式保持不变。定位器将根据所组态的模式做出响应：

- 在“自动”模式下，将使用预定义的设定值作为控制变量。
 - 在“手动”模式下，将保持最后到达的位置。
-

参见

概述 (页 109)

诊断参数概述 (页 143)

诊断值概述 (页 224)

6.2.5 控制器数据优化

说明

初始化

根据特定要求更改参数设置之前，会自动初始化定位器。

初始化过程中，定位器会自动确定控制质量的数据。

当发生一定程度的超调时，控制器会自动进行优化来降低瞬态响应时间。

6.2 操作模式

通过优化控制器数据可以加快阀门调整速度，增强控制过程的衰减。

对于一些特殊情况，这种针对性数据优化的效果会更加明显，例如：

- 小型执行机构，行程时间 < 1 s。
- 有关气动放大器的操作，请参见“气动放大器调试 (页 327)”部分

步骤

1. 切换到“诊断”模式。
2. 选择诊断参数。
3. 同时按下定位器的三个按钮，并持续至少 2 秒。
4. 激活设置功能。按下 \triangle 或 ∇ 按钮，并持续至少 5 秒。

修改后的诊断值将会立即生效。随后可测试对控制器结果产生的影响。

要优化控制器数据，需更改下面列出的诊断参数值。

诊断参数“23.IMPUP”上行程脉冲长度/“24.IMPDN”下行程脉冲长度

用户可使用这些诊断参数确定每个动作方向上的最小脉冲长度。然后执行机构会按照此数据设定阀门移动幅度。需要特别指出的是，最佳值取决于执行机构的容积。较小的数值可使阀门高速而小幅度的移动。较大的数值则针对大型执行机构的控制。

说明

控制器增量

- 如果值太小，执行机构将不会移动。
 - 较大的控制器增量也会使小型执行机构产生大幅度移动。
-

诊断参数“28.SSUP”上行程慢步区/“29.SSDN”下行程慢步区

漫步区内，定位器按照平均控制偏差控制阀门移动。有关慢步区的详细信息，请参见“操作模式 (页 32)”一节。

选择较小值可获得较快的驱动速度，甚至可保持较小的控制偏差。选择较大值可减少超调，尤其是被控变量发生很大变化时。

注意
超调或移动速度过慢 值太小会导致超调。 <ul style="list-style-type: none">• 应输入稍大的值。 值太大会导致在接近调整状态时移动速度过慢。 <ul style="list-style-type: none">• 应输入较小的值。

诊断参数“47.PRUP”上行程预测/“48.PRDN”下行程预测

这些诊断参数相当于衰减因子，用于设置动态控制。诊断值发生更改会产生以下结果：

- 值较小时调整速度较快，但会发生超调。
- 值较大会导致调整速度较慢，但不会超调。

说明


参考变量


使用固定参考变量优化控制数据十分有利。因此，可将控制器“34.DEBA”参数的死区从“自动”改为固定值。

6.2 操作模式

调试


7.1 基本安全说明

 警告
位置检测杆 使用安装套件时，随附的位置检测杆可能会造成肢体截断和压碎的危险。调试和操作期间，位置检测杆可能会造成肢体截断和挤压。由于气动执行机构具有较高的操作压力，操作控制阀时有受伤的风险。 <ul style="list-style-type: none">• 定位器和安装套件的安装完成后，请勿将手伸进杆的移动范围。

 警告
在危险区中误调试 设备故障或在危险区域中存在爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 根据技术数据 (页 259) 中的信息完全安装并连接好设备之前，请不要对其进行调试。• 调试前，请考虑对系统中其它设备的影响。

参见

基本安全说明 (页 107)

 警告
具有未决错误的调试和操作 如果出现错误消息，无法再保证过程中的操作正确。 <ul style="list-style-type: none">• 检查错误严重性。• 更正错误。• 如果错误仍然存在：<ul style="list-style-type: none">- 停止运行设备。- 防止重新调试。

 **警告****失去防爆**

如果设备打开或关闭不当，则在危险区中存在爆炸风险。

- 按照“安装/固定(页 39)”所述步骤关闭设备。

 **警告****在通电状态下打开设备**

在危险区域中存在爆炸风险

- 只能在断电状态下打开设备。
- 在调试前，检查装配的机盖、机盖锁和电缆入口是否符合相关指令。

例外情况：在危险区中，具有“本质安全 Ex i”保护类型的设备也可在通电状态下打开。


 **警告****压缩空气管路中的水**

设备损坏以及可能缺少保护类型。吹扫空气选择器的出厂设置为“IN”。在“IN”位置，压电阀会优先将多余空气吹入至定位器壳体内，多余的压力经由底座上的鸭嘴阀排至壳外。压缩空气中含有水将可能损坏电路板！

- 调试前，请确保压缩空气管路中没有水。

如果无法确保压缩空气管路中没有水，请遵循以下操作：


- 将吹扫空气选择器设为“OUT”。这样便可防止压缩空气管路中的水渗入到设备中。
- 仅在压缩空气管路中的水排放完毕后，才将吹扫空气选择器设为“IN”。

 **小心****已增加声压级别**

对定位器的消声装置或定位器上安装的气动元件或气动选件的更改，可导致声压级别超过 80 dBA。

- 佩戴适当的听力保护装置以防听力损伤。

使用天然气操作定位器时，必须遵守以下安全注意事项：

 警告
<p>使用天然气操作</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 只有与具有“本质安全，保护等级 [ia]”保护类型的电源连接的定位器和选件模块可使用天然气操作。 2. 请勿在封闭空间内使用天然气操作定位器。 3. 根据定位器型号，天然气会被不断排放掉。在定位器附近进行维护作业期间必须特别小心。应始终确保定位器周围充分通风。最大通风量列于“技术数据 (页 259)”部分中。 4. 如果使用天然气操作定位器，则不允许使用 Mechanic Limit Switches (MLS)。 5. 必须为依靠天然气运行的设备充分减压，然后才能进行维护工作。需要在无爆炸危险的环境中打开护盖并对设备至少减压两分钟。

说明

天然气品质

只能使用清洁、干燥、无添加剂的天然气。

7.2 概述

说明

- 初始化过程中，气源工作压力至少要比关闭或打开阀门所需的压力高 1 bar。但是，工作压力不应高于执行机构允许的最大工作压力。

有关调试的常规信息

1. 在气动执行机构上安装定位器后，必须为其提供电源和压缩空气源。
2. 定位器在初始化前处于“P 手动模式”。同时，“NOINI”会在显示屏的下面一行闪烁。
3. 位置反馈：如有必要，用户可以使用摩擦离合器调整位置检测的范围。
4. 借助初始化过程并通过设置参数来调整定位器，以符合相应执行机构的要求。如果需要，可使用“PRST”参数取消在执行机构上对定位器的调整。这一过程完成后，定位器会再次处于“P 手动模式”。

初始化类型

可按如下方式初始化定位器：

- 自动初始化：
自动初始化期间，定位器相继确定以下各项：
 - 动作的方向
 - 执行机构行程和旋转角度
 - 执行器的行程时间

定位器还会根据执行机构的动态响应调整控制参数。

- 手动初始化：
手动设置执行机构行程和执行机构的旋转角度。其余参数将自动确定。该功能对采用例如 PTFE 等内衬材质的阀门非常有用。
- 更换定位器时复制初始化数据：
可以使用电脑读取定位器的初始化数据，并将数据导入其它定位器。通过这种方法，可以在不中断正在进行的过程的情况下，在线更换存在故障的定位器。

初始化前，需对一些基本参数进行设定。而一些非相关参数，则无法在初始化前进行调整。对参数“DI1”进行合理的参数分配并激活数字量输入“DI1”后，可防止已组态的设置意外改变。

参见

操作模式概述 (页 100)

7.3 自动初始化的顺序

7.3.1 简介

概述

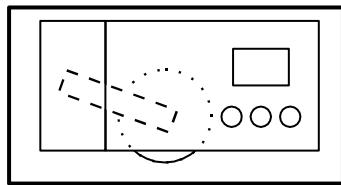
自动初始化分以下几个阶段：

自动初始化阶段	说明
启动	-
RUN 1	确定动作的方向。
RUN 2	检查执行机构行程，调整上下挡块。

自动初始化阶段	说明
RUN 3	确定并显示行程时间（泄漏测试）
RUN 4	最小化控制器增量
RUN 5	优化瞬态响应
RUN 6（带选项 -Z P02）	记录 Valve Signature (VS)
结束	-

下面的结构图说明了初始化的顺序。“向上/向下”名称表示执行机构的动作方向。

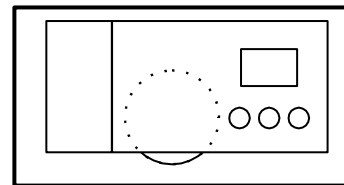
直行程执行机构



打开

关闭

角行程执行机构



关闭

打开

7.3 自动初始化的顺序



7.3.2 步骤 1 – 确定执行机构类型

角行程执行机构		
直行程执行机构		
直行程执行机构 - 外部线性电位计（例如，采用缸体驱动）		


7.3.3 步骤 2 - 开始自动初始化。

	将 按下 5 s 以上。其余步骤将自动运行。
--	-------------------------





7.3.4 步骤 3 – RUN 1：确定动作的方向









			
可能的消息			
显示屏	含义	措施	
	执行机构未移动。	使用以下按键确认消息：  检查限流器，必要时将其打开。	
		使用以下按键将执行机构移入工作区域：   重新开始初始化。	

7.3.5 步骤 4 – RUN 2：确定行程





		确定行程。零点和行程在挡块之间进行调节。	
可能的消息			
显示屏	含义	措施	

7.3 自动初始化的顺序


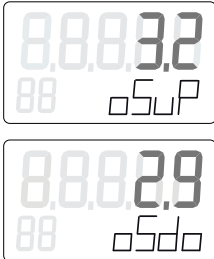

		<p>低于或超出“下限”(Down)公差范围。</p>	<p>选择齿轮。使用以下按键继续操作：</p> <p>使用以下按键确认消息：</p> <p>检查限流器，必要时将其打开。</p> <p>使用以下按键将执行机构移入工作区域： 。</p> <p>重新开始初始化。</p>
		<p>已调节摩擦离合器。</p>	<p>或者：</p> <p>调节摩擦离合器，直到显示屏显示以下信息：</p>  <p>使用以下按键继续操作：</p> <p>或者，在设置为“WAY”时，使用以下按键继续操作：</p> <p>直行程执行机构：使用以下按键使杆垂直于执行机构轴： </p> <p>使用以下按键继续操作：</p>

		<p>超出“上限”(UP)容差范围。</p>	<p>使用以下按键确认消息：</p> <p>设置杆的下一个较高行程值。 重新开始初始化。</p> <p>对于角行程执行机构，还可以执行以下操作： 使用  调节容差，直到显示屏显示以下信息：</p>  <p>使用以下按键继续操作：</p>
		<p>未达到“上下限”限定的范围。</p>	<p>使用以下按键确认消息：</p> <p>设置杆的下一个较低行程值。 重新开始初始化。</p>


7.3.6 步骤 5 – RUN 3：确定并显示行程时间（泄漏测试）

	<p>确定行程时间，并以“down”(dxx.x)和“up”(Uxx.x)显示。 使用以下按键停止操作：</p>	
	PNEUM	
	Std / FIP	使用以下按键开始泄漏测量： 
	booSt	<p>显示过冲 down (3.2 oSuP), up (2.9 oSdo) </p>

7.3 自动初始化的顺序

可能的消息		
显示屏	含义	措施
<p>Std / FIP</p> 	<p>执行机构未移动。 行程时间无法更改。</p>	<p>使用以下按键确认消息：☒ 使用限流器螺钉更改行程时间。 使用以下按键继续操作：▽ ▲</p>
<p>booSt</p> 	<p>确定过冲。</p>	<p>使用气动放大器上的调节螺钉调节气动放大器旁路，直到显示屏显示以下信息：  使用以下按键继续操作：▽ ▲</p>

7.3.7 步骤 6 – RUN 4：最小化控制器增量

	<p>确定控制器的最小增量。</p>
---	--------------------


7.3.8 步骤 7 – RUN 5：优化瞬态响应

	
---	--

7.3.9 步骤 8 - RUN 6: 包含阀签名

	包含 Valve Signature；仅适用于带选项 -Z P02 的定位器
---	--

7.3.10 步骤 9 - 结束

	已成功完成初始化。 已设置直行程执行机构的行程 (mm)，或者角行程执行机构的旋转角度。
---	---

7.4 设置摩擦离合器

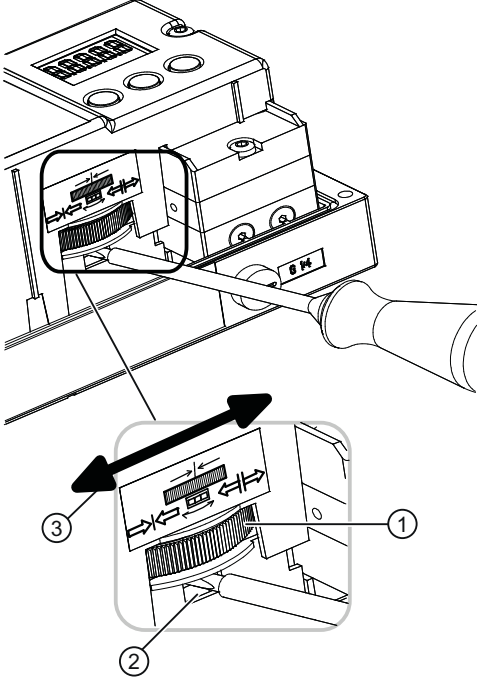
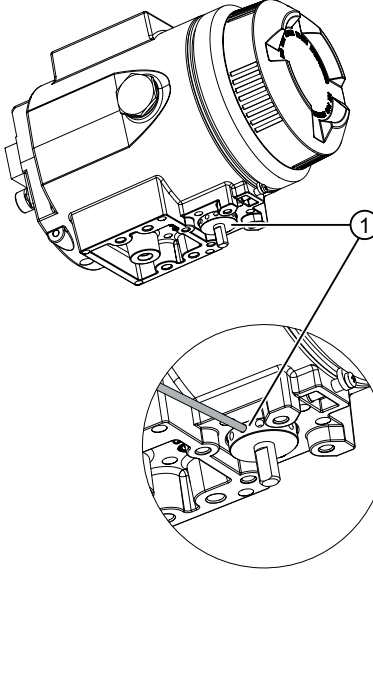
简介

定位器配有摩擦离合器和可切换齿轮 (页 50)，因此可与不同的机械角行程和直行程执行机构配合使用。使用摩擦离合器调整位置检测区域。对于非隔爆外壳中的定位器，还可选择锁定摩擦离合器。

要求

- 已安装定位器。

步骤

采用非隔爆外壳	采用隔爆外壳 Ex d
	
<ol style="list-style-type: none"> 1. 转动摩擦离合器 ① 的调节轮，调整工作区域以符合应用要求。 2. 固定摩擦离合器。将大约 4 mm 宽的标准螺丝刀插入摩擦离合器齿轮锁 ②。 3. 用螺丝刀逆时针 ③ 转动摩擦离合器齿轮锁 ② 直到其处于啮合状态。摩擦离合器 ① 已锁定。 	<ol style="list-style-type: none"> 1. 用销轻轻转动孔上方摩擦离合器 ① 的调节轮，以调整工作区域。 <p>注意</p> <p>为避免设备损坏，请按下列步骤执行操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 摩擦离合器 ① 在底部的隔爆外壳之外。 • 请勿松开摩擦离合器 ① 调节轮上的螺钉。 • 由于设计原因，不准备频繁拧动摩擦离合器。 • 不需要锁定摩擦离合器。

7.5 手动调节压力传感器

在以下情况下手动调整压力传感器：


- 要使用初始化参数 5.INITM (页 150) 执行手动初始化时。
- 设备在海拔高度超过 160 m 的环境下工作时。

7.6 吹扫空气切换

要求

- 定位器已完成电气连接并打开。
- 定位器已减压。
- 定位器未进行气动连接。
- 气动输出 PZ、Y1 和 Y2 暴露在所处环境中。

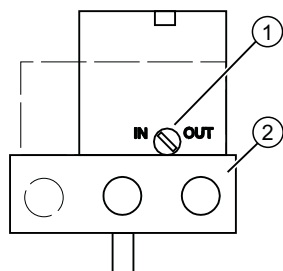
操作步骤

1. 按照诊断值显示 (页 223) 中的描述调用诊断值。
2. 选择要调整为大气压的压力值。
3. 按下  按钮 5 秒钟以调整大气压。相关诊断值以及这些压力值的含义，请参见“60.PZ (页 242)”、“61.P1 (页 242)”和“62.P2 (页 243)”下的内容。

7.6 吹扫空气切换

外壳打开时，可使用气动块上气动阀组上方的吹扫空气选择器。

- 在 IN 位置，使用少量清洁干燥的仪表空气从内部冲刷外壳。
- 在 OUT 位置，吹扫空气直接向外排出。



- ① 吹扫空气选择器
- ② 气动连接 Y1、PZ 和 Y2

图 7-1 气动块上的吹扫空气选择器；保护盖打开时，定位器气动连接侧的视图

出厂设置处于“IN”位置。

7.7 调试直行程执行机构

7.7.1 准备要调试的直行程执行机构

要求

已使用合适的安装套件安装了定位器。

设置传动比选择器

说明

调试

传动比选择器的设置对调试定位器至关重要。

行程 [mm]	传动比选择器的位置
5 到 20	33°
25 到 35	90°
40 到 130	90°

连接定位器



1. 连接适当的电源。定位器现处于“P 手动模式”。显示屏上面一行显示当前电位计电压 (P) (以百分数表示)，例如：“P37.5”；底行闪烁显示“NOINI”：



2. 将执行机构和定位器连接到气动管路。
3. 为定位器提供供应压力 PZ。



7.7 调试直行程执行机构

设置执行机构

1. 检查机械装置是否可在整个行程范围内自由移动。为此，使用  或  按钮将执行机构移至相应的结束位置。

说明

结束位置

同时按下  和  按钮，可加快动作速度。

2. 现在将执行机构移至杆的水平位置。
3. 显示屏上将显示一个“P48.0”和“P52.0”之间的值。
4. 如果显示屏上显示的值超出此范围，必须移动摩擦离合器。移动摩擦离合器，直到值处于“P48.0”和“P52.0”之间为止。该值越接近“P50.0”，定位器确定的行程就越精确。

说明

带隔爆外壳的设备版本

内部摩擦离合器已固定。因此，只能移动外部摩擦离合器。这同样适用于使用内部 NCS 模块的情况。

以下内容适用于不带隔爆外壳、使用内部 NCS 模块 6DR4004-5L 的设备版本：

内部摩擦离合器无功能。因此，只能调节磁铁支架调节轮；请参见“内部 NCS 模块 (iNCS) 6DR4004-5L/-5LE (页 70)”部分。要求：“1.YFCT”类型的执行机构 (页 147) 参数已设置。

参见

安装到直行程执行机构 (页 41)

打开带“隔爆外壳”的设备类型 (页 57)

7.7.2 直行程执行机构的自动初始化

要求


激活自动初始化之前，必须满足以下条件：

1. 执行机构轴可完全移动。
2. 执行机构轴在行进后处于中心位置。

自动初始化直行程执行机构

说明


中断初始化

可随时中断正在进行的初始化。为此，按下 。将保留中断前已组态的设置。仅当明确激活“PRST”参数中的预设设置后，才会将所有参数复位为出厂设置。


说明

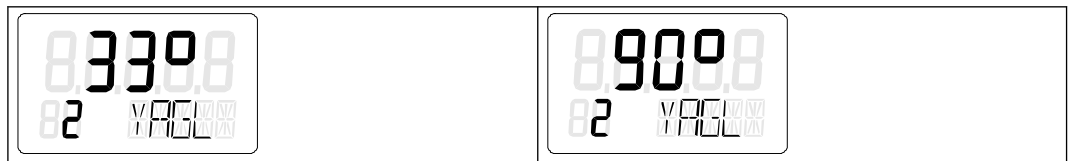
调试密闭阀门



如果阀门密闭，应在调试前设置参数“YCLS (页 157)”。这样可确保初始化期间到达结束位置的时间至少为 15 秒。

1. 切换到“组态”模式。为此，按下  按钮，并持续至少 5 秒。显示屏显示如下：



2. 调用“2.YAGL”参数。为此，按下 。根据设置，显示屏上将显示以下内容：





3. 检查“2.YAGL”参数中显示的值是否与传动比选择器的设置相匹配。如有需要，可将传动比选择器的设置更改为 33° 或 90°。
4. 设置“3.YWAY”参数以确定总行程（单位：mm）。参数 3 的设置可选。显示屏在初始化阶段结束时显示确定的总行程。
 - 如果不需要有关总行程（单位：mm）的任何信息，请按  按钮。然后到达参数 4。
 - 调用“3.YWAY”参数。为此，按下 。显示屏显示如下：




说明


设置“3.YWAY”参数

1. 读取杆上传动销标记的刻度值。
2. 使用按钮  和  将该参数设为读数。

7.7 调试直行程执行机构

5. 调用“4.INITA”参数。为此，短按  按钮。显示屏显示如下：



6. 开始初始化过程。为此，按下  按钮，并持续至少 5 秒，直到显示以下画面：



在自动初始化过程的多个初始化步骤中，定位器始终运行。显示屏的下面一行显示当前正在运行哪个初始化步骤。初始化过程取决于所用的执行机构，最多占用 15 分钟。

7. 以下显示画面表示初始化已完成：



参见

自动初始化的顺序 (页 110)

7.7.3 直行程执行机构的手动初始化


可使用该功能初始化定位器，无需将执行机构移动至上部和下部限位挡块。需要手动设置执行机构行程的上部和下部限位挡块。优化控制参数时，将自动运行进一步的初始化过程。

要求


激活手动初始化之前，必须满足以下要求：

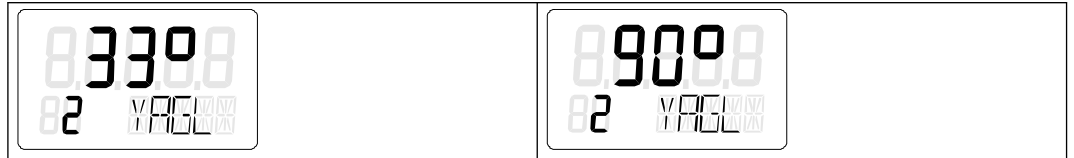
1. 定位器已准备就绪，可在直行程执行机构上使用。
2. 执行机构轴可完全移动。
3. 显示的电位计位置处于允许范围内，即“P5.0”和“P95.0”之间。
4. 对于带选件 -Z P02 的定位器，请按照手动调节压力传感器 (页 119) 中的描述手动调节压力传感器。



手动初始化直行程执行机构

1. 切换到“组态”模式。为此，按下  按钮，持续至少 5 秒，直到显示屏显示如下：



2. 调用“2.YAGL”参数。为此，短按  按钮。根据设置，显示屏上将显示以下内容：





3. 检查“2.YAGL”参数中显示的值是否与传动比选择器的设置相匹配。如有需要，可将传动比选择器的设置更改为 33° 或 90°。
4. 设置“3.YWAY”参数以确定总行程（单位：mm）。“3.YWAY”参数的设置可选。显示屏仅在初始化阶段结束时显示确定的总行程。
 - 如果不需要有关总行程（单位：mm）的任何信息，请短按  按钮。随后便会转至参数 4。
 - 调用“3.YWAY”参数。为此，短按  按钮。显示屏显示如下：




说明

设置“3.YWAY”参数


要设置“3.YWAY”参数，请按以下步骤操作：

1. 读取杆上传动销标记的刻度值。
2. 使用  或  按钮将该参数设为读数。

5. 调用“5.INITM”参数。为此，按两次  按钮。显示屏显示如下：






7.7 调试直行程执行机构

6. 开始初始化过程。为此，按下  按钮，持续至少 5 秒，直到显示屏显示如下：



5 秒后，显示屏上会输出当前电位计位置。显示的电位计位置的示例如下：







7. 确定执行机构轴的下挡块。
 8. 使用  或  按钮将执行机构移至所需位置。
 9. 按下  按钮。将应用执行机构的当前位置。显示屏显示如下：



说明

故障消息“RANGE”

如果显示屏上输出“RANGE”消息，则表示所选结束位置超出了允许的测量范围。按以下步骤更正设置：

1. 移动摩擦离合器，直到显示屏显示“OK”为止。
 2. 按下  按钮。
 3. 使用  或  按钮将执行机构移至其它位置。
 4. 按下  按钮中止手动初始化过程。
 5. 然后返回“P 手动模式”。
 6. 更正执行机构行程和位置检测。
-




10. 确定执行机构轴的上挡块。使用  或  按钮将执行机构移至所需位置。

11. 按下  按钮。将应用执行机构的当前位置。

说明

故障消息“Set Middl”

如果显示屏上输出“Set Middl”消息，则表示杆臂不在水平位置。要纠正该故障，需设置正弦校正的参考点。请按如下步骤操作：

1. 使用  或  按钮将杆臂移至水平位置。
2. 按下  按钮。

12. 初始化过程将自动恢复。显示屏的下面一行显示当前正在运行哪个初始化步骤。以下显示画面表示初始化已完成：



说明

总行程

若已设置“3.YWAY”参数，显示屏将显示总行程（单位：mm）。

7.8 调试角行程执行机构

7.8.1 准备用于调试的角行程执行机构

说明

设置调整角度

角行程执行机构的常规调整角度为 90°。

- 将定位器中的传动比选择器设置为 90°。

条件

激活初始化之前，必须满足以下条件：

1. 已使用合适的安装套件为角行程执行机构安装了定位器。
2. 已将执行机构和定位器连接到气动管路。
3. 为定位器提供供应压力 PZ。
4. 定位器已连接到合适的电源。

7.8 调试角行程执行机构

设置执行机构

1. 定位器处于“P 手动模式”。显示屏的上面一行显示当前电位计的电压 P（以百分数表示）。“NOINI”在显示屏的下面一行闪烁。相应显示屏的示例如下：



2. 检查机械装置是否可在整个行程范围内自由移动。为此，使用 ▲ 或 ▼ 按钮将驱动器移至相应的结束位置。

说明

结束位置

同时按下 ▲ 和 ▼ 按钮，可加快动作速度。

3. 检查完成后，将执行机构移至中心位置。这样可加快初始化过程。

7.8.2 角行程执行机构的自动初始化

要求

激活自动初始化之前，必须满足以下条件：

1. 可完全经过执行机构的行程范围。
2. 执行机构轴处于中心位置。

自动初始化角行程执行机构

说明

中断初始化


可随时中断正在进行的初始化。为此，按下 [ESC]。将保留中断前已组态的设置。

仅当明确激活“PRST”参数中的预设设置后，才会将所有参数复位为出厂设置。


说明

调试密闭阀门


如果阀门密闭，应在调试前设置参数“YCLS (页 157)”。这样可确保初始化期间到达结束位置的时间至少为 15 秒。

1. 切换到“组态”模式。为此，按下  按钮，持续至少 5 秒，直到显示屏显示如下：



2. 使用  按钮从直行程执行机构更改为角行程执行机构，直到显示屏显示如下：




3. 调用“2.YAGL”参数。为此，短按  按钮。此参数已自动设置为 90°。显示屏显示如下：



4. 调用“4.INITA”参数。为此，短按  按钮。显示屏显示如下：



5. 开始初始化过程。为此，按下  按钮，持续至少 5 秒，直到显示屏显示如下：



在自动初始化过程的多个初始化步骤中，定位器始终运行。显示屏的下面一行显示当前正在运行哪个初始化步骤。初始化过程取决于所用的执行机构，最多占用 15 分钟。

6. 以下显示画面表示初始化已完成。显示屏的上面一行显示执行机构的总旋转角度。



参见

自动初始化的顺序 (页 110)

7.8.3 角行程执行机构的手动初始化

可使用该功能初始化定位器，无需将执行机构移动至上部和下部限位挡块。需要手动设置执行机构行程的上部和下部限位挡块。优化控制参数时，将自动运行进一步的初始化过程。

要求

激活手动初始化之前，必须满足以下要求：

1. 定位器已准备就绪，可在角行程执行机构上使用。
2. 执行机构可完全移动。
3. 显示的电位计位置处于允许范围内，即“P5.0”和“P95.0”之间。


说明

设置调整角度


角行程执行机构的常规调整角度为 90°。相应地，将定位器中的传动比选择器设置为 90°。

4. 对于带选件 -Z P02 的定位器，请按照手动调节压力传感器 (页 119) 中的描述手动调节压力传感器


手动初始化定位器

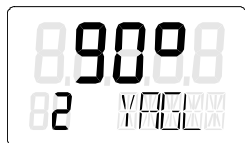
1. 切换到“组态”模式。为此，按下  按钮，持续至少 5 秒，直到显示屏显示如下：




2. 将“YFCT”参数设置为“turn”。为此，按下 。显示屏显示如下：



3. 调用第二个参数“YAGL”。为此，按下 。显示屏显示如下：



4. 调用“INITM”参数。为此，按两次  按钮。显示屏显示如下：



5. 开始初始化过程。按下 \triangle 按钮，持续至少 5 秒，直到显示屏显示如下画面为止：



6. 5 秒后，显示屏上会输出当前电位计位置：



7. 确定执行机构的下部限位挡块。
 8. 使用 \triangle 或 ∇ 按钮将执行机构移至所需位置。
 9. 按下 \square 按钮。将应用执行机构的当前位置。显示屏显示如下：



说明

故障消息“RANGE”




如果显示屏上输出“RANGE”消息，则表示所选结束位置超出了允许的测量范围。按以下步骤更正设置：

1. 移动摩擦离合器，直到显示屏显示“OK”为止。
2. 按下 \square 按钮。
3. 使用 \triangle 或 ∇ 按钮将执行机构移至其它位置。
4. 按下 \square 按钮中止手动初始化过程。
5. 然后返回“P 手动模式”。
6. 更正执行机构行程和位置检测。

10. 确定执行机构的上部限位挡块。使用 \triangle 或 ∇ 按钮将执行机构移至所需位置。
 11. 按下 \square 按钮。将应用执行机构的当前位置。
 12. 初始化过程将自动恢复。显示屏的下面一行显示当前正在运行哪个初始化步骤。以下显示画面表示初始化已完成：



7.9 取消初始化

1. 按下  按钮。
 - 取消自动初始化：显示屏显示“INITA”。
 - 取消手动初始化：显示屏显示“INITM”。定位器处于“组态”模式。
2. 退出“组态”模式。为此，按下  按钮，并持续至少 5 秒。将显示软件版本。
松开  按钮后，定位器处于“P 手动模式”。定位器未初始化。

7.10 设备更换

简介

说明

初始化

可在不中断正在进行的过程的情况下更换定位器。但是，复制和传送初始化参数只能根据您的执行机构对定位器进行近似调整。初始化后，定位器将优先按照手动设置的参数运行。

- 为此，应尽快执行自动或手动初始化。
-

说明

延迟的初始化

请尽快初始化新定位器。只有在初始化后，才能确保以下特性：

- 定位器的最佳调整，符合执行机构的机械或动态特性
 - 限位挡块的无偏差位置
 - 维护数据的准确性
-

有两种方法可以在设备处于运行状态时，不中断设备运行而更换定位器。这两种方法取决于定位器是否已建立通信。

第一种可能性 - 已建立通信

1. 读取前一个定位器的初始化参数。为此，请使用合适的工程组态系统和相关的电子设备描述 (EDD)。
2. 将点 1 参数设置软件中读取的初始化参数传送到新的定位器中。
3. 以机械或气动方式将执行机构控制位置固定到其当前位置。使用安装套件的锁定功能（如果提供）。
4. 记录实际位置值。为此，在显示屏上读取前一个定位器的实际位置值。记下读取的值。
5. 从执行机构卸下之前的定位器。

6. 将前一个定位器的杆臂连接到新定位器。
7. 将新定位器安装到执行机构上。
8. 将新定位器的传动比选择器设置为与前一定位器的传动比选择器相同的位置。
9. 如果显示的实际位置值与记录的值不同，请移动摩擦离合器来校正偏差。
10. 显示值与记录值一致时，则表示新定位器已准备好运行。
11. 松开执行机构的固定装置。


第二种可能性 - 未建立通信

1. 以机械或气动方式将执行机构控制位置固定到其当前位置。使用安装套件的锁定功能（如果提供）。
2. 确定执行机构的实际位置值。为此，在显示屏上读取前一个定位器的实际位置值。记下读取的值。

说明

电路板故障

如果定位器的电路板发生故障，请在执行机构或过程阀处使用尺或量角器测量实际位置值。将读取的值转换为百分数形式。记下转换后的值。

3. 从执行机构卸下之前的定位器。
4. 将前一个定位器的杆臂连接到新定位器。
5. 要避免干扰正在进行的生产过程，应在具有相似行程或旋转范围的执行机构上初始化新定位器。将新定位器连接到该执行机构。初始化新定位器。
6. 然后，从该执行机构卸下已初始化的新定位器。
7. 将初始化的新定位器安装到固定的执行机构上。
8. 如果显示的实际位置值与记录的值不同，请移动摩擦离合器来校正偏差。
9. 使用定位器上的按钮输入参数，这些参数与出厂设置之间存在偏差，如执行机构的类型或紧密关闭功能。
10. 有关使用  按钮切换到测量值视图的信息，请参见“操作模式描述 (页 101)”部分。
11. 松开执行机构的固定装置。

参见

简介 (页 110)

直行程执行机构的自动初始化 (页 122)

角行程执行机构的自动初始化 (页 128)

直行程执行机构的手动初始化 (页 124)

角行程执行机构的手动初始化 (页 130)

7.10 设备更换

参数分配

8.1 参数分配部分简介

定位器负责控制阀门并监视阀门的状态。本部分介绍的参数用于根据阀门及其应用优化调整定位器。

参数分为初始化参数、应用参数和诊断参数三种。

- **“1.YFCT”到“5.INITM”- 初始化参数 (页 147)**
可以使用这些参数启动自动运行的初始化过程，以及根据执行机构调整定位器。执行机构已准备好运行。
- **“6.SCUR”到“52.XDIAG”- 应用参数 (页 150)**
可以使用这些参数根据阀门应用调整定位器。还具备以下功能：
 - 设定值准备
 - 实际值准备
 - 数字信号
 - 紧密关闭功能
 - 限值检测
- **“A.PST”到“U.PRES”- 诊断参数 (页 166)**
可以使用这些参数设置定位器的诊断功能。其中包括泄漏监视器和 Partial Stroke Test。激活这些功能后，定位器会不断监视阀门的状态。如果在诊断功能的参数中输入阈值，则定位器会主动发送超出阈值上下限的信号。这些阈值的当前监视状态以诊断值的形式显示。有关诊断和诊断值的更多详细信息，请参见诊断 (页 223)部分。

说明

显示屏

仅当在参数“XDIAG (页 165)”中激活了设置“On1”、“On2”或“On3”时，才会显示诊断参数 A 到 U 及其子参数。如果通过“On”激活了诊断参数，则会显示诊断参数的内容。

带有 HART 通信接口的定位器与主机系统（例如 SIMATIC PDM 或 HART 通信器）搭配使用时，具备以下优势：

- 离线测试，例如 Full Stroke Test (FST)、Step Response Test (SRT)、Multi Step Response Test (MSRT) 和 Valve Performance Test (VPT)
- 诊断区，提供定位器和阀门状态的总览。

8.1 参数分配部分简介

- 带时间戳的日志，用于记录超出阈值等全部事件。
- 向导，可在调试、Partial Stroke Test 和离线测试期间提供相关参数提示。

8.2 参数工作原理的组态示意图

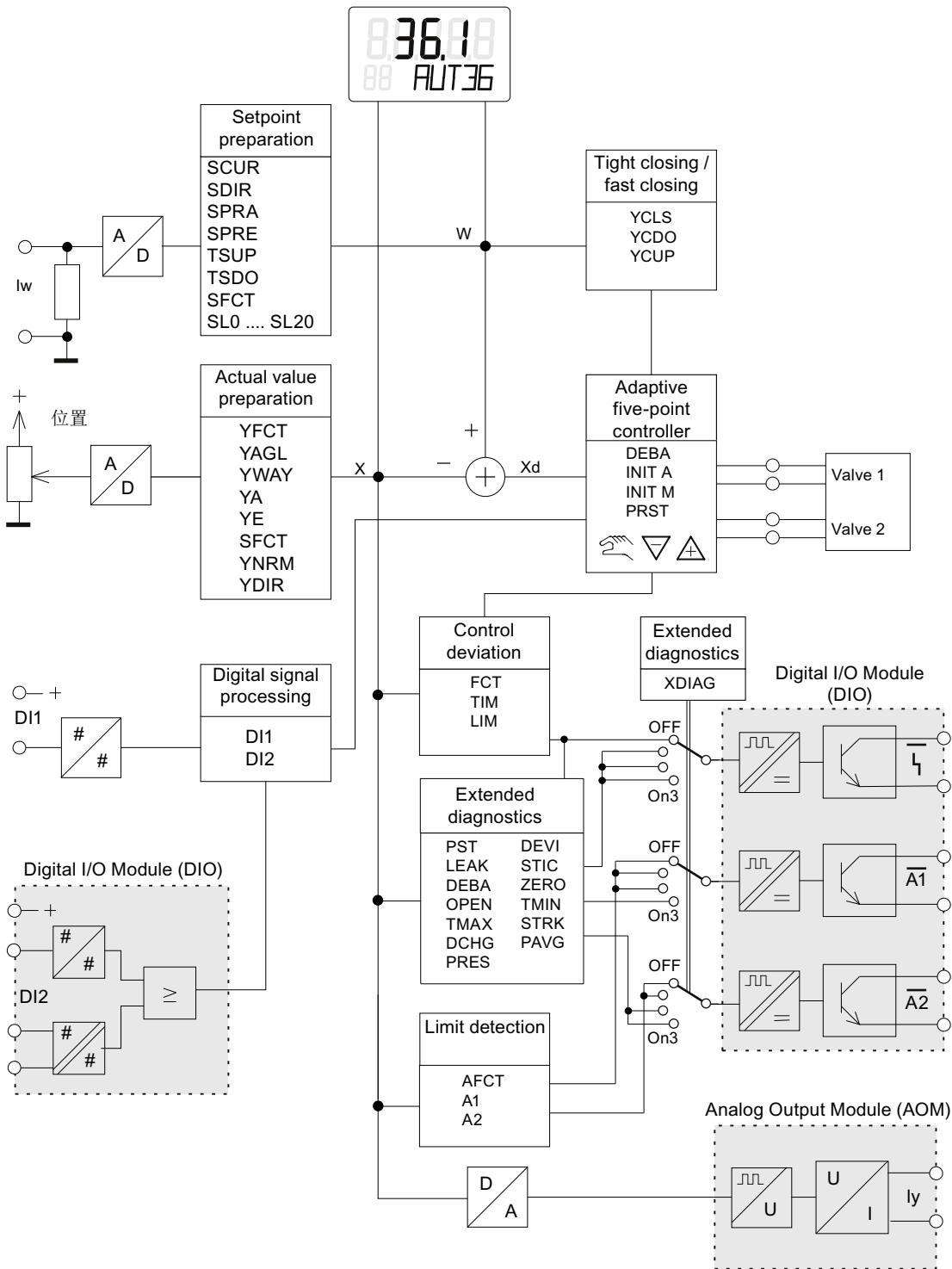


图 8-1 组态块示意图

8.3 参数概述

8.3 参数概述

参数	功能	参数值		单位
1.YFCT	执行机构的类型 (页 147)	正常	反向	
	角行程执行机构	正转	反转	
	直行程执行机构	WAY	-WAY	
	直行程执行机构 - 执行机构轴上的传动销	FWAY	-FWAY	
	直行程执行机构 - 外部线性电位计 (例如, 采用缸体驱动)	LWAY	-LWAY	
	具有 NCS/iNCS 的角行程执行机构	ncSt	-ncSt	
	具有 NCS 的直行程执行机构	ncSL	-ncSL	
	具有 NCS/iNCS 和反馈连接杆的直行程执行机构	ncSLL	-ncLL	
2.YAGL	定位器轴的额定旋转角度 (页 148) ¹⁾			
		33°		度
		90°		
3.YWAY ²⁾	行程范围 (页 149) (可选设置) ³⁾			
		OFF		mm
		5 10 15 20 (短杆 33°, 行程范围 5 到 20 mm)		
		25 30 35 (短杆 90°, 行程范围 25 到 35 mm)		
	40 50 60 70 90 110 130 (长杆 90°, 行程范围 40 到 130 mm)			
4.INITA	初始化 (自动) (页 150)	NOINI no / ###.# Strt		
5.INITM	初始化 (手动) (页 150)	NOINI no / ###.# Strt		
6.SCUR	当前的设定值范围 (页 150)			
	0 ... 20 mA	0 mA		
	4 ... 20 mA	4 mA		
7.SDIR	设定值方向 (页 151)			
	上升	riSE		
	下降	FALL		
8.SPRA	设定分程起点 (页 151)	0.0 ... 100.0		%

参数	功能	参数值	单位
9.SPRE	设定分程终点 (页 151)	0.0 ... 100.0	%
10.TSUP	设定值斜升 (页 152)	Auto / 0 ... 400	s
11.TSDO	设定值斜降 (页 152)	0 ... 400	s
12.SFCT	设定值功能 (页 153)		
	线性		LIN
	等百分比	1 : 25	1 - 25
		1 : 33	1 - 13
		1 : 50	1 - 50
	反等百分比	25 : 1	n1 - 25
		33 : 1	n1 - 33
		50 : 1	n1 - 50
自由调整		FrEE	
13.SLO ... 33.SL20 ⁴⁾	设定值转点 (页 153)为		
13.SLO	0 %	0.0 ... 100.0	%
14.SL1 ...	5 %		
32.SL19	95 %		
33.SL20	100 %		
34.DEBA	闭环控制器的死区 (页 154)	Auto / 0.1 ... 10.0	%
35.YA	调节变量限制起点 (页 155)	0.0 ... 100.0	%
36.YE	调节变量限制终点 (页 155)	0.0 ... 100.0	%
37.YNRM	调节变量标准化 (页 155)		
	为机械行程		MPOS
	为流量		FLoW
38.YDIR	用于显示和位置反馈的调节变量的动作方向 (页 157)		
	上升		riSE
	下降		FALL

8.3 参数概述

参数	功能	参数值		单位
39.YCLS	通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157)			
	无	no		
	上行程紧密关闭	uP		
	下行程紧密关闭	do		
	上行程和下行程紧密关闭	up do		
	上行程快速关闭	Fu		
	下行程快速关闭	Fd		
	上行程和下行程快速关闭	Fu Fd		
	上行程紧密关闭且下行程快速关闭	uP Fd		
上行程快速关闭且下行程紧密关闭	Fu do			
40.YCDO	快速关闭/紧密关闭下限值 (页 158)	0.0 ... 0.5 ... 100.0		%
41.YCUP	快速关闭/紧密关闭上限值 (页 158)	0.0 ... 99.5 ... 100.0		%
42.DI1 ⁵⁾⁾	数字量输入 DI1 功能 (页 159)	常开触点	常闭触点	
	无	OFF		
	仅发送消息	on	-on	
	锁定组态	bLoc1		
	锁定组态和手动操作	bLoc2		
	将过程阀移动至 YE 位置	uP	-uP	
	将过程阀移动至 YA 位置	doWn	-doWn	
	锁定移动	StoP	-StoP	
	Partial Stroke Test	PSt	-PSt	
43.DI2 ⁵⁾⁾	数字量输入 DI2 功能 (页 159)	常开触点	常闭触点	
	无	OFF		
	仅发送消息	on	-on	
	将过程阀移动至 YE 位置	uP	-uP	
	将过程阀移动至 YA 位置	doWn	-doWn	
	锁定移动	StoP	-StoP	
	Partial Stroke Test	PSt	-PSt	

参数	功能	参数值		单位
44.AFCT ⁶⁾	报警功能 (页 160)	正常	反向	
	无	OFF		
	A1 = Min, A2 = Max	0000	1111	
	A1 = Min, A2 = Min	0000	1111	
	A1 = Max, A2 = Max	1111	1111	
45.A1	响应阈值, 报警 1 (页 162)	0.0 ... 10.0 ... 100.0		%
46.A2	响应阈值, 报警 2 (页 162)	0.0 ... 90.0 ... 100.0		%
47.YFCT ⁶⁾	故障消息输出功能 (页 162)	正常	反向	
	故障	0000	1111	
	故障 + 非自动 ⁷⁾	0000	1111	
	故障 + 非自动 + DI ⁷⁾	0000	1111	
48.YTIM	设置故障消息“控制偏差”的监视周期 (页 163)	Auto / 0 ... 100		s
49.YLIM	故障消息“控制偏差”的响应阈值 (页 163)	Auto / 0 ... 100		%
50.PRST	Preset (页 164)			
	复位所有可通过“Init”、“PArA”和“diAg”复位的参数。	ALL		
	将参数“YFCT”复位为“INITM”。	Init		
	将参数“SCUR”复位为“LIM”。	PArA		
	将扩展诊断功能的参数 A 到 U 以及参数“XDIAG”复位。	diAg		
51.PNEUM	气动类型 (页 164)			
标准气动块	Std			
故障保位气动块	FIP			
气动放大器操作	booSt			
52.XDIAG	激活扩展诊断 (页 165)			
	关	OFF		
	单级消息	On1		
	二级消息	On2		
	三级消息	On3		

1) 相应地设置传动比选择器。

2) 参数仅针对“WAY”、“-WAY”、“ncSLL”和“-NCLL”显示

8.3 参数概述

- 3) 使用此设置时，执行机构的值必须与杆臂上行程的设置范围相对应。必须将传动销设置为执行机构行程值，如果该值不在量程范围内，则将其设置为接近的较大量程值。
- 4) 仅在选择“12.SFCT = FrEE”时才会出现设定值转点。
- 5) 常开触点：信号状态为 1 时的动作；常闭触点：信号状态为 0 时的动作
- 6) 正常：传导性，无故障；反向：禁用，故障
- 7) “+”表示：OR 逻辑运算

8.4 诊断参数概述

参数	功能	参数值	单位
A.↳PST	通过以下参数进行 Partial Stroke Test (PST):		
A1.STPOS	起始位置	0.0 ... 100.0	%
A2.STTOL	起始容差	0.1 ... 2.0 ... 10.0	%
A3.STRKH	行程高度	0.1 ... 10.0 ... 100.0	%
A4.STRKD	行程方向	uP / do / uP do	
A5.RPMD	斜坡模式	OFF / On	%/s
A6.RPRT	斜率	0.1 ... 1.0 ... 100.0	
A7.FLBH	PST 失败后的响应	Auto / HoLd / AirIn / AirOu	
A8.INTRV	测试间隔	OFF / 1 ... 365	天
A9.PSTIN	PST 参考行程时间	NOINI/(C)##.#/FdIni/rEAL	s
AA.FACT1	系数 1	0.1 ... 1.5 ... 100.0	
Ab.FACT2	系数 2	0.1 ... 3.0 ... 100.0	
AC.FACT3	系数 3	0.1 ... 5.0 ... 100.0	
A.↳PST	通过以下参数进行带选项 -Z P02 的 Partial Stroke Test (PST):		
A1.STPOS	起始位置	0.0 ... 100.0	%
A2.STTOL	起始容差	0.1 ... 2.0 ... 10.0	%
A8.INTRV	测试间隔	OFF / 1 ... 365	天
Ad.ENPOS	结束位置	0.0 ... 90.0 ... 100.0	%
AE.ENTOL	结束容差	1.0 ... 5.0 ... 20.0	%
AF.BOLIM	破裂压力限值	0.1 ... 7.0	bar
AG.BOTOL	破裂压力容差	0.1 ... 6.0	bar
AH.PSTDO	到达结束位置的时间	1 ... 80 ... 300	s
AJ.PSTUP	回到起始位置的时间	0 ... 300	s
AL.PSTRP	测试重复频率	0 ... 3	s
AY.PSTIN	启动 PST 参考	"leer" / C-Err / oCAY / noINI / FdIni / SdrEF	
b.↳DEVI	通过以下参数监视控制阀的动态行为:		

8.4 诊断参数概述

参数	功能	参数值	单位
b1.TIM	时间常数	Auto / 1 ... 400	s
b2.LIMIT	限值	0.1 ... 1.0 ... 100.0	%
b3.FACT1	系数 1	0.1 ... 5.0 ... 100.0	
b4.FACT2	系数 2	0.1 ... 10.0 ... 100.0	
b5.FACT3	系数 3	0.1 ... 15.0 ... 100.0	
C.↵LEAK	通过以下参数监视/补偿气动泄漏：		
C1.LIMIT	限值	0.1 ... 30.0 ... 100.0	%
C2.FACT1	系数 1	0.1 ... 1.0 ... 100.0	
C3.FACT2	系数 2	0.1 ... 1.5 ... 100.0	
C4.FACT3	系数 3	0.1 ... 2.0 ... 100.0	

参数	功能	参数值	单位
d.↵STIC	通过以下参数监视静摩擦（滑粘）：		
d1.LIMIT	限值	0.1 ... 1.0 ... 100.0	%
d2.FACT1	系数 1	0.1 ... 2.0 ... 100.0	
d3.FACT2	系数 2	0.1 ... 5.0 ... 100.0	
d4.FACT3	系数 3	0.1 ... 10.0 ... 100.0	
E.↵DEBA	通过以下参数监视死区：		
E1.LEVL3 *)	阈值	0.1 ... 2.0 ... 10.0	%
*) 监视范围“0.1”到“2.9”内的值。不监视“3.0”到“10.0”之间的值。			
F.↵ZERO	通过以下参数监视下部限位挡块：		
F1.LEVL1	阈值 1	0.1 ... 1.0 ... 10.0	%
F2.LEVL2	阈值 2	0.1 ... 2.0 ... 10.0	
F3.LEVL3	阈值 3	0.1 ... 4.0 ... 10.0	
G.↵OPEN	通过以下参数监视上部限位挡块：		
G1.LEVL1	阈值 1	0.1 ... 1.0 ... 10.0	%
G2.LEVL2	阈值 2	0.1 ... 2.0 ... 10.0	
G3.LEVL3	阈值 3	0.1 ... 4.0 ... 10.0	
H.↵TMIN	使用以下参数监视温度下限：		

参数	功能	参数值		单位	
H1.TUNIT	温度单位	°C	°F	°C / °F	
	H2.LEVL1	阈值 1	-40 ... -25 ... 90		-40 ... -13 ... 194
	H3.LEVL2	阈值 2	-40 ... -30 ... 90		-40 ... -22 ... 194
	H4.LEVL3	阈值 3	-40 ... 90		-40 ... 194
J.4TMAX	使用以下参数监视温度上限:				
J1.TUNIT	温度单位	°C / °F	°F	°C / °F	
	J2.LEVL1	阈值 1	-40 ... 75 ... 90		-40 ... 167 ... 194
	J3.LEVL2	阈值 2	-40 ... 80 ... 90		-40 ... 176 ... 194
	J4.LEVL3	阈值 3	-40 ... 90		-40 ... 194
L.4STRK	通过以下参数监视总行程数:				
L1.LIMIT	限值	1 ... 1E6 ... 1E8			
	L2.FACT1	系数 1	0.1 ... 1.0 ... 40.0		
	L3.FACT2	系数 2	0.1 ... 2.0 ... 40.0		
	L4.FACT3	系数 3	0.1 ... 5.0 ... 40.0		
O.4DCHG	使用以下参数监视方向更改次数:				
O1.LIMIT	限值	1 ... 1E6 ... 1E8			
	O2.FACT1	系数 1	0.1 ... 1.0 ... 40.0		
	O3.FACT2	系数 2	0.1 ... 2.0 ... 40.0		
	O4.FACT3	系数 3	0.1 ... 5.0 ... 40.0		
P.4PAVG	使用以下参数监视位置平均值:				
P1.TBASE	生成平均值的时间基准	0.5h / 8h / 5d / 60d / 2.5y			
P2.STATE	位置平均值的监视状态	ldLE / rEF / ###.# / Strt			
P3.LEVL1	阈值 1	0.1 ... 2.0 ... 100.0		%	
P4.LEVL2	阈值 2	0.1 ... 5.0 ... 100.0		%	
P5.LEVL3	阈值 3	0.1 ... 10.0 ... 100.0		%	

参见

“52.XDIAG”激活扩展诊断 (页 165)

8.4 诊断参数概述

参数	功能	参数值	单位
U.4PRES	压力监视		
U1.PUNIT	压力单位	bAr / PSI / MPA	
U2.P_HYS	限值的滞后	0.200 ... 1.000	bar
		2.90 ... 14.50	psi
		0.020 ... 0.100	MPa
U3.PFRLL	PZ 下限响应	Cont / HoLd	
U4.PFRUL	PZ 上限响应	Cont / HoLd	
U5.PZMLL	PZ 下限	1.400 ... 7.000	bar
		20.30 ... 101.52	psi
		0.140 ... 0.700	MPa
U6.PZMUL	PZ 上限	1.400 ... 7.000	bar
		20.30 ... 101.52	psi
		0.140 ... 0.700	MPa
U7.PCL	驱动压力 Y1 限值	0.000 ... 7.000	bar
		0.00 ... 101.52	psi
		0.000 ... 0.700	MPa
U8.LRL	+/- 泄漏限值	0.000 ... 7.000	bar
		0.00 ... 101.52	psi
		0.000 ... 0.700	MPa
U9.TPMT	Y1 压力测量时间	1 ... 100	s

8.5 参数说明

8.5.1 初始化参数 1 到 5

8.5.1.1 “1.YFCT”类型的执行机构

要求： 已知执行机构类型、安装类型和动作方向。

可能的设置： 正作用执行机构 反作用执行机构

- | | |
|---------|---------|
| • turn | • -turn |
| • WAY | • -WAY |
| • FWAY | • -FWAY |
| • LWAY | • -LWAY |
| • ncSt | • -ncSt |
| • ncSL | • -ncSL |
| • ncSLL | • -ncLL |

用途： 此参数用于根据相应执行机构的要求调整定位器。

- turn/-turn： 将此设置用于定位器直接安装的角行程执行机构。
- WAY/-WAY： 使用此设置。
 - 用于直行程执行机构（杆上安装有传动销）
 - 与使用内部电位计的设备搭配使用
- FWAY/-FWAY： 使用此设置。
 - 用于直行程执行机构（执行机构轴上安装有传动销）
 - 与使用内部电位计的设备搭配使用
- LWAY/-LWAY： 将此设置用于直行程执行机构上的外部线性电位计（例如，采用缸体驱动）。
- ncSt/-ncSt： 将此设置用于以下设备的角行程执行机构：
 - NCS 传感器 6DR4004-.N.10 和 -.N.40
 - 定位器 6DR5...-0..9.-....- L1A，带内部 NCS 模块
 - 定位器 6DR59*，带附件 NCS 模块 6DR4004-5L/-5LE
 - Position Transmitter 6DR4004-2ES、-3ES 和 -4ES
- ncSL/-ncSL： 将此设置用于行程 < 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构上的 NCS 传感器 6DR4004-.N.20。
- ncSLL/-ncLL： 将此设置用于以下设备的直行程执行机构：
 - 用于行程 > 14 mm（0.55 英寸）的 NCS 传感器 6DR4004-.N.30。
 - 定位器 6DR5...-0..9.-....- L1A，带内部 NCS 模块
 - 定位器 6DR59*，带附件 NCS 模块 6DR4004-5L/-5LE
 - Position Transmitter 6DR4004-2ES、-3ES 和 -4ES

8.5 参数说明

说明:	<p>如果执行机构采用反动作方向，则使用带减号的设置，例如“反转”(-turn)。</p> <p>正常动作方向执行机构的含义:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 当驱动器轴、定位器轴或 NCS 传感器的磁体以顺时针方向旋转时，角行程执行机构关闭。 • 当执行机构轴向下移动并且定位器轴或 NCS 传感器的磁体以逆时针方向旋转时，直行程执行机构关闭。 <p>反动作方向执行机构的含义:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 当驱动器轴、定位器轴或 NCS 传感器的磁体以逆时针方向旋转时，角行程执行机构关闭。 • 当执行机构轴向上移动并且定位器轴或 NCS 传感器的磁体以顺时针方向旋转时，直行程执行机构关闭。 <p>附加信息:</p> <ul style="list-style-type: none"> • “3.YWAY”行程范围(页 149)参数仅针对“WAY”、“-WAY”、“ncSLL”或“-ncLL”显示。 • turn/-turn: “2.YAGL”反馈的额定旋转角度(页 148)参数自动设置为 90°，且无法更改。 • WAY/-WAY: 定位器对非线性进行补偿。非线性是由于直行程执行机构的线性移动转换为定位器轴的旋转移动所导致的。要进行正确补偿，请按照“准备要调试的直行程执行机构(页 121)”章节中的说明进行操作。
出厂设置:	WAY

8.5.1.2 “2.YAGL”反馈的额定旋转角度

条件:	传动比选择器的值与在“2.YAGL”参数中设置的值相匹配。只有这样，显示屏上显示的值才与实际位置相匹配。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • 33° • 90°
用途:	<p>将此参数用于直行程执行机构。根据行程范围，将直行程执行机构的角度设置为 33° 或 90°。随后，将更加准确地确定执行机构的当前设置。以下内容适用:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 33°: 行程 ≤ 20 mm • 90°: 行程 25 mm 至 35 mm • 90°: 行程 > 40 mm 到 130 mm <p>使用如下安装套件:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 行程不超过 35 mm 时，使用 6DR4004-8V • 行程大于 35 mm 且不超过 130 mm 时，使用 6DR4004-8L

仅在将“1.YFCT”设为“WAY”/“-WAY”或“FWAY”/“-FWAY”时才可调整“2.YAGL”。

对于“1.YFCT”的其它所有设置，为会“2.YAGL”自动设为 90°。

出厂设置: 33°

参见

简介 (页 110)

8.5.1.3 “3.YWAY”行程范围

条件:

- 已安装定位器。
- 已根据执行机构行程范围将传动销安装在杆上，请参见“安装到直行机构 (页 41)”部分。

可能的设置:

- OFF
- 5.0 | 10.0 | 15.0 | 20.0 | 25.0 | 30.0 | 35.0 | 40.0 | 50.0 | 60.0 | 70.0 | 90.0 | 110.0 | 130.0

用途: 直行机构初始化完成后，使用此参数显示确定的行程值 (mm)。

如果选择“OFF”设置，则初始化后将不显示实际行程。

从以上显示的可能设置中选择对应于执行机构行程范围的值 (mm)。

如果执行机构行程范围不对应任何可能的设置，则选择接近的较高值。为此，可使用执行机构铭牌上的指定值。

仅在将“1.YFCT”设为“WAY”/“-WAY”或“ncSLL”/“-ncLL”时才可调整“3.YWAY”。


出厂设置: OFF

参见



“1.YFCT”类型的执行机构 (页 147)

8.5 参数说明

8.5.1.4 “4.INITA”初始化（自动）

可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • NOINI • no / ###.# • Strt
用途:	<p>使用此参数开始自动初始化过程。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 选择“Strt”设置。 2. 然后按下  按钮，并持续至少 5 秒。 <p>显示屏的下面一行显示当前正在运行哪个初始化步骤。</p>
出厂设置:	NOINI

8.5.1.5 “5.INITM”初始化（手动）

可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • NOINI • no / ###.# • Strt
用途:	<p>使用此参数开始手动初始化过程。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 选择“Strt”设置。 2. 然后按下  按钮，并持续至少 5 秒。
说明:	<p>如果定位器已初始化，且设置了“4.INITA”和“5.INITM”值，则可将定位器复位为未初始化状态。为此，按下  按钮，并持续至少 5 秒。</p>
出厂设置:	NOINI

8.5.2 应用参数 6 到 52

8.5.2.1 “6.SCUR”当前的设定值范围

要求:	<ul style="list-style-type: none"> • 定位器可分为 2 线制、3 线制、4 线制型号。 • 根据“布线(页 81)”部分中所示的 2/3/4 线制系统的接线图连接定位器。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • 0 MA • 4 MA

用途：该参数用于设置当前的设定值范围。当前范围的选择取决于连接类型。“0 MA”设置（0 到 20 mA）仅可用于三线和四线制连接。

出厂设置：4 MA

8.5.2.2 “7.SDIR”设定值方向

可能的设置：

- riSE
- FALL

用途：此参数用于设置设定值方向。设定值方向用于反转设定值的动作方向。

- 上升 (riSE)：更高的设定值输入值将导致阀门打开。
- 下降 (FALL)：更高的设定值输入值将导致阀门关闭。

设定值方向主要适用于分程模式和安全设置为“uP”的单作用执行机构。

出厂设置：riSE

8.5.2.3 “8.SPRA”设定值分程起点/“9.SPRE”设定值分程终点

调整范围：0.0 ... 100.0

用途：将这两个参数与参数““7.SDIR”设定值方向 (页 151)”结合使用，可以限制有效设定值。解决具有下列特性曲线的分程任务：

- 上升/下降
- 下降/上升
- 下降/下降
- 上升/上升

出厂设置：对于“SPRA”： 0.0 对于“SPRE”： 100.0

8.5 参数说明

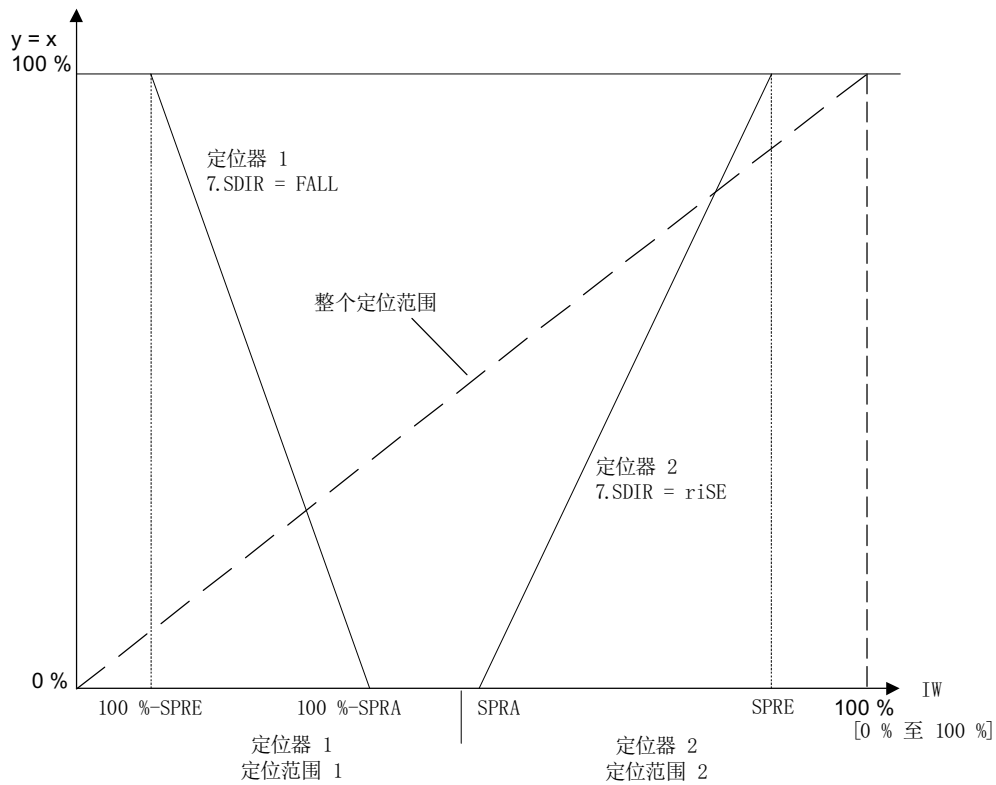


图 8-2 示例：2 个定位器的分程操作

8.5.2.4 “10.TSUP”设定值斜升/“11.TSDO”设定值斜降

可能的设置:	对于“TSUP”	对于“TSDO”
	<ul style="list-style-type: none"> • Auto • 0 ... 400 	<ul style="list-style-type: none"> • 0 ... 400
用途:	<p>设定值斜率在“自动”模式下有效，用于限定有效设定值的变化速度。该参数指定了定位器将行程从 0 移动到 100% 所需的时长（单位为秒）。示例：如果设置“TSUP”= 10，定位器需要 10 s 将行程从 0 移动到 100%，需要 1 s 将行程从 0 移动到 10%。</p> <p>从“手动”模式切换到“自动”模式时，设定值斜率可用于将有效设定值调整为定位器设定值。</p> <p>从“手动”模式到“自动”模式的平滑切换，可有效防止长管道内压力过大。</p> <p>“TSUP = Auto”参数表示设定值斜率所使用的是初始化期间所确定的两个动作时间中较短的时间。此时参数值“TSDO”没有作用。</p>	
出厂设置:	0	

8.5.2.5 “12.SFCT”设定值功能

- 可能的设置:
- Lin
 - 1 - 25
 - 1 - 33
 - 1 - 50
 - n1 - 25
 - n1 - 33
 - n1 - 50
 - FrEE

用途: 此参数可用于将非线性过程阀的流量特性线性化。“13.SL0”...“33.SL20”设定值转点(页 153)“参数说明中图示的可选流量特性是对线性过程阀特性的仿真。

出厂设置: Lin

定位器中存储了七种过程阀特性，可使用“SFCT”参数进行选择：

过程阀特性		使用参数值进行设置
线性		Lin
等百分比	1:25	1-25
等百分比	1:33	1-33
等百分比	1:50	1-50
反等百分比	25:1	n1-25
反等百分比	33:1	n1-33
反等百分比	50:1	n1-50
自由调整		FrEE

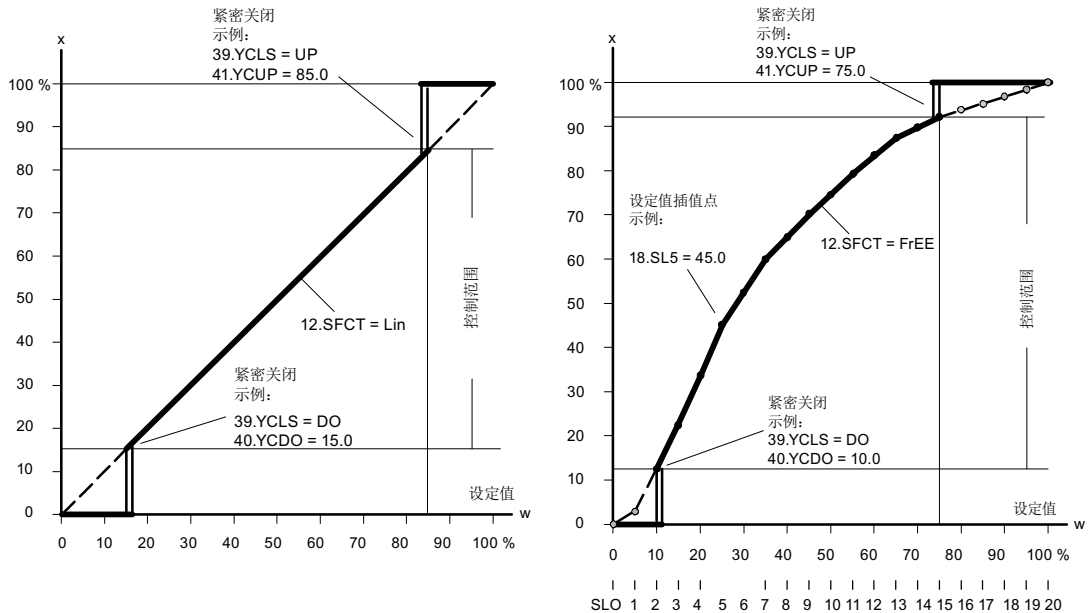
8.5.2.6 “13.SL0”...“33.SL20”设定值转点

设置范围: 0.0 ... 100.0

用途: 这些参数用于向每个设定值转点分配流量系数（单位为 5%）。设定值断点将形成一条由 20 个线性段组成的折线，这些线性段是过程阀特性的模型化描述；请参见下图。

出厂设置: "0", "5" ... "95", "100"

8.5 参数说明



设定值特性曲线、调节变量标准化和紧密关闭功能

仅当“12.SFCT”设定值功能(页 153)参数设置为“FrEE”时才能输入设定值转点。可输入一条单调上升特性曲线，两个连续插值点必须至少有 0.2% 的差异。

8.5.2.7 “34.DEBA”闭环控制器的死区

可能的设置:

- Auto
- 0.1 ... 10.0

用途:

该参数与“Auto”设置一起使用，在自动模式下持续调整死区以不断满足控制回路的要求。如果检测到调节器振荡，那么将逐渐放大死区。通过时间标准进行反向自适应。

使用值 0.1 到 10.0 设置死区。值以百分比形式显示。随后即可抑制控制振荡。死区越小，控制精度就越高。

出厂设置:

Auto

8.5.2.8 “35.YA”调节变量限制起点/“36.YE”调节变量限制终点

设置范围:	0.0 ... 100.0	
用途:	<p>这些参数用于将从停止位到停止位的机械执行机构行程限制为组态值。值以百分比形式显示。这可将执行机构的机械行程范围限制在有效范围内，防止控制闭环控制器出现积分饱和的情况。</p> <p>请参见““37.YNRM”调节变量标准化 (页 155)”参数说明中的图。</p> <p>“死角”功能</p> <p>死角即是过程阀允许无流量的角度范围。例如，死角范围从阀下部限位挡块开始，在介质开始流动的角度处结束。如果要使用阀控制的整个信号范围（例如 4 mA 到 20 mA），请使用此功能。</p> <p>若要使用过程阀控制的全部信号范围，请将调节变量的下限 (YA) 设置为介质开始流动时的百分比值。</p> <p>要使新的初始值显示为 0%，将“37.YNRM”调节变量标准化 (页 155) 设置为“FLoW”。</p>	
出厂设置:	当为“YA”时: 0.0	当为“YE”时: 100.0

说明

“YE”的设置值必须始终大于“YA”。

8.5.2.9 “37.YNRM”调节变量标准化

可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • MPOS • FLoW
用途:	<p>使用““35.YA”调节变量限制起点/“36.YE”调节变量限制终点 (页 155)”参数限制调节变量。该限制将导致显示和电流输出位置反馈有两种不同的标定类型“MPOS”和“FLoW”。</p> <p>MPOS 标定显示初始化的上下限位挡块之间的机械位置（0% 到 100%）。该位置不受““35.YA”调节变量限制起点/“36.YE”调节变量限制终点 (页 155)”参数影响。“YA”和“YE”参数显示在 MPOS 标定中。</p> <p>FLoW 标定为 0% 到 100% 的标准化形式，表示“YA”和“YE”参数之间的范围。超出此范围，设定值 w 也始终是 0% 到 100%。这可能导致流量比例显示和位置反馈。使用过程阀特性同样会导致流量比例显示和位置反馈。</p>

8.5 参数说明

为计算控制偏差，显示中的设定值也将以相应标定显示。
 以下示例使用 80-mm 的直行程执行机构说明了行程与标定和“YA”、“YE”标定参数的关系；请参见下图。

出厂设置：

MPOS

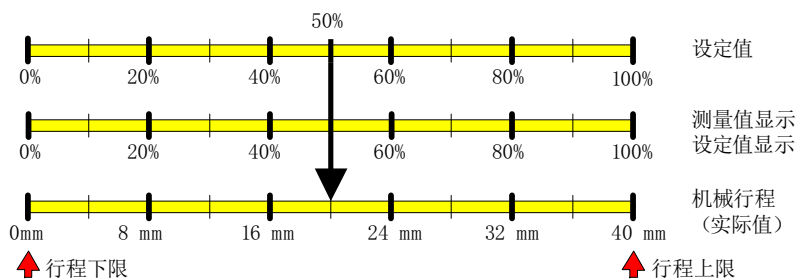


图 8-3 YNRM = MPOS 或 YNRM = FLoW；默认：YA = 0 % 和 YE = 100 %

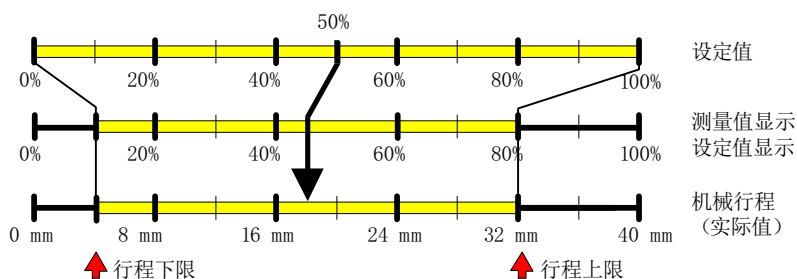


图 8-4 示例：YNRM = MPOS，YA = 10 %，YE = 80 %

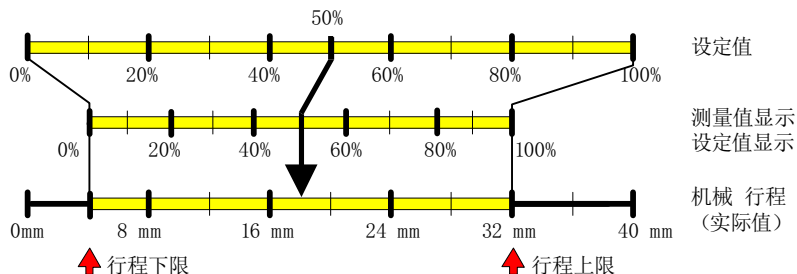


图 8-5 示例：YNRM = FLoW，YA = 10 %，YE = 80 %

参见

“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157)

8.5.2.10 “38.YDIR”显示和位置反馈受控变量的方向

可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • riSE • FALL
用途:	此参数用于设置显示和位置反馈的动作方向。方向是上升趋势或下降趋势。
出厂设置:	riSE

8.5.2.11 “39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭

可能的设置:	<table> <tr><td>no</td><td>无</td></tr> <tr><td>uP</td><td>上行程紧密关闭</td></tr> <tr><td>do</td><td>下行程紧密关闭</td></tr> <tr><td>uP do</td><td>上行程和下行程紧密关闭</td></tr> <tr><td>Fu</td><td>上行程快速关闭</td></tr> <tr><td>Fd</td><td>下行程快速关闭</td></tr> <tr><td>Fu Fd</td><td>上行程和下行程快速关闭</td></tr> <tr><td>uP Fd</td><td>上行程紧密关闭且下行程快速关闭</td></tr> <tr><td>Fu do</td><td>上行程快速关闭且下行程紧密关闭</td></tr> </table>	no	无	uP	上行程紧密关闭	do	下行程紧密关闭	uP do	上行程和下行程紧密关闭	Fu	上行程快速关闭	Fd	下行程快速关闭	Fu Fd	上行程和下行程快速关闭	uP Fd	上行程紧密关闭且下行程快速关闭	Fu do	上行程快速关闭且下行程紧密关闭
no	无																		
uP	上行程紧密关闭																		
do	下行程紧密关闭																		
uP do	上行程和下行程紧密关闭																		
Fu	上行程快速关闭																		
Fd	下行程快速关闭																		
Fu Fd	上行程和下行程快速关闭																		
uP Fd	上行程紧密关闭且下行程快速关闭																		
Fu do	上行程快速关闭且下行程紧密关闭																		
用途:	<p>此参数用于驱动控制阀到限位挡块。若此参数未激活，则控制阀将控制在初始化过程中确定的两个限位挡块。</p> <p>紧密关闭时，控制阀需要较长时间离开限位挡块。快速关闭时，控制阀立即离开限位挡块。</p> <p>可在一侧或两侧限位挡块上激活紧密关闭与快速关闭功能。如果有效设定值满足以下条件，则参数“YCLS”有效：</p> <ul style="list-style-type: none"> • 不高于 ““40.YCDO”下行程紧密关闭/快速关闭的值 (页 158)”参数中设置的值。 • 不低于 ““41.YCUP”上行程紧密关闭/快速关闭的值 (页 158)”参数中设置的值。 																		
出厂设置:	no																		

8.5 参数说明

请参见“37.YNRM”调节变量标准化 (页 155)和“13.SL0”...“33.SL20”设定值转点 (页 153)参数说明中的图。

说明**已激活紧密关闭/快速关闭功能**

如果已激活该功能，则对于参数““49.YLIM”“控制偏差”故障消息的响应阈值 (页 163)”，关闭在相应溢出方向上的控制偏差监视。以下说明适用：“YCDO: < 0 %”且“YCUP: > 100 %”。此功能尤其适用于带衬套的阀门。如需长期监视限位挡块位置，建议激活“F.LZERO”和“G.LOPEN”参数。

8.5.2.12 “40.YCDO”下行程紧密关闭/快速关闭的值

要求:	“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157)参数设为“do”、“uP do”、“Fd”、“Fu Fd”、“uP Fd”或“Fu do”
调整范围:	0.0 ... 100.0
用途:	使用“YCDO”参数设定激活“下行程紧密关闭/快速关闭”的限值。如果有效设定值不高于此处设定的值，则执行机构将以下行程紧密关闭或下行程快速关闭的方式移动。
出厂设置:	0.5

说明

“YCDO”参数的值始终小于“YCUP”参数的值。紧密关闭/快速关闭功能的固定滞后为 1%。“YCDO”参数与机械停位有关。“YCDO”与“7.SDIR”设定值方向 (页 151)和“38.YDIR”显示和位置反馈受控变量的方向 (页 157)参数中设置的值无关。

8.5.2.13 “41.YCUP”上行程紧密关闭/快速关闭的值

要求:	“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157)“参数设为“do”、“uP do”、“Fd”、“Fu Fd”、“uP Fd”或“Fu do”
调整范围:	0.0 ... 100.0
用途:	使用“YCUP”参数设定激活上行程紧密关闭或上行程快速关闭的限值。如果有效设定值不低于此处设定的值，则执行机构将以上行程紧密关闭或上行程快速关闭的方式移动。
出厂设置:	99.5

说明

“YCDO”参数的值始终小于“YCUP”参数的值。紧密关闭/快速关闭功能的固定滞后为1%。“YCUP”参数与机械停位有关。“YCUP”与“7.SDIR”设定值方向(页 151)和“38.YDIR”显示和位置反馈受控变量的方向(页 157)参数中设置的值无关。

8.5.2.14 “42.DI1”/“43.DI2”数字量输入功能**设置选项**

- 数字量输入 DI1

常开触点**常闭触点**

OFF

OFF

on

-on

bloc1

-uP

bloc2

-doWn

uP

-StoP

doWn

-PST

StoP

PST

- 数字量输入 DI2

常开触点**常闭触点**

OFF

OFF

on

-on

uP

-uP

doWn

-doWn

StoP

-StoP

PST


-PST

用途:

这些参数用于确定数字量输入的功能。下面介绍了可能的功能。动作方向可调整为常闭或常开模式。

- DI1 或 DI2 = On 或 -On
I/O 设备（例如压力开关或温度开关）的数字消息经通信接口被读取或通过与其它消息进行逻辑或运算得出故障消息输出的响应。
- DI1 = bLoc1
使用此参数值互锁“组态”模式和调整。例如，可在端子 9 和 10 之间使用跳线执行锁定。
- DI1 = bLoc2
如果 DI1 数字量输入已激活，则除“组态”模式外，“手动”模式也被禁止。

8.5 参数说明

- DI1 或 DI2 =
触点 uP 或 doWn 闭合, 或
触点 -uP 或 -doWn 断开
如果数字量输入已激活, 则执行机构将使用 “35.YA”调节变量限制起点/“36.YE”调节变量限制终点 (页 155)”参数定义的值在 “自动” 模式中进行控制。
- DI1 或 DI2 =
触点 StoP 闭合, 或
触点 -StoP 断开
如果数字量输入激活, 则禁止在 “自动” 模式下控制气动模块。执行机构保持上一个位置不变。利用这种方法, 可在不使用初始化功能的情况下完成泄漏测量。
- DI1 或 DI2 = PSt 或 -PSt
使用数字量输入 DI1 或 DI2, 可根据选择通过驱动常闭或常开触点来启动 Partial Stroke Test。
- DI1 或 DI2 = OFF
无功能
数字量输入 DI1 的特殊功能: 如果在 “P 手动模式” 下, 使用端子 9 和 10 之间的跳线激活数字量输入 DI1, 那么在按下  按钮时, 将显示固件版本。

如果上述功能之一与 “DI1” 和 “DI2” 参数同时激活, 则: “Blocking” 的优先级高于 “uP”。 “uP” 的优先级高于 “doWn”。 “doWn” 的优先级高于 “PST”。

出厂设置: OFF

8.5.2.15 “44.AFCT”报警功能

可能的设置: 请参见下文中的相应示意图

用途: 该参数可用于确定特定值, 高于或低于给定的偏移或角度时将会出现提示消息。报警触发 (限值) 与 MPOS 量程有关。通过 Digital I/O Module (DIO) 发出报警信号。除此之外, 报警还可通过通信接口读取。

针对下一个系统, 数字量输出的动作方向可由 “High 激活” 调整为 “Low 激活”。

出厂设置: OFF

动作方向和滞后			
	Digital I/O Module (DIO)		
	示例	A1 A2	
	A1 = 48	AFCT = MIN / MAX	
	A2 = 52		
	Way =45	激活	
	Way =50		
	Way =55		激活
	A1 = 48	AFCT = -MIN / -MAX	
	A2 = 52		
	Way =45		激活
	Way =50	激活	激活
	Way =55	激活	
A1 = 52	AFCT = MIN / MAX		
A2 = 48			
Way =45	激活		
Way =50	激活	激活	
Way =55		激活	
A1 = 52	AFCT = -MIN / -MAX		
A2 = 48			
Way =45		激活	
Way =50			
Way =55	激活		

说明

如果扩展诊断使用设置为“On3”的参数“52.XDIAG”激活扩展诊断(页 165)“激活”，则报警不会通过 Digital I/O Module (DIO) 输出。报警 A1 通过设置“On2”输出。但是，可随时通过通信接口发出通知。

8.5 参数说明

8.5.2.16 "45.A1"/"46.A2"报警响应阈值

调整范围:	0.0 ... 100.0
用途:	这些参数可用于指定应何时显示报警。报警的响应阈值（以百分比表示）参考“37.YNRM”调节变量标准化(页 155)参数中的 MPOS 刻度。MPOS 刻度与机械行程相对应。 根据“44.AFCT”报警功能(页 160)参数中报警功能的设置，报警在超出响应阈值上限（最大值）或响应阈值下限（最小值）时触发。
出厂设置:	对于“A1”： 10.0 对于“A2”： 90.0

8.5.2.17 "47.\fCT"故障消息输出的功能

要求:	至少安装以下一种模块 <ul style="list-style-type: none"> • Digital I/O Module (DIO) • Inductive Limit Switches (ILS) • Mechanic Limit Switches (MLS) 								
可能的设置:	<table border="0" style="width: 100%;"> <tr> <td style="width: 50%;">正常动作方向</td> <td style="width: 50%;">反常动作方向</td> </tr> <tr> <td>• 丿</td> <td>• -丿</td> </tr> <tr> <td>• 丿nA</td> <td>• -丿nA</td> </tr> <tr> <td>• 丿nAb</td> <td>• -丿nAb</td> </tr> </table>	正常动作方向	反常动作方向	• 丿	• -丿	• 丿nA	• -丿nA	• 丿nAb	• -丿nAb
正常动作方向	反常动作方向								
• 丿	• -丿								
• 丿nA	• -丿nA								
• 丿nAb	• -丿nAb								
用途:	<p>由监视控制偏差随时间变化而生成的故障消息也可以由下列事件触发:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 电源故障 • 处理器故障 • 执行机构故障 • 过程阀故障 • 供应压力 PZ 超出规定范围 <p>如果“52.XDIAG(页 165)”参数已激活，还会输出其它错误消息。无法关闭故障消息，但退出“自动模式”可抑制故障消息（出厂设置）。将“\fCT”参数设置为“丿nA”还可以在此处生成故障消息。还可以选择将故障消息与数字量输入的状态进行“或运算”。为此，首先将“42.DI1”/“43.DI2”数字量输入功能(页 159)参数设置为“on”或“-on”。随后将参数“\fCT”设置为“丿nAb”。</p> <p>如果要以动作相反方向输出故障消息，请选择“-丿”设置。</p>								
出厂设置:	丿								

8.5.2.18 “48.\\TIM”设置故障消息“控制偏差”的监视周期

可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • Auto • 0 ... 100
用途:	<p>“TIM”参数用于设置以秒为单位的时间，定位器必须在这一时间内达到调节状态。在此参数中指定相应的响应阈值。</p> <p>超出组态时间后，将设置故障消息输出。</p>
出厂设置:	Auto

说明

已激活紧密关闭/快速关闭功能

如果已激活该功能，则对于参数“4LIM”，关闭在相应溢出方向上的控制偏差监视。以下说明适用：“YCDO: < 0 %”且“YCUP: > 100 %”。此功能尤其适用于带衬套的阀门。如需长期监视结束位置，建议激活“F.4ZERO”和“G.4OPEN”参数。

8.5.2.19 “49.\\LIM”“控制偏差”故障消息的响应阈值

可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • Auto • 0 ... 100
用途:	<p>“LIM”参数可用于设置触发故障消息的控制偏差允许大小的值。值以百分比形式显示。</p> <p>如果将参数“4TIM”和“4LIM”设为“Auto”，则在特定时间段内若未达到慢步区，将设置故障消息。在执行机构行程的5%到95%范围内，此时间为初始化中测量的行程时间的二倍，而在10%到90%之外时，此时间为初始化中测量的行程时间的十倍。</p>
出厂设置:	Auto

说明

已激活紧密关闭/快速关闭功能

如果已激活该功能，则对于参数“4LIM”，关闭在相应溢出方向上的控制偏差监视。以下说明适用：“YCDO: < 0 %”且“YCUP: > 100 %”。此功能尤其适用于带衬套的阀门。如需长期监视结束位置，建议激活“F.4ZERO”和“G.4OPEN”参数。

8.5 参数说明

8.5.2.20 “50.PRST”预设

可能的设置:

- ALL
- Init
- PArA
- diAg

用途:

此参数可用于将大部分参数恢复为出厂设置。下列参数组可用:

- ALL: 复位所有可通过“Init”、“PArA”和“diAg”复位的参数。
- Init: 将初始化参数“1.YFCT”复位为“5.INITM”。
- PArA: 将应用参数“6.SCUR”当前的设定值范围(页 150)重置为“49.\ \LIM”“控制偏差”故障消息的响应阈值(页 163)。
- diAg: 复位扩展诊断的参数 A 到 U(页 166)以及参数“52.XDIAG”激活扩展诊断(页 165)。

有关参数和出厂设置总览,请参见“参数分配(页 135)”部分。

要选择上面所列任一参数组,可多次按下 ▾ 按钮,直到画面中输出所需设置为止。要启动该功能,按住 ▲ 按钮,直到画面中输出“oCAY”为止。此时参数组的值即恢复为出厂设置。

说明:

如要将之前已初始化的定位器用于另一控制阀,先将参数恢复为出厂设置,然后再重新进行初始化。为此,可使用“ALL”或“Init”设置。

出厂设置:

ALL

参见

诊断值显示(页 223)

8.5.2.21 “51.PNEUM”气动类型

要求:

FIP 拥有带“故障保位”功能的定位器,订货号后缀为 -Z,订货代码为 F01。

booSt 使用气动放大器操作定位器。

可能的设置:

Std 标准气动块

FIP 故障保位气动块

booSt 气动放大器操作

用途:

按下 ▲ 按钮至少 5 秒钟以启动该功能。在这 5 秒期间,显示屏将显示“WaiT”。5 秒之后设定所需功能。

Std 设置标准气动块。

FIP	如果订购用于故障保位功能应用的定位器，则该定位器配有特殊的气动块。“PNEUM”参数预设为“FIP”。如果更换电路板，必须再次将此参数设置为“FIP”。
booSt	使用气动放大器操作定位器时，使用此功能。此功能随后会显示执行机构过冲。您可以在气动放大器(页 323)下找到操作气动放大器的相关说明。

8.5.2.22 “52.XDIAG”激活扩展诊断

此参数可用于激活扩展诊断功能，同时激活在线诊断。您还可以定义发出哪个维护级别的信号。按重要程度递增的顺序排列的维护级别依次是：需要维护、要求维护和维护报警。出厂设置中，扩展诊断功能为默认关闭。“XDIAG”参数设置为“OFF”。要激活扩展诊断，有三种模式可供选择：

- On1：扩展诊断已激活。通过错误消息输出来输出阈值 3 消息。单级报警（维护报警）
- On2：扩展诊断已激活。通过报警输出 2 激活阈值 2 消息。另外，通过错误消息输出来输出阈值 3 消息。二级报警（要求维护，维护报警）
- On3：扩展诊断已激活。通过报警输出 1 激活阈值 1 消息。通过报警输出 2 激活阈值 2 消息。另外，通过错误消息输出来输出阈值 3 消息。三级报警（需要维护，要求维护，维护报警）

说明

激活扩展诊断

请注意，只有在选择操作模式“On1”至“On3”后，才会在显示屏上显示“A.\\IPST”至“U.\\IPRES”的扩展诊断参数。

在出厂设置中，“A.\\IPST”到“U.\\IPRES”参数在默认情况下处于禁用状态。“XDIAG”参数设为“OFF”。只有使用“On”激活相应菜单项之后，相应参数才会显示。

说明

成功维护后重置消息

如果超出阈值上限或下限，定位器会在显示屏上以错误代码和列的形式生成消息。维护成功后，该消息会自动消失。根据具体应用，在消息消失之前可能会显示数小时。如果执行以下一项或多项任务，该消息将立即消失：

- 禁用监视功能。
 - 重新初始化设备的上下限。
 - 复位计数器。
 - 重置阈值。
-

对于扩展诊断，可使用列 ① 和故障代码 ②（错误代码概述(页 247)）来显示阈值消息。这些列 ① 和故障代码 ② 在显示屏上显示如下：

8.5 参数说明

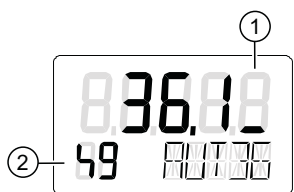


图 8-6 用一列显示阈值 1 错误消息（需要维护）

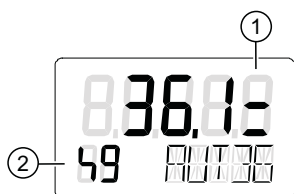


图 8-7 用两列显示阈值 2 错误消息（要求维护）

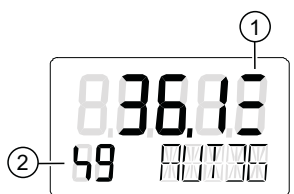


图 8-8 用三列显示阈值 3 错误消息（维护报警）

出厂设置为“OFF”。

8.5.3 高级诊断参数 A 到 U

8.5.3.1 Partial Stroke Test 'A.\PST'

A.\PST - Partial Stroke Test

要求：

参数“52.XDIAG (页 165)”已设置为“On1”、“On2”或“On3”。

可能的设置：

- OFF
- On

用途:	激活 Partial Stroke Test。 通过以下方式启动 Partial Stroke Test: <ul style="list-style-type: none">• 本地操作• 数字量输入• 远程操作• 周期性测试间隔 Partial Stroke Test 的当前状态在诊断值 “12.PST (页 230)” 中显示。 诊断值 “13.PRPST (页 232)” 和 “14.NXPST (页 233)” 提供关于 Partial Stroke Test 的其它信息。
出厂设置:	OFF

A1.STPOS - 起始位置

设置范围:	0.0 ... 100.0
用途:	定义 Partial Stroke Test 的起始位置。报警触发 (限值) 与 MPOS 量程有关。值以百分数表示。 Partial Stroke Test 期间执行机构从起始位置移动到目标位置。目标位置由起始位置 (A1.STPOS)、行程高度 (A3.STRKH) 和行程方向 (A4.STRKD) 之间的相互作用来确定。
出厂设置:	100.0

A2.STTOL - 起始容差

设置范围:	0.1 ... 10.0
用途:	定义 Partial Stroke Test 的起始容差。值以百分数表示。
示例:	已将起始位置设置为“50.0”，起始容差设置为“2.0”。此时，仅在 48% 和 52% 的位置之间执行 Partial Stroke Test。
出厂设置:	2.0

A3.STRKH - 行程高度

设置范围:	0.1 ... 100.0
用途:	定义 Partial Stroke Test 的行程高度。值以百分数表示。
出厂设置:	10.0

8.5 参数说明

A4.STRKD - 行程方向

可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • uP • do • uP do
用途:	<p>定义 Partial Stroke Test 的行程方向。</p> <p>uP: 执行机构仅向上移动</p> <ul style="list-style-type: none"> • 执行机构从起始位置移动到目标位置上限。 • 到达目标位置上限后，执行机构移回起始位置。
公式 (uP):	<p>目标位置上限 = 起始位置 (A1.STPOS) ± 起始容差 (A2.STTOL) + 行程高度 (A3.STRKH)</p> <p>do: 执行机构仅向下移动</p> <ul style="list-style-type: none"> • 执行机构从起始位置移动到目标位置下限。 • 到达目标位置下限后，执行机构移回起始位置。
公式 (do):	<p>目标位置下限 = 起始位置 (A1.STPOS) ± 起始容差 (A2.STTOL) - 行程高度 (A3.STRKH)</p> <p>uP do: 执行机构上下移动</p> <ul style="list-style-type: none"> • 执行机构先从起始位置移动到高目标位置。 • 然后，执行机构从高目标位置移动到低目标位置。 • 到达目标位置下限后，执行机构移回起始位置。
公式 (uP do)	<p>目标位置 = 起始位置 (A1.STPOS) ± 起始容差 (A2.STTOL) ± 行程高度 (A3.STRKH)</p>
出厂设置:	do

A5.RPMD - 斜坡模式

设置选项:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	<p>激活斜坡模式。</p> <ul style="list-style-type: none"> • OFF: 以无控制方式执行 Partial Stroke Test。 • On: 以受控方式执行 Partial Stroke Test。定位器根据参数 "A6.RPRT" 中设置的斜率进行控制。 <p>使用斜坡模式来缩短或延长 Partial Stroke Test 的持续时间。适当延长 Partial Stroke Test 的时间，可以给工业过程中更高级别的控制足够的时间对 Partial Stroke Test 作出反应和调整。</p>
出厂设置:	OFF

A6.RPRT - 斜率

设置范围:	0.1 ... 100.0
用途:	定义斜率可缩短或延长 Partial Stroke Test 的持续时间。斜率参考控制阀的总行程，以行程百分比/秒 (%/s) 进行设置。较小值会延长 Partial Stroke Test 的持续时间，较大值会缩短持续时间。示例：设置“10.0”意味着以 10% 行程/秒的速度执行 Partial Stroke Test。
出厂设置:	1.0

A7.FLBH - PST 失败后的响应

设置选项:	<ul style="list-style-type: none">• Auto• HoLd• AirIn• AirOu
用途:	定义 Partial Stroke Test 失败后定位器如何响应。注意：如果超出“系数 3 (AC.FACT3)”中分配的限制阈值，则 Partial Stroke Test 失败。 <ul style="list-style-type: none">• Auto: 切换到“自动”模式。在设备上显示“AUT”。• HoLd: 保持当前位置。• AirIn: 通过供应压力 PZ 为执行机构通风。• AirOu: 为执行机构减压。
出厂设置:	Auto

A8.INTRV - 测试间隔

设置范围:	OFF, 1 ... 365
用途:	定义周期性 Partial Stroke Test 的间隔时间（单位为天）。
出厂设置:	OFF

8.5 参数说明

A9.PSTIN - PST 参考行程时间

显示屏上的指示:

- NOINI
- (C)##.#
- FdIni
- rEAL

用途:


参考行程时间（单位为秒）的状态

说明:

测量 Partial Stroke Test 的参考行程时间。

参考行程时间对应于从起始位置到目标位置的受控移动过程。

如果定位器已经初始化，则显示已计算的控制阀平均行程时间作为参考值。

- NOINI: 定位器尚未初始化。
- (C)##.#: 例如，1.2 秒的平均行程时间在显示屏上显示为“C 1.2”，其中“C”表示“calculated”。平均行程时间可以用作参考行程时间。但是，它只代表粗略参考值。
- FdIni: 如果无法达到起始位置或无法达到行程目标，则显示“FdIni”。“FdIni”表示“failed PST initialization”。
- rEAL: 根据需要将子参数“A1.STPOS”设置为“A5.RPMD”。然后按下  按钮至少 5 秒以开始测量参考行程时间。在这 5 秒期间，显示屏将显示“rEAL”。然后设备自动移动到已组态的起始位置并执行所需行程。显示屏上持续显示当前位置百分比。“inPST”在显示屏的下面一行显示，表示“initialize partial stroke test”。

出厂设置:

NOINI

AA.FACT1 - 系数 1

设置范围:

0.1 ... 100.0

用途:

定义形成阈值 1 的系数。

阈值为参考行程时间和“AA.FACT1”的乘积。确定参考行程时间的过程在“A9.PSTIN”下予以说明。

超出阈值 1 时将显示阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。

出厂设置:

1.5

Ab.FACT2 - 系数 2

设置范围:	0.1 ... 100.0
用途:	<p>定义形成阈值 2 的系数。</p> <p>阈值为参考行程时间和“Ab.FACT2”的乘积。确定参考行程时间的过程在“A9.PSTIN”下予以说明。</p> <p>超出阈值 2 时将显示阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。</p>
出厂设置:	3.0

AC.FACT3 - 系数 3

设置范围:	0.1 ... 100.0
用途:	<p>定义形成阈值 3 的系数。</p> <p>阈值为参考行程时间和“AC.FACT3”的乘积。确定参考行程时间的过程在“A9.PSTIN”下予以说明。</p> <p>超出阈值 3 时将显示阈值 3 消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。</p> <p>定位器根据子参数“A7.FLBH”中设置的选项进行响应。</p>
出厂设置:	5.0

8.5.3.2 带选项 -Z P02 的 Partial Stroke Test“A.\\PST”**A.\\PST - 带选项 -Z P02 的部分行程测试 (PST)**

要求:	参数“52.XDIAG”已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On

8.5 参数说明

用途:	<p>激活 Partial Stroke Test (PST)。</p> <p>通过以下方式启动 Partial Stroke Test:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 本地操作 • 数字量输入 • 远程操作 • 周期性测试间隔 <p>Partial Stroke Test 的当前状态在诊断值“12.PST”中显示。</p> <p>诊断值“13.PRPST”和“14.NXPST”提供关于 Partial Stroke Test 的其它信息。</p>
出厂设置:	OFF

A1.STPOS - 起始位置

设置范围:	0.0 ... 100.0
用途:	<p>定义 Partial Stroke Test 的起始位置。值以百分数表示。</p> <p>参考 PST 期间执行机构从起始位置移动到结束位置 + 结束容差。</p> <p>Partial Stroke Test 期间执行机构从起始位置移动到结束位置。</p>
出厂设置:	100.0

A2.STTOL - 起始容差

设置范围:	0.1 ... 10.0
用途:	定义 Partial Stroke Test 的起始容差。值以百分数表示。
示例:	<p>已将起始位置设置为“100.0”，起始容差设置为“2.0”。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 参考 PST 从每个当前位置行进到起始位置。当超过位置 98% 时，即视为到达起始位置。 • Partial Stroke Test 仅在当前位置介于 98 和 102 之间时启动。
出厂设置:	2.0

A8.INTRV - 测试间隔

设置范围:	OFF, 1 ... 365
用途:	定义周期性 Partial Stroke Test 的间隔时间（单位为天）。
出厂设置:	OFF

Ad.ENPOS - 结束位置

设置范围:	0.0 ... 100.0
用途:	定义 Partial Stroke Test 的结束位置。 <ul style="list-style-type: none">• 参考 PST 期间执行机构从起始位置移动到结束位置 + 结束容差。• Partial Stroke Test 期间执行机构从起始位置移动到结束位置。
出厂设置:	90.0

AE.ENTOL - 结束容差

设置范围:	1.0 ... 20.0
用途:	定义 Partial Stroke Test 相对于结束位置的结束容差。值以百分数表示。
示例:	已将结束位置设置为“75.0”，结束容差设置为“5”。 <ul style="list-style-type: none">• 参考 PST 行进到位置“70”。接近结束位置时使用完整的结束容差。• Partial Stroke Test 行进到位置“75”。
出厂设置:	5.0

AF.BOLIM - 破裂压力限值

设置范围:	0.1 ... 7
用途:	该限值对应于过程阀必须破裂时所处的压力。参考 PST 可确定该限值。值单位为 bar。如果可能，仅在专家模式下通过 HART 更改该参数。
示例:	已将破裂压力限值设置为“1.5”，破裂压力容差设置为“0.2”。 必须在压力达到 1.3 bar 之前检测到破裂。对于双作用执行机构，该值与压力差 P2 - P1 有关。
出厂设置:	7

AG.BOTOL - 破裂压力容差

设置范围:	0.1 ... 6
用途:	定义 Partial Stroke Test 的破裂压力容差。值单位为 bar。如果可能，仅通过 HART 更改该参数。

8.5 参数说明

示例:	已将破裂压力限值设置为“1.5”，破裂压力容差设置为“0.2”。 必须在压力达到 1.3 bar 之前检测到破裂。对于双作用执行机构，该值与压力差 P2 - P1 有关。
出厂设置:	0.1

AH.PSTDO - 到达结束位置的时间

设置范围:	1 ... 300
用途:	定义 Partial Stroke Test 行进到结束位置所需的时间。值单位为秒。 该时间是指 Partial Stroke Test 进行减压所用的最短持续时间，在该时间内，Partial Stroke Test 从起始位置行进到结束位置（已考虑到起始容差）。
示例:	已输入值“1”。 根据过程驱动，Partial Stroke Test 需要在上述最短时间内完成整个行程。当值为“1”时，执行机构以可能的最大速度行进到结束位置。
出厂设置:	80

AJ.PSTUP - 回到起始位置的时间

设置范围:	0 到 300
用途:	定义 Partial Stroke Test 返回到起始位置所需的时间。值单位为秒。 该时间是指 Partial Stroke Test 进行加压所用的最短持续时间，在该时间内，Partial Stroke Test 从结束位置返回到起始位置（已考虑到起始容差）。
示例 1:	已将该值保留为出厂设置“0”。 在结束位置稳定后，Partial Stroke Test 立即返回到起始位置。
示例 2:	已输入值“1”。 根据过程驱动，Partial Stroke Test 需要在上述最短时间内完成整个行程。当设定值为“1”时，执行机构以增量方式行进到起始位置。
出厂设置:	0

AL.PSTRP - 测试重复频率

设置范围:	0 ... 3
用途:	定义 Partial Stroke Test 失败后的重复频率。
出厂设置:	0

AY.PSTRF - 启动 PST 参考

设置	rEAL
可能显示的内容	激活参考 PST。结果显示在显示屏中，并具有以下含义： “空” 显示屏上未显示任何内容 C-Err 组态错误 oCAY 已成功完成参考 PST。 noIni 定位器尚未初始化。 FdIni 参考 PST 失败。 SdrEF 参考 PST 已取消。
出厂设置:	“空”

8.5.3.3 监视控制阀动态行为“b.\DEVI”**b.\DEVI - 监视控制阀动态行为**

要求:	“52.XDIAG”激活扩展诊断(页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	<p>可通过此参数监视控制阀动态行为。为此，将实际位置行程与预期位置行程比较。这种比较有助于得出控制阀的运行响应是否正确的结论。监视分三步执行。要激活监视，将参数设置为“On”。将显示子参数。适当设置子参数。</p> <p>在诊断值“15.DEVI - 控制阀动态特性” (页 233)中显示当前值。如果当前值超过三个阈值之一，定位器触发消息。</p>
出厂设置:	OFF

8.5 参数说明

b1.TIM - 时间常数

可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • Auto • 1 ... 400
用途:	<p>此子参数用于定义低通滤波器的衰减效应。单位为秒。“b1.TIM”时间常数会通过初始化期间确定的行程时间“uP”和“doWn”进行计算。当“b1.TIM”设置为“Auto”时，该时间常数生效。</p> <p>如果时间常数不合适，可以手动更改“b1.TIM”的设置。所设置的时间常数应在“1”到“400”的范围之内。在此例中：</p> <ul style="list-style-type: none"> • 设置“1”指示极弱衰减。 • 设置“400”指示强衰减。 <p>在诊断值“15.DEVI - 控制阀动态特性”（页 233）中显示当前确定的偏差。如果当前值超过三个可参数化的阈值之一，定位器触发消息。</p>
出厂设置:	Auto

b2.LIMIT - 限值

调整范围:	0.1 ... 100.0
用途:	<p>此子参数用于设置以百分比表示的基本限值。基本限值定义允许偏离预期位置行程的幅度。此限值作为故障消息系数的参考变量。所设置的基本限值应在“0.1”到“100.0”的范围内。</p>
出厂设置:	1.0

b3.FACT1 - 系数 1

调整范围:	0.1 ... 100.0
用途:	<p>此子参数用于设置形成阈值 1 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“100.0”的范围内。阈值为“b2.LIMIT”和“b3.FACT1”的乘积。</p> <p>超出阈值 1 时将显示阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。</p>
出厂设置:	5.0

b4.FACT2 - 系数 2

调整范围:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 2 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“100.0”的范围内。阈值为“b2.LIMIT”和“b4.FACT2”的乘积。 超出阈值 2 时将显示阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	10.0

b5.FACT3 - 系数 3

调整范围:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 3 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“100.0”的范围内。阈值为“b2.LIMIT”和“b5.FACT3”的乘积。 超出阈值 3 时将显示阈值 3 消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	15.0

8.5.3.4 监视/补偿气动泄漏“C.\LEAK”**C.\LEAK - 监视/补偿气动泄漏****说明****结果的精度**

请注意，只有在使用单作用弹簧型执行机构并且设定值为 5% 到 95% 时，该监视才提供结果。

说明**已激活紧密关闭/快速关闭功能**

请注意，已激活“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157) 功能的监视只有在设定值为下列值时才提供结果：

- 紧密关闭/快速关闭下行程 (YCDO) 的值 +5% 至
- 紧密关闭/快速关闭上行程 (YCUP) 的值 -5%

“40.YCDO”下行程紧密关闭/快速关闭的值 (页 158)

和 “41.YCUP”上行程紧密关闭/快速关闭的值 (页 158)

说明**消息更新**

当泄漏问题得到解决后，将在稍后一段时间显示新的状态消息。

- 要确定当前的泄漏情况，请使用诊断值“11.LEAK - 泄漏测试”（页 229）启动在线泄漏测试。

条件:	“52.XDIAG”激活扩展诊断(页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
	针对泄漏补偿设置“自动”(AUT)操作模式。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	<p>此参数用于激活泄漏监视和泄漏补偿。泄漏主要发生在执行机构中或在管道安装过程中。要激活监视或补偿，将参数设置为“On”。将显示子参数。适当设置子参数。</p> <p>泄漏补偿补偿恒定设定值控制阶段的泄漏。通过减少或防止泄漏阀的典型周期性振荡，提高控制质量。泄漏补偿可最多补偿 2% 的定位器输出气压泄漏。</p> <p>以下两个诊断值表示当前泄漏补偿脉冲的长度和周期： 诊断值“57.LKPUL - 泄露补偿脉冲的长度”（页 241），诊断值“58.LKPER - 泄露补偿脉冲的周期”（页 241）</p> <p>对于所有控制阶段（动态和静态设定值），泄漏监视分三个阶段进行。</p> <p>监视的当前值显示在诊断值“16.ONLK - 气动泄漏”（页 233）中。</p>
出厂设置:	OFF

C1.LIMIT - 限制

调整范围:	0.1 ... 100.0
用途:	<p>此子参数用于设置以百分比表示的泄漏指示限值。所设置的限值应在“0.1”到“100.0”的范围内。如果不存在泄漏，则在初始化期间会以泄漏指示器保持低于值 30 的方式自动校准气动泄漏监视（请参见调试(页 107)部分）。如果值高于 30，则意味着存在泄漏。因此，建议将此参数设置为“30.0”。一段时间后，此限值可能发生轻微变化，具体取决于应用。</p>

若要优化特定应用气动泄漏的监视灵敏度，请执行以下步骤：

1. 自动初始化定位器后，使用校准设备启动斜坡移动。
2. 斜坡移动的条件：
 - 斜坡涵盖阀的常规操作范围。
 - 斜坡的陡度与相应应用的动态要求匹配。
 - 斜坡的特性与实际的设定值特性一致。
3. 在斜坡移动期间，“诊断值”16.ONLK - 气动泄漏”（页 233）”提供有关实际值的信息。相应地定义泄漏指示限值。

如果当前值超过三个阈值之一，定位器触发消息。如何设置三个阈值将在下文予以说明。

出厂设置： 30.0

C2.FACT1 - 系数 1

调整范围： 0.1 ... 100.0

用途： 此子参数用于设置形成阈值 1 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“100.0”的范围内。阈值为“C1.LIMIT”和“C2.FACT1”的乘积。

当超出阈值 1 时会检测到泄漏。这不影响控制质量。显示阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。

“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。

出厂设置： 1.0

C3.FACT2 - 系数 2

调整范围： 0.1 ... 100.0

用途： 此子参数用于设置形成阈值 2 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“100.0”的范围内。阈值为“C1.LIMIT”和“C3.FACT2”的乘积。

当超出阈值 2 时会检测到泄漏。这将影响控制质量。建议维护。显示阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。

“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。

出厂设置： 1.5

8.5 参数说明

C4.FACT3 - 系数 3

调整范围:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 3 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“100.0”的范围内。阈值为“C1.LIMIT”和“C4.FACT3”的乘积。 当超出阈值 3 时会检测到泄漏。这将严重影响控制质量。必须进行维护。显示阈值 3 消息。 “XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	2.0

参见

11 监视/补偿气动泄露 (页 253)

8.5.3.5 监视静摩擦（滑粘）“d.\STIC”

d.\STIC - 监视静摩擦（滑粘）

要求:	“52.XDIAG”激活扩展诊断 (页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	此参数可用于连续监视控制阀的当前静摩擦（滑粘作用）。如果此参数已激活，定位器将检测到可能会发生的滑粘效应。过程阀位置突然改变（即滑跳）时，表示静摩擦过大。滑跳的行程距离越大，表明阀杆遭受的静摩擦力越大。在检测到滑跳的位置，会将滤波后的步长高度存储为滑粘值。如果滑跳消失，静摩擦（滑粘作用）将逐渐减小。监视分三步执行。要激活监视，将此参数设置为“On”。将显示子参数。适当设置子参数。 在诊断值“17.STIC - 静摩擦（粘滑）” (页 234)中显示当前值。如果当前值超过三个阈值之一，定位器触发消息。
出厂设置:	OFF

说明**行程时间低于一秒时的错误解读**

如果行程时间低于一秒，则定位器无法准确地区分执行机构的正常移动和因阀杆摩擦力增大而导致的位置突变。因此，可根据需要增加行程时间。

d1.LIMIT - 粘滑检测限值

设置范围:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置以百分比表示的粘滑检测的基本限值。所设置的基本限值应在“0.1”到“100.0”的范围内。
出厂设置:	1.0

d2.FACT1 - 系数 1

设置范围:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 1 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“100.0”的范围内。阈值为“d1.LIMIT”和“d2.FACT1”输入值的乘积。超出阈值 1 时将显示阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	2.0

d3.FACT2 - 系数 2

设置范围:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 2 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“100.0”的范围内。阈值为“d1.LIMIT”和“d3.FACT2”输入值的乘积。超出阈值 2 时将显示阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	5.0

8.5 参数说明

d4.FACT3 - 系数 3

设置范围:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 3 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“100.0”的范围内。阈值为“d1.LIMIT”和“d4.FACT3”输入值的乘积。超出阈值 3 时将显示阈值 3 消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	10.0

8.5.3.6 监视死区“E.\\DEBA”

E.\\DEBA - 监视死区

要求:	“52.XDIAG”激活扩展诊断 (页 165)“参数设置为“On”。 “34.DEBA”闭环控制器的死区 (页 154)“参数已设置为“Auto”。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	此参数可用于连续监视死区的自动调整。监视只需一步即可执行。要激活监视，将参数设置为“On”。将显示子参数。适当设置子参数。 在诊断值“26.DBUP - 向上死区”/“27.DBBDN - 向下死区” (页 237)中显示当前值。如果当前值超过阈值，定位器触发消息。
出厂设置:	OFF

E1.LEVL3 - 阈值

调整范围:	0.1 ... 3.0
用途:	此子参数用于设置以百分比表示的死区阈值。所设置的阈值应在“0.1”到“10.0”的范围内。监视范围“0.1”到“2.9”内的值。不监视“3.0”到“10.0”之间的值。 如果测试期间当前死区超过阈值，将显示阈值 3 消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	2.0

说明**故障消息显示**

死区监视尚未实施三级故障消息显示。定位器将仅触发阈值 3 消息，具体取决于设置。

8.5.3.7 监视下限位挡块“F.\ZERO”**F.\ZERO - 监视下限位挡块****说明****故障检测**

监视下限位挡块不仅是对阀门故障做出响应。如果下限位挡块的测量位置偏差超出偏差阈值，则发出诊断信息。

要求:	<p>“52.XDIAG”激活扩展诊断(页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。</p> <p>将 “39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭(页 157)“参数设为以下值中的一种: “do”、“uP do”、“Fd”、“Fu Fd”、“uP Fd”或“Fu do”。</p>
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	<p>此参数可用于激活下限位挡块的连续监视。只要将“YCLS”参数设为“do”、“uP do”、“Fd”、“Fu Fd”、“uP Fd”或“Fu do”中的一种，就会始终执行监视</p> <p>这样可通过对比下限位挡块的初始化值及现有值，检查下限位挡块是否发生变化。如果测量的下限位挡块位置变化明显，则说明阀座/阀芯已磨损。监视分三步执行。适当设置以下子参数。要激活监视，将参数设置为“On”。将显示子参数。</p> <p>在诊断值“18.ZERO - 下部限位挡块” (页 234)中显示当前值。如果当前值低于三个阈值之一，定位器触发消息。</p>
出厂设置:	OFF

8.5 参数说明

F1.LEVL1 - 阈值 1

设置范围:	0.1 ... 10.0
用途:	<p>此子参数可用于以百分比形式设置下限位挡块的阈值 1。所设置的阈值应在“0.1”到“10.0”的范围内。</p> <p>如果下限位挡块与初始化值之间的差低于阈值 1，定位器将触发阈值 1 消息。仅在未同时不足阈值 2 或 3 时才会输出此消息。</p> <p>“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。</p>
出厂设置:	1.0

F2.LEVL2 - 阈值 2

设置范围:	0.1 ... 10.0
用途:	<p>此子参数可用于以百分比形式设置下限位挡块的阈值 2。所设置的阈值应在“0.1”到“10.0”的范围内。</p> <p>如果下限位挡块与初始化值之间的差低于阈值 2，定位器将触发阈值 2 消息。仅在未同时不足阈值 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。</p>
出厂设置:	2.0

F3.LEVL3 - 阈值 3

设置范围:	0.1 ... 10.0
用途:	<p>此子参数可用于以百分比形式设置下限位挡块的阈值 3。所设置的阈值应在“0.1”到“10.0”的范围内。</p> <p>如果下限位挡块与初始化值之间的差低于阈值 3，定位器将触发阈值 3 消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。</p>
出厂设置:	4.0

8.5.3.8 监视上限位挡块“G.\\OPEN”

G.\\OPEN - 监视上限位挡块

说明

故障检测

监视上限位挡块不仅是对阀门故障做出响应。如果由于位置反馈偏差导致超过上限位挡块的限制阈值，则该偏差也将触发消息。

要求:	“52.XDIAG”激活扩展诊断 (页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	将 “39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157)“参数设为以下值中的一种: “uP”、“uP do”、“F”、“Fu Fd”、“uP Fd”或“Fu do”
用途:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On <p>此参数可用于激活上限位挡块的连续监视。只要将“YCLS”参数设为“uP”、“uP do”、“Fu”、“Fu Fd”、“uP Fd”或“Fu do”中的一种，就会始终执行监视</p> <p>这样可通过对比上限位挡块的初始化值及现有值，检查下限位挡块是否发生变化。监视分三步执行。适当设置以下子参数。要激活监视，将参数设置为“On”。将显示子参数。</p> <p>在诊断值“19.OPEN - 上部限位挡块” (页 234)中显示值。如果当前值超过三个阈值之一，定位器触发消息。</p>
出厂设置:	OFF

G1.LEVL1 - 阈值 1

设置范围:	0.1 ... 10.0
用途:	<p>此子参数可用于以百分比形式设置上限位挡块的阈值 1。所设置的阈值应在“0.1”到“10.0”的范围内。</p> <p>如果上限位挡块与初始化值之间的差高于阈值 1，定位器将触发阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。</p> <p>“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。</p>
出厂设置:	1.0

8.5 参数说明

G2.LEVL2 - 阈值 2

设置范围:	0.1 ... 10.0
用途:	此子参数可用于以百分比形式设置上限位挡块的阈值 2。所设置的阈值应在“0.1”到“10.0”的范围内。 如果上限位挡块与初始化值之间的差高于阈值 2，定位器将触发阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	2.0

G3.LEVL3 - 阈值 3

设置范围:	0.1 ... 10.0
用途:	此子参数可用于以百分比形式设置上限位挡块的阈值 3。所设置的阈值应在“0.1”到“10.0”的范围内。 如果上限位挡块与初始化值之间的差高于阈值 3，定位器将触发阈值 3 消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	4.0

8.5.3.9 监视温度下限“H.5TMIN”

H.5TMIN - 监视温度下限

要求:	“52.XDIAG”激活扩展诊断(页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	现场设备外壳内部的当前温度由电路板上的传感器记录。此参数可用于激活对外壳内部下限温度的持续监视。监视分三步执行。要激活监视，将参数设置为“On”。将显示子参数。适当设置子参数。在诊断值“31.TMIN - 最低温度”/“32.TMAX - 最高温度” (页 238)中显示值。如果当前值低于三个阈值之一，定位器触发消息。
出厂设置:	OFF

H1.TUNIT - 温度单位

可能的设置:	°C °F
用途:	此子参数可用于设置温度单位“°C”或“°F”。选定的温度单位随即也将应用于其他所有基于温度的参数。
出厂设置:	°C

H2.LEVL1 - 阈值 1

调整范围:	-40.0C ... 90.0C -40.0F ... 194.0F
用途:	此子参数可用于设置阈值 1 的温度。 如果当前外壳内部温度低于阈值 1，定位器将触发阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	-25.0C

H3.LEVL2 - 阈值 2

调整范围:	-40.0C ... 90.0C -40.0F ... 194.0F
用途:	此子参数可用于设置阈值 2 的温度。 如果当前外壳内部温度低于阈值 2，定位器将触发阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	-30.0C

8.5 参数说明

H4.LEVL3 - 阈值 3

调整范围:	-40.0C ... 90.0C -40.0F ... 194.0F
用途:	此子参数可用于设置阈值 3 的温度。 如果当前外壳内部温度低于阈值 3，定位器将触发阈值 3 消息。 “XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	-40.0C

参见

“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157)

8.5.3.10 监视温度上限“J.\TMAX”

J.\TMAX - 监视温度上限

要求:	“52.XDIAG”激活扩展诊断 (页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	现场设备外壳内部的当前温度由电路板上的传感器记录。此参数可用于激活对外壳内部上限温度的持续监视。监视分三步执行。要激活监视，将参数设置为“On”。将显示子参数。适当设置子参数。 在诊断值“31.TMIN - 最低温度”/“32.TMAX - 最高温度” (页 238)中显示值。如果当前值超过三个阈值之一，定位器触发消息。
出厂设置:	OFF

J1.TUNIT - 温度单位

可能的设置:	°C °F
用途:	此子参数可用于设置温度单位“°C”或“°F”。选定的温度单位随即也将应用于其他所有基于温度的参数。
出厂设置:	°C

J2.LEVL1 - 阈值 1

调整范围:	-40.0C ... 90.0C -40.0F ... 194.0F
用途:	此子参数可用于设置阈值 1 的温度。 如果当前外壳内部温度高于阈值 1，定位器将触发阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	75.0C

J3.LEVL2 - 阈值 2

调整范围:	-40.0C ... 90.0C -40.0F ... 194.0F
用途:	此子参数可用于设置阈值 2 的温度。 如果当前外壳内部温度高于阈值 2，定位器将触发阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	80.0C

8.5 参数说明

J4.LEVL3 - 阈值 3

调整范围:	-40.0C ... 90.0C -40.0F ... 194.0F
用途:	此子参数可用于设置阈值 3 的温度。 如果当前外壳内部温度高于阈值 3，定位器将触发阈值 3 消息。 “XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	90.0C

8.5.3.11 监视总行程数“L.\STRK”

L.\STRK - 监视总行程数

条件:	“52.XDIAG”激活扩展诊断 (页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	<p>此参数可用于持续监视执行机构的总行程数量。总行程是指从执行机构的下限位挡块到上限位挡块的来回路径，换句话说，就是行程的二倍。在运行期间，执行机构的部分行程也计入总行程中。监视分三步执行。要激活监视，将参数设置为“On”。将显示子参数。适当设置子参数。</p> <p>在诊断值“1.STRKS - 总行程数” (页 227)中显示当前值。如果当前值超过三个阈值之一，定位器触发消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。</p>
出厂设置:	OFF

L1.LIMIT - 限制

调整范围:	1 ... 1.00E8
用途:	此子参数可用于设置总行程数的基本限值。所设置的基本限值应在“1”到“1.00E8”的范围内。
出厂设置:	1.00E6

L2.FACT1 - 系数 1

调整范围:	0.1 ... 40.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 1 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“40.0”的范围内。阈值为“L1.LIMIT”和“L2.FACT1”的乘积。 超出阈值 1 时将显示阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	1.0

L3.FACT2 - 系数 2

调整范围:	0.1 ... 40.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 2 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“40.0”的范围内。阈值为“L1.LIMIT”和“L3.FACT2”的乘积。 超出阈值 2 时将显示阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	2.0

L4.FACT3 - 系数 3

调整范围:	0.1 ... 40.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 3 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“40.0”的范围内。阈值为“L1.LIMIT”和“L4.FACT3”的乘积。 超出阈值 3 时将显示阈值 3 消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	5.0

参见

诊断值显示 (页 223)

8.5 参数说明

8.5.3.12 监视方向更改次数“O.\DCHG”

O.\DCHG - 监视方向更改次数

条件:	“52.XDIAG”激活扩展诊断(页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	<p>此参数可用于持续监视执行机构在死区外的方向变化次数。监视分三步执行。适当设置以下子参数。要激活监视，将参数设置为“On”。将显示子参数。</p> <p>在诊断值“2.CHDIR - 方向更改次数” (页 227)中显示当前值。如果当前值超过三个阈值之一，定位器触发消息。</p>
出厂设置:	OFF

O1.LIMIT - 限制

调整范围:	1 ... 1.00E8
用途:	此子参数可用于设置执行机构方向变化的基本限值。所设置的基本限值应在“1”到“1.00E8”的范围内。
出厂设置:	1.00E6

O2.FACT1 - 系数 1

调整范围:	0.1 ... 40.0
用途:	<p>此子参数用于设置形成阈值 1 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“40.0”的范围内。阈值为“O1.LIMIT”和“O2.FACT1”的乘积。</p> <p>超出阈值 1 时将显示阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。</p>
出厂设置:	1.0

O3.FACT2 - 系数 2

调整范围:	0.1 ... 40.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 2 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“40.0”的范围内。阈值为“O1.LIMIT”和“O3.FACT2”的乘积。 超出阈值 2 时将显示阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	2.0

O4.FACT3 - 系数 3

调整范围:	0.1 ... 40.0
用途:	此子参数用于设置形成阈值 3 的系数。所设置的系数应在“0.1”到“40.0”的范围内。阈值为“O1.LIMIT”和“O4.FACT3”的乘积。 超出阈值 3 时将显示阈值 3 消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	5.0

参见

诊断值显示 (页 223)

8.5.3.13 监视位置平均值“P.\PAVG”**P.\PAVG - 监视位置平均值**


要求:	“52.XDIAG”激活扩展诊断 (页 165)“参数已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	<ul style="list-style-type: none"> • OFF • On
用途:	此参数可用于激活测试以计算和监视位置平均值。在测试过程中，始终在时间间隔末尾对位置平均值和参考平均值进行比较。 在诊断值“20.PAVG - 位置平均值” (页 234)中显示当前值。如果当前位置平均值低于三个阈值之一，定位器触发消息。
出厂设置:	OFF

8.5 参数说明

P1.TBASE - 生成平均值的时间基准

可能的设置:	0.5h / 8h / 5d / 60d / 2.5y
用途:	此子参数可用于设置计算位置平均值的时间间隔。以下值可用于定义时间间隔： <ul style="list-style-type: none"> • 30 分钟 • 8 小时 • 5 天 • 60 天 • 2.5 年 <p>计算参考平均值计算开始后到时间间隔到期前这段间隔内的位置平均值，然后将其与参考平均值进行比较。之后将重新启动测试。</p>
出厂设置:	0.5h

P2.STATE - 位置平均值的监视状态

可能的设置:	IdLE: / rEF / ###.# /STRT:
用途:	此子参数用于启动位置平均值计算。如果从未确定参考平均值，则参数值为“IdLE”。 <p>随后，按下  按钮 5 秒钟以启动计算。显示屏上显示的值从“IdLE”更改为“rEF”。参考平均值由计算而来。</p> <p>时间间隔到期后，显示屏上将显示计算得出的参考平均值。</p>
出厂设置:	IdLE

说明

当前位置平均值

“诊断值“20.PAVG - 位置平均值” (页 234)”中给出了每种情况下的当前位置平均值。如果尚未计算位置平均值，则会显示“COMP”作为诊断值。

P3.LEVL1 - 阈值 1

可能的设置:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置当前位置平均值与参考平均值最大偏差的阈值 1。值以百分比形式显示。所设置的阈值应在“0.1”到“100.0”的范围内。 如果位置平均值与参考平均值之间的差异超过阈值 1，定位器将输出阈值 1 消息。仅在未同时超过阈值 2 或 3 时才会输出此消息。 “XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	2.0

P4.LEVL2 - 阈值 2

可能的设置:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置当前位置平均值与参考平均值最大偏差的阈值 2。值以百分比形式显示。所设置的阈值应在“0.1”到“100.0”的范围内。 如果位置平均值与参考平均值之间的差异超过阈值 2，定位器将输出阈值 2 消息。仅在未同时超过阈值 3 时才会输出此消息。 “XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	5.0

P5.LEVL3 - 阈值 3

可能的设置:	0.1 ... 100.0
用途:	此子参数用于设置当前位置平均值与参考平均值最大偏差的阈值 3。值以百分比形式显示。所设置的阈值应在“0.1”到“100.0”的范围内。 如果位置平均值与参考平均值之间的差异超过阈值 3，定位器将输出阈值 3 消息。“XDIAG”参数中介绍了激活和显示此消息的过程。
出厂设置:	10.0

8.5 参数说明

8.5.3.14 压力监视“U.\PRES”

U.PRES - 压力监视

要求:	参数“XDIAG (页 165)”已设置为“On1”、“On2”或“On3”。
可能的设置:	On / OFF
用途:	激活或取消激活所有基于压力的诊断。 如果“U.PRES”参数已在初始化之后设置为“On”，则重新初始化定位器。所有基于压力的诊断均可执行。
出厂设置:	On

U1.PUNIT - 压力单位

可能的设置:	bAr / PSI / MPA
用途:	定义所有基于压力的诊断参数的压力单位。
出厂设置:	bAr

U2.P_HYS - 限值的滞后

可能的设置:	0.200 ... 1.000 (bar) 2.90 ... 14.50 (psi) 0.020 ... 0.100 (MPa)
用途:	统一定义以下限值的滞后： 1. 供应压力下限 (PZMLL) 2. 供应压力上限 (PRMUL) 3. Y1 连接上驱动压力限值 (PCL)
出厂设置:	0.200

U3.PFRLL - PZ 下限响应

可能的设置:	Cont / HoLd
用途:	定义超出供应压力 PZ 下限时设备的响应。 Cont = 定位器继续遵循设定值。 HoLd = 保持在当前位置。仅当供应压力 PZ 超过供应压力下限时，设备才会再次遵循设定值。
出厂设置:	Cont

U4.PFRUL - PZ 上限响应

可能的设置:	Cont / HoLd
用途:	定义超出供应压力 PZ 上限时定位器的响应。 Cont = 定位器继续遵循设定值。 HoLd = 保持在当前位置。仅当供应压力 PZ 低于供应压力上限时，设备才会再次遵循设定值。
出厂设置:	Cont

U5.PZMLL - PZ 下限

可能的设置:	1.400 ... 7.000 (bar) 20.30 ... 101.52 (psi) 0.140 ... 0.700 (MPa)
用途:	定义所需的最低供应压力 PZ。 在“自动”和“手动”模式下，若低于该值，则显示屏上将显示错误代码“18 (页 254)”。 当供应压力 PZ 的值大于“U2.P_HYS”中设定的值时，不再显示错误代码。当“U3.PFRLL”设置为“HoLd”时，再次激活控制。
出厂设置:	1.400

8.5 参数说明

U6.PZMUL - PZ 上限

可能的设置:	1.400 ... 7.000 (bar) 20.30 ... 101.52 (psi) 0.140 ... 0.700 (MPa)
用途:	定义允许的最大供应压力 PZ。 在“自动”和“手动”模式下，若高于该值，则显示屏上将显示错误代码“20 (页 254)”。 当供应压力 PZ 的值小于“U2.P_HYS”中设定的值时，不再显示错误代码。当“U4.PFRUL”设置为“HoLd”时，再次激活控制。
出厂设置:	7.000

U7.PCL - 驱动压力 Y1 限值

可能的设置:	0.000 ... 7.000 (bar) 0.00 ... 101.52 (psi) 0.000 ... 0.700 (MPa)
用途:	定义允许的最大驱动压力 Y1。 在“自动”和“手动”模式下，若高于该值，则显示屏上将显示错误代码“21 (页 254)”。定位器保持当前位置。 当驱动压力的值小于“U2.P_HYS”中设定的值时，不再显示错误代码。将再次激活控制。
出厂设置:	7.000

U8.LRL - +/- 泄漏限值

可能的设置:	0.000 ... 7.000 (bar/min) 0.00 ... 101.52 (psi/min) 0.140 ... 0.700 (MPa)
用途:	定义压力增量/泄漏。设置值不得低于“0.100”。 在“自动”和“手动”模式下，若高于该值，则显示屏上将显示错误代码“22 (页 255)”。 排除泄漏。重置最小值/最大值指针。也可通过 HART 通信重置最小值/最大值指针。错误代码随即不再显示。 当设置“LRL”= 0（出厂设置）时，不显示任何错误代码。
出厂设置:	0.000

U9.TPMT - Y1 压力测量时间

可能的设置:	1 ... 1000 s
用途:	通过 HART 触发该功能后，定义 Y1 连接上 2 次压力测量之间的时间间隔。 在组态的持续时间内，定位器将保持当前位置而不遵循设定值。
出厂设置:	1

8.6 HART 变量分配概述**设备版本 6（自固件 5.01.xx HART 7 起）的动态变量**

对于带 HART 通信的定位器，变量 PV、SV、TV 及 QV 的分配如下：

变量	含义	物理变量
HART 一级变量 (PV)	一级变量	W（设定值），单位为 %
HART 二级变量 (SV)	第一个二级变量	X（实际值）百分比值
HART 三级变量 (TV)	第二个二级变量	Xd（控制偏差），单位为 %
HART 四级变量 (QV)	第三个二级变量	t（温度）单位为 °C

8.6 HART 变量分配概述

设备版本 8，自固件版本 5.03.xx HART 7 起的附加物理变量

自设备版本 8 起，以下附加物理变量可用于 SV、TV 和 QV 变量：

- W（设定值），单位为 %
- X（LUI 上的实际值），单位为 %
- Xd（控制偏差），单位为 %
- t（温度），单位为 °C 或 °F
- X（内部实际值），单位为 %
- C（数字量输入和报警输出的编码状态），单位为 °C
- PZ（供应压力 PZ），单位为 bar/psi/MPa
- Y1（Y1 连接处的驱动压力），单位为 bar/psi/MPa
- Y2（Y2 连接处的驱动压力），单位为 bar/psi/MPa

功能安全

9.1 功能安全应用范围

定位器所适用的阀需要满足 IEC 61508 或 IEC 61511 的 SIL 2 对功能安全方面的特殊要求。6DR5.1.-0....-.....-Z C20 版本满足此要求。

这些单作用定位器可安装在弹簧复位式气动执行机构上。

定位器将根据要求、或在发生故障时自动对执行机构进行减压。执行机构通过这种方式将过程阀置于指定的安全位置。

此定位器符合以下要求：

- 安全排风的功能安全符合 IEC 61508 或 IEC 61511 的 SIL 2

参见

过程仪表中的功能安全 (<http://www.siemens.com/SIL>)

9.2 安全功能

SIPART PS2 定位器所具有的安全功能为对连接的执行机构减压。内置弹簧会将过程阀置于所需的安全位置。此弹簧的动作方向将决定过程阀是完全打开还是完全关闭。

定位器会在请求后最迟 100 ms 内开始为连接的气动执行机构进行减压。减压过程的进度取决于气动执行机构的连接和属性。

该安全功能可通过以下事件触发：

- 对于 2 线制连接：0 mA 的信号源。
- 对于 3/4 线制连接：0 V 的电源。

安全功能不受其它设备功能的影响，尤其是微处理器、软件和通信接口。考虑到此安全功能，必须将定位器视为符合 IEC 61508-2 的 A 型子系统。

如果无法按要求或在出现故障时对执行机构进行减压，则表示具有危险故障。

警告

忽视用于满足安全功能要求的条件

忽视某些条件会导致过程系统或应用发生故障，例如，过程压力过高、超出最大物位。“设置 (页 204)”和“安全特性 (页 205)”部分中列出了强制设置和条件。

- 为实现安全功能，必须满足这些条件。

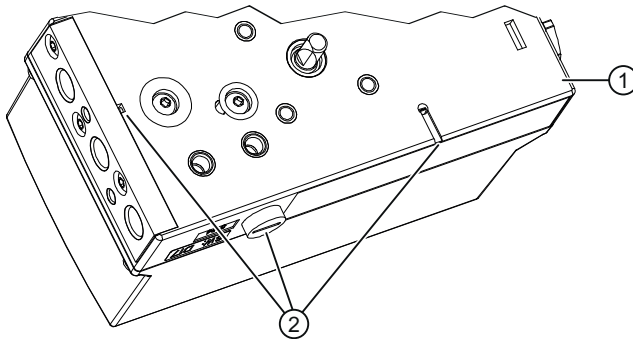
定位器的气动模块可对执行机构加压和减压。气动模块的典型使用寿命取决于负载。平均开关操作次数约为 2 亿次。可通过本地显示屏或 HART 通信调用开关操作的控制步骤数。有关更多详细信息，请参见 诊断值“42.VENT1”/“43.VENT2” (页 239)。

注意

排气出口冷冻

使用 6DR5..0/1/2/3 类型设备时，排气出口 ② 可能冻结。设备功能会受损。

- 请**不要**安装基座 ① 朝上的定位器。



① 基板

② 排气出口

图 9-1 排气出口，基座

单通道运行的安全仪表系统 (SIL 2)

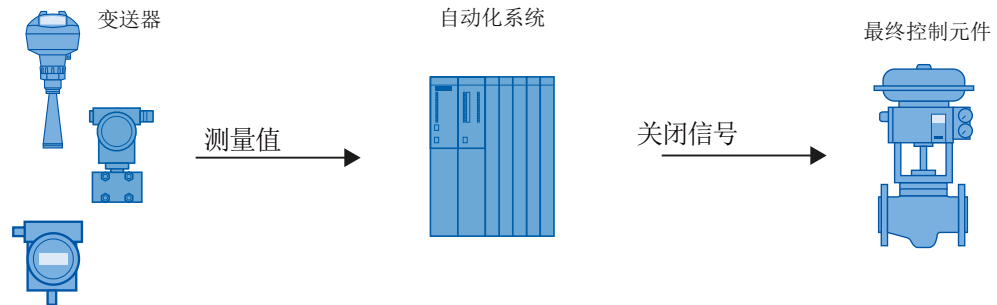


图 9-2 单通道运行的安全仪表系统

变送器、自动化系统和最终控制元件共同构成了执行安全功能的安全仪表系统。

变送器生成待传送到自动化系统的过程相关测量值。自动化系统监视该测量值。如果测量值超出上限或下限，自动化系统将为相连的最终控制元件生成关闭信号，以便将相应过程阀切换到指定的安全位置。

9.3 安全完整性等级 (SIL)

IEC 61508 国际标准定义了四个独立的 Safety Integrity Level (SIL) (从 SIL 1 到 SIL 4)。每个等级对应于安全功能故障的相应概率范围。

说明

下表显示了 SIL 与“整个安全仪表系统的安全功能发生危险故障的平均概率”(PFD_{AVG}) 的依存关系。“Low demand mode”已检查。每年平均最多需要使用一次安全功能。

表格 9-1 Safety Integrity Level

SIL	间隔
4	$10^{-5} \leq \text{PFD}_{\text{AVG}} < 10^{-4}$
3	$10^{-4} \leq \text{PFD}_{\text{AVG}} < 10^{-3}$
2	$10^{-3} \leq \text{PFD}_{\text{AVG}} < 10^{-2}$
1	$10^{-2} \leq \text{PFD}_{\text{AVG}} < 10^{-1}$

“整个安全相关系统发生危险故障的平均概率”(PFD_{AVG}) 通常分为以下三个部分：

9.4 设置

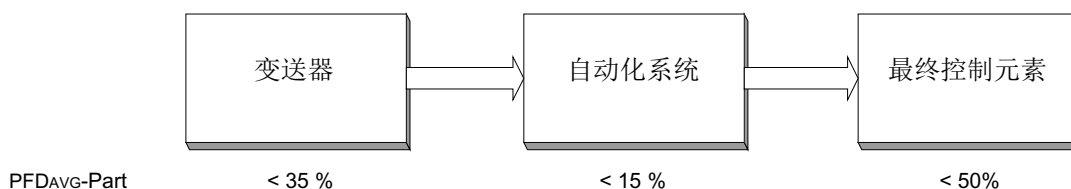


图 9-3 PFD 分布

下表显示了整个安全相关系统中 A 型设备可达到的 Safety Integrity Level (SIL)，具体取决于安全失效分数 (SFF) 和硬件故障容差 (HFT)。

- A 型设备包括无微处理器等复杂元件的模拟变送器和电磁阀（另请参见 IEC 61508 的第 2 部分）。
- 制造商设备声明中列出了设备的特定值 (SIL Declaration of Conformity, Functional Safety according to IEC 61508 and IEC 61511)：证书 (<http://www.siemens.com/processinstrumentation/certificates>)。

SFF	A 型设备的 HFT		
	0	1	2
< 60%	SIL 1	SIL 2	SIL 3
60 到 90%	SIL 2	SIL 3	SIL 4
90 到 99%	SIL 3	SIL 4	SIL 4
> 99%	SIL 3	SIL 4	SIL 4

9.4 设置

安全功能无需特殊参数设置。

防止组态更改

应安装外壳盖，以防设备遭受意外和未经授权的更改/操作。

检查安全功能

检查安全功能的前提条件

- 定位器处于运行状态。
- 定位器的执行机构未处于安全位置。

操作步骤

1. 将定位器的信号源切换为 0 mA 或将电源切换为 0 V。
2. 将供应压力 (PZ) 减小到最大供应压力的 1/3。
3. 始终在定位器、执行机构和过程阀处于运行状态时执行安全功能验证。

结果

执行机构将过程阀置于指定的安全位置。

参见

安全功能 (页 201)

9.5 安全特性

SIL 符合性声明中列出了使用系统时必需的安全特性。这些值在以下条件下适用：

- 定位器仅用于“Low demand mode”要求等级较低的应用。
- 锁定变送器以避免发生意外和未授权的更改/操作。
- 由满足单通道运行 SIL 2 要求的安全系统为 SIPART PS2 定位器生成 0 mA 的信号源或 0 V 的电源。
- 在以下情况下，连接的执行机构必须为单作用型并借助弹簧力使过程阀返回安全结束位置：
 - 驱动压力 (Y1 连接) 达到最大可用供应压力 (PZ 连接) 的三分之一时
- 排气口不包含任何会导致动压增加的其它横截面收缩。需要注意的是，仅在排除了结冰和其它污染的情况下才可使用消音器。
- 操作过程中，Y1 电路中的限制器不可完全关闭。
- 根据 ISO 8573-1，空气质量最高为 3 类，无油、无水、无灰尘。
- 长期观察的温度平均值为 40 °C。
- 根据每 8 小时的平均维修时间 (MTTR) 计算故障率。
- 发生故障时，会对定位器的气动出口减压。气动执行机构中的弹簧必须将过程阀移动至预定义的安全结束位置。
- 当信号源为 0 mA 或电源为 0 V 时，如果压力出口未减压或阀未到达安全位置，则定位器将发生危险故障。

9.6 维护/检查

参见

设置 (页 204)

9.6 维护/检查

间隔

我们建议以一年时间为间隔定期检查定位器的功能。

检查安全功能

按照“设置 (页 204)”一章中的详细说明检查安全功能。

检查安全

应根据 IEC 61508/61511 的标准定期检查整个安全电路的安全功能。根据系统中各安全电路的计算结果 (PFD_{AVG}) 确定测试间隔。

保养和维护

10.1 基本安全说明

10.1.1 维护

本设备是免维护的。但是，必须根据相关指令和规定执行定期检查。

例如，检查可包括如下内容：

- 环境条件
- 过程连接、电缆入口和保护盖的密封完整性
- 电源可靠性、防雷和接地

警告

5 mm 以上的灰层

在危险区域中存在爆炸风险。

灰尘堆积可能导致设备过热。

- 当灰层超过 5 mm 时进行清灰。

小心

松开“锁定”按钮。

参数的不当修改会影响到过程安全性。

- 请确保只有经授权的人员才可以在与安全相关的应用场合取消设备的按钮锁定。

注意

水分渗入设备内部

设备损坏。

- 确保在进行清洁和维护工作时，水分没有渗透到设备内部。

10.2 清洁

定位器基本上是免维护的。定位器的气动连接中安装有滤筛，以防止落入较大的灰尘颗粒。如果气源 (PZ) 中存在灰尘颗粒，则会损坏滤筛并影响定位器的功能。按以下两章中的说明清洁滤筛。

清洁外壳

- 使用沾有水或温和清洁剂的湿布清洁带铭文的外壳外部和显示屏窗口。
- 请勿使用任何具有侵蚀性的清洁剂或溶剂，例如丙酮。否则，可能损坏塑料部件或喷漆表面。铭文可能变得难以辨认。



警告

静电荷

如果静电荷增加（例如，用干布清洁塑料表面时），则危险区中存在爆炸风险。

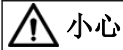
- 防止危险区中产生静电荷。

10.2.1 定位器 6DR5..0、6DR5..3 和 6DR5..5

滤筛的拆卸和清洁步骤

1. 切断供应压力 PZ。
2. 拆下气动管道。
3. 拧下 6DR5..0 或 6DR5..3 外壳的保护盖。
4. 拧下气动端子排上的三个螺钉。
5. 卸下滤筛和端子板后的 O 型圈。
6. 利用压缩空气等方式清洁滤筛。

滤筛的安装步骤



小心

损坏聚碳酸酯外壳 6DR5..0

- 因自攻螺钉拧紧不当而损坏外壳。
- 确保采用提供的螺距。
- 逆时针转动螺钉直到其螺距已明显处于接合状态。
- 只有在自攻螺钉接合后才能将其拧紧。

1. 将滤筛插入外壳的凹处。
2. 将 O 型圈安装到滤筛上。
3. 插入气动端子板。
4. 拧紧三个螺钉。注意：对于聚碳酸酯外壳，螺钉为自攻型。
5. 安装保护盖并拧紧。
6. 重新连接气动管道。

10.2.2 定位器 6DR5..1、6DR5..2 和 6DR5..6

滤筛的拆卸、清洁和安装

1. 切断供应压力 PZ。
2. 拆下气动连接电缆。
3. 从内径上小心地卸下金属滤筛。
4. 利用压缩空气等方式清洁金属滤筛。
5. 插入滤筛。
6. 重新连接气动管道。

10.3 维护与维修作业

将故障设备送往维修部门，同时附上故障信息和故障原因。订购更换设备时，请提供原始设备的序列号。您可在铭牌上找到序列号。





警告


未经许可维修设备

- 只有经西门子授权的人员才可以执行维修。

10.4 更换电路板

 警告
在危险区连续操作期间的维护 在危险区对设备进行维修和维护时有爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 将设备与电源隔离。 - 或 - <ul style="list-style-type: none">• 请确保空气中无爆炸危险（允许热作业）。

 警告
不允许使用的附件和备件 具有爆炸危险的区域存在爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 只能使用原装附件或原装备件。• 请遵守设备说明中所述的所有相关安装和安全须知，或者随附件或备件提供的相关信息。

 警告
维护后连接不当 具有爆炸危险的区域存在爆炸风险。 <ul style="list-style-type: none">• 在维护后正确连接设备。• 在维护工作完成后关闭设备。 请参见布线 (页 81)。

10.4 更换电路板

条件

- 熟悉“有关安装选件模块的常规信息 (页 53)”部分中所述的常规步骤。

操作步骤

说明

执行机构的可能运动

更换电路板时，执行机构可能在无意中运动。

- 请遵循下述步骤执行。
-

卸下

1. 断开供应压力 PZ 并对执行机构减压。
2. 根据设备型号按照说明打开定位器：
 - 打开标准和本质安全版本 (页 54)
 - 打开带“隔爆外壳”的设备类型 (页 57)
3. 从电路板上取下带状电缆。
4. 拧紧电路板的两个固定螺钉。
5. 卸下电路板。
6. 将新的电路板置于机架的 4 个支架上。

安装

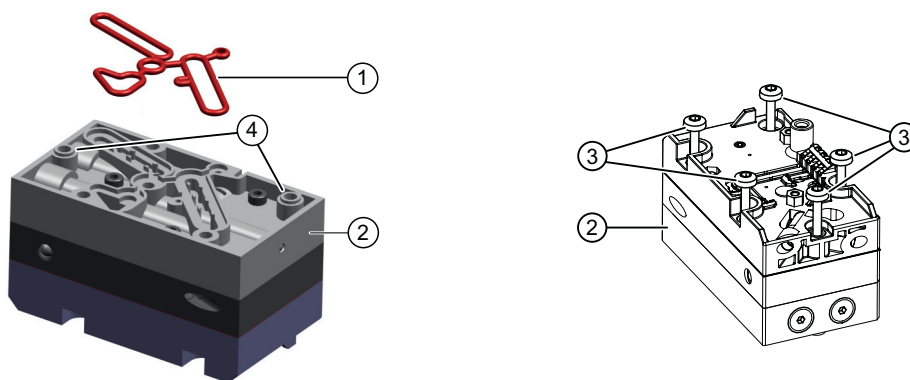
1. 拧紧电路板的两个固定螺钉。
2. 拧紧螺钉。
3. 根据设备型号按照说明关闭定位器：
 - 关闭标准和本质安全版本 (页 55)
 - 关闭带“隔爆外壳”的设备类型 (页 60)
4. 对于具有订购选项 -Z F01“Fail in Place”的定位器，将参数“PNEUM (页 164)”从“Std”调整到“FIP”。
5. 开启供应压力 PZ。
6. 按照“调试 (页 107)”部分所述步骤初始化定位器。

10.5 更换气动块

要求

- 熟悉“有关安装选件模块的常规信息 (页 53)”部分中所述的常规步骤。

操作步骤



① 线密封件

② 气动块

③ 安装螺钉

④ 定心元件

图 10-1 气动块

卸下

- 断开供应压力 PZ 并对执行机构减压。
- 根据设备型号按照说明打开定位器：
 - 打开标准和本质安全版本 (页 54)
 - 打开带“隔爆外壳”的设备类型 (页 57)
- 从电路板上取下带状电缆。
- 拧紧电路板的两个固定螺钉。
- 卸下电路板。
- 拧下气动块 ② 的固定螺钉 ③。
单作用气动块有 4 颗螺钉。双作用气动块有 5 颗螺钉。
- 卸下气动块 ② 和线密封件 ①。
- 吹去放置气动块的表面上的灰尘。

安装

- 将新的线密封件 ① 插入新的气动块 ② 中。
- 将线密封件 ① 均匀压入气动块 ② 的凹槽中。

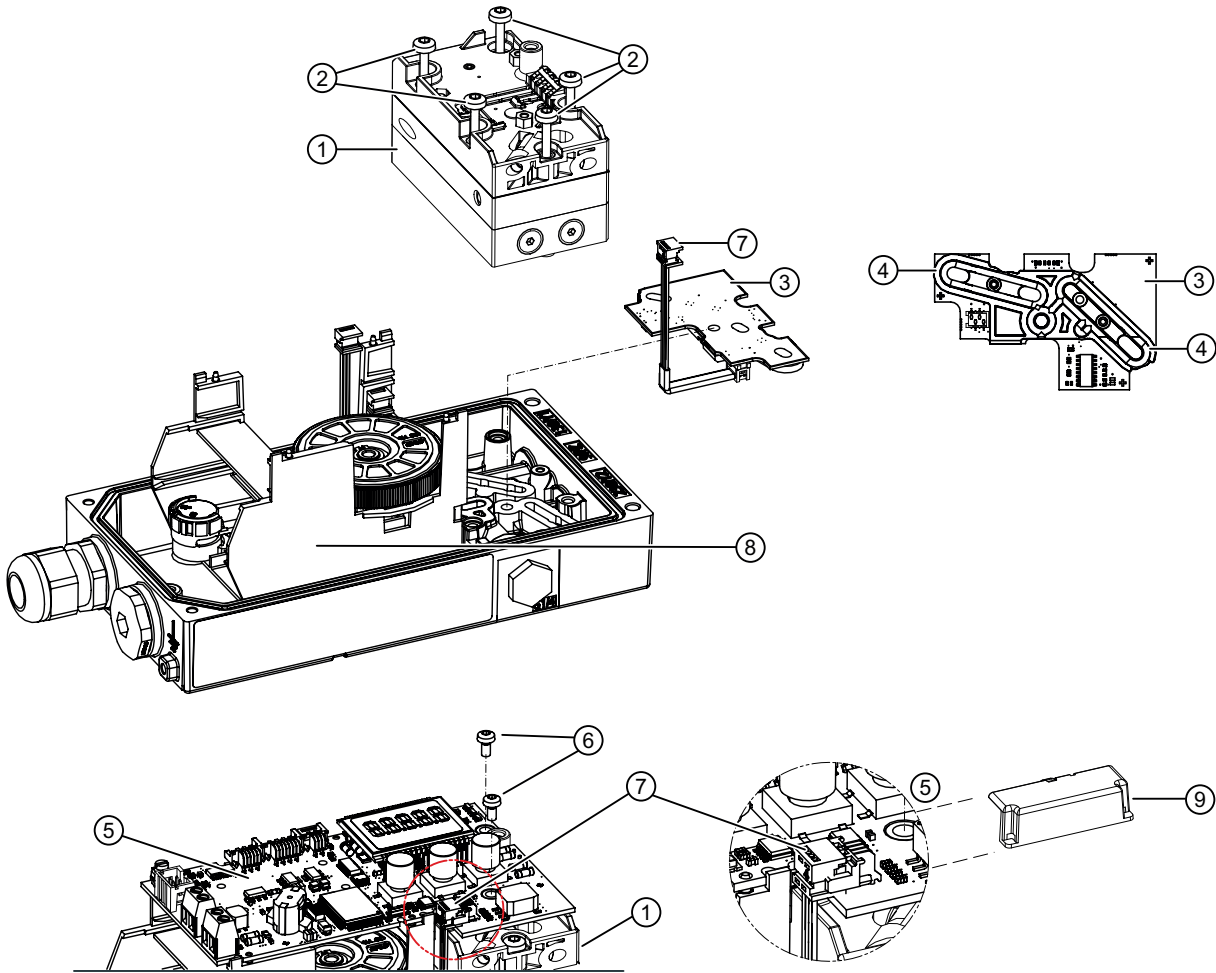
3. 将新气动块放在基板上。
确保气动块与基板定心元件 ④ 接合。
4. 将提供的固定螺钉 ③ 拧入气动块。
5. 使用 1.1 Nm 的扭矩拧紧固定螺钉。
6. 将电路板置于适配器的 4 个支架上。
7. 拧紧电路板的两个固定螺钉。
8. 拧紧固定螺钉。
9. 根据设备型号按照说明关闭定位器：
 - 关闭标准和本质安全版本 (页 55)
 - 关闭带“隔爆外壳”的设备类型 (页 60)
10. 对于具有订购选项 -Z F01“Fail in Place”的定位器，将参数“51.PNEUM”气动类型 (页 164) 从“Std”调整为“FIP”。
11. 开启供应压力 PZ。
12. 按照“调试 (页 107)”部分所述步骤初始化定位器。

10.6 更换压力传感器模块

要求

- 拥有带内置压力传感器模块的定位器，订货号后缀为 -Z P01 或 -Z P02。
- 熟悉“更换气动块 (页 212)”部分中所述的步骤。

总览画面



- | | |
|-----------|------------------|
| ① 气动块 | ⑥ 电路板固定螺钉 |
| ② 安装螺钉 | ⑦ 带状电缆，用塑料帽 ⑨ 覆盖 |
| ③ 压力传感器模块 | ⑧ 适配器 |
| ④ 线密封件 | ⑨ 塑料帽 |
| ⑤ 电路板 | |

图 10-2 压力传感器，示意图

操作步骤

卸下

1. 断开供应压力 PZ 并对执行机构减压。
2. 按照“打开标准和本质安全版本 (页 54)”部分所述步骤打开定位器。
3. 拆下塑料帽 ⑨。

4. 从电路板 ⑤ 上取下带状电缆 ⑦ 和所有其它带状电缆。
5. 旋松电路板的两个固定螺钉 ⑥。
6. 卸下电路板 ⑤。
7. 拧下气动块 ① 的固定螺钉 ②。
单作用气动块有 4 颗螺钉。双作用气动块有 5 颗螺钉。
8. 卸下气动块 ①。
确保气动块的线密封件 ④ 位于气动块内。
9. 吹去放置气动块的表面上的灰尘。
10. 卸下压力传感器模块 ③ 和压力传感器模块的线密封件 ④。

安装

1. 将新的线密封件 ④ 插入新的压力传感器模块 ③ 中。
2. 将线密封件 ④ 压入压力传感器模块 ③ 凹槽的各面中。
3. 将压力传感器模块 ③ 放在基板上。
4. 将气动块 ① 放在压力传感器模块 ③ 上。
 - 确保气动块的线密封件 ④ 位于气动块内。
 - 确保气动块与基板定心元件 (④) (页 212) 接合。
5. 将固定螺钉 ② 拧入气动块 ①。
6. 使用 1.1 Nm 的扭矩拧紧固定螺钉 ②。
7. 将电路板 ⑤ 置于适配器 ⑧ 的 4 个支架上。
8. 拧入电路板的两个固定螺钉 ⑥。
9. 拧紧固定螺钉 ⑥。
10. 在电路板 ⑤ 上插入带状电缆 ⑦ 和所有其它带状电缆。
11. 放置塑料帽 ⑨。
12. 按照“关闭标准和本质安全版本 (页 55)”部分所述步骤关闭定位器。
13. 对于具有订购选项 -Z F01“Fail in Place”的定位器，将参数“51.PNEUM”气动类型 (页 164) 从“Std”调整到“FIP”。
14. 开启供应压力 PZ。
15. 按照“调试 (页 107)”部分所述步骤初始化定位器。

结果

压力传感器模块可立即再次使用。

参见

关闭带“隔爆外壳”的设备类型 (页 60)

参数分配 (页 135)

有关安装选件模块的常规信息 (页 53)

10.7 退货步骤

在透明的塑料袋中附上提货单、退货文档和去污证明并将其牢牢附在包装的外部。

必要的表单

- 送货单
- 退货文档 (<http://www.siemens.com/processinstrumentation/returngoodsnote>)
附有下列信息：
 - 产品（项目说明）
 - 退货的设备/备件数量
 - 退货原因
- 去污声明 (<http://www.siemens.com/sc/declarationofdecontamination>)
此声明表示“设备/备件已经过仔细清洗并且无任何残留物。设备/备件不会对人类和环境构成危害。”
如果要退货的设备/备件已与有毒性、腐蚀性、易燃性或水污染性物质发生了接触，则在将设备/备件进行退货前必须对其进行彻底地清洗和去污以确保所有空心区域均不含有危险物质。产品清洗后对其进行检查。
任何要求退货的设备/备件，如果没有去污声明，则在进一步处理前的清洗费用均由贵方承担。

10.8 处理



本手册中所介绍的设备应进行回收利用。依照电子电气设备废弃 (WEEE) 指令 2012/19/EC，这些设备不能通过城市垃圾处理服务进行处理。

这些设备可退回欧盟内的供应商或当地批准的处理服务机构，进行环保性回收。具体应遵循所在国家/地区的具体法规。

如需了解包含电池的设备的更多信息，敬请访问：电池/产品退货 (WEEE) 信息 (<https://support.industry.siemens.com/cs/document/109479891/>)

诊断与故障排除

11.1 显示屏上系统消息的输出

11.1.1 初始化前的系统消息

表格注释：

nn 代表可变数值

h 错误符号

/ (斜线)：斜线左右两侧的文本交替闪烁

初始化前的消息（首次调试）

消息	行		含义/原因	措施
	上	下		
CPU Start	X	X	施加电气辅助电源后的消息	<ul style="list-style-type: none"> • 维护
Pnnn.n	X		未初始化定位器的电位计电压（P手动模式）（测量范围的实际位置值，以百分数表示）。	<ul style="list-style-type: none"> • 检查是否可以使用 \triangle 和 ∇ 按钮覆盖整个行程，以及是否从未显示“P---”。 • 执行初始化过程。
P---	X		超出测量范围，原因是电位计处于未激活区，传动比选择器或者有效杆臂未根据执行机构行程进行调整。	<ul style="list-style-type: none"> • 将传动比选择器切换到 90°，尤其是使用角行程执行机构时。 • 根据测量范围调整直行程执行机构的有效杆长。
NOINI		X	未初始化定位器。	<ul style="list-style-type: none"> • 开始初始化。

参见

显示屏 (页 97)

11.1 显示屏上系统消息的输出

11.1.2 初始化期间的系统消息

表格注释：

- nn 代表可变数值
- ↳ 错误符号
- / (斜线)：斜线左右两侧的文本交替闪烁

初始化期间的消息

消息	行		含义/原因	措施
	顶部	底部		
P---	X		超出测量范围，原因是电位计处于未激活区，传动比选择器或者有效杆臂未根据执行机构行程进行调整	<ul style="list-style-type: none"> • 将传动比选择器切换到 90°，尤其是使用角行程执行机构时。 • 根据测量范围调整直行程执行机构的有效杆长。
RUN 1		X	已开始初始化，第 1 部分激活（确定动作的方向）	<ul style="list-style-type: none"> • 等待。
RUN 2		X	初始化第 2 部分激活（检查执行机构行程和确定挡块）	<ul style="list-style-type: none"> • 等待。
RUN 3		X	初始化第 3 部分激活（确定并显示行程时间）	<ul style="list-style-type: none"> • 等待。
RUN 4		X	初始化第 4 部分激活（确定控制器增量的最短长度）	<ul style="list-style-type: none"> • 等待。
RUN 5		X	初始化第 5 部分激活（优化瞬态响应）	<ul style="list-style-type: none"> • 请等待，直到显示“FINSH”。已成功完成初始化。 • 对于选件 -Z P02：等待。
RUN 6		X	初始化第 6 部分激活（确定 Valve Signature）	<ul style="list-style-type: none"> • 请等待，直到显示“FINSH”。已成功完成初始化。
YEND1		X	仅在手动初始化时，才能接近第一个挡块位置	<ol style="list-style-type: none"> 1. 使用按钮  或  接近第一个挡块位置。 2. 使用  按钮确认。
YEND2		X	仅在手动初始化时，才能接近第二个挡块位置	<ol style="list-style-type: none"> 1. 使用按钮  或  接近第二个挡块位置。 2. 使用  按钮确认。

消息	行		含义/原因	措施
	顶部	底部		
RANGE		X	仅在手动初始化时，挡块位置或测量范围才会超出允许的测量范围	<ul style="list-style-type: none"> 使用 ▲ 或 ▼ 按钮接近不同挡块位置并使用  按钮确认。 移动摩擦离合器，直到显示“ok”为止，然后使用  按钮进行确认。 使用  按钮终止初始化过程，切换到 P 手动模式，更正执行机构行程和位置移动传感器。
ok		X	仅在手动初始化时，才能达到在结束位置的允许测量范围	<ul style="list-style-type: none"> 使用  按钮确认；其余步骤（“RUN 1”至“FINSH”）将自动运行。
RUN 1 / ERROR		X	“RUN 1”出错，初始化停滞，原因可能是缺少压缩空气	<p>可能的原因：</p> <ul style="list-style-type: none"> 压缩空气供应不足。 限制器已锁定。 执行机构不能自由移动。 <p>措施：</p> <ol style="list-style-type: none"> 消除可能原因。 重新开始初始化。
VS-ER		X	“RUN 6”出错。Valve Signature (VS) 无法成功记录。未达到起始/结束位置或返回位置。压力传感器模块存在故障。	<ul style="list-style-type: none"> 检查供应压力。 检查是否符合应用范围。 检查压力传感器模块。“诊断” (Diagnostics) 菜单“参数 60、61 和 62”中的压力值合理。
↳d__U		X	零点的柱状图显示超出容差范围	<ol style="list-style-type: none"> 使用摩擦离合器在“P 4.0”和“P 9.9” (>0<) 之间进行设置 继续使用 ▲ 或 ▼ 按钮。
SEt	X		摩擦离合器被移动；杆处于水平状态时，不显示“P 50.0”	<ol style="list-style-type: none"> 对于直行程执行机构，使用 ▲ 或 ▼ 按钮使杆垂直于轴。 使用  按钮进行简单确认（继续初始化）。
MIDDL		X		
↳UP >		X	超出“UP”容差范围，或覆盖了电位计的未激活区。	<ol style="list-style-type: none"> 增大直行程执行机构的有效杆长或将传动比选择器切换到 90°。 使用  按钮进行简单确认。 重新开始初始化。
↳90_95		X	仅适用于角行程执行机构：执行机构行程不在 90 到 95% 的范围内	<ol style="list-style-type: none"> 使用 ▲ 和 ▼ 按钮将行程移至 90 到 95% 的范围内。 使用  按钮进行简单确认。

11.1 显示屏上系统消息的输出

消息	行		含义/原因	措施
	顶部	底部		
↳U-d>		X	未达到“Up-Down”测量跨度	<ol style="list-style-type: none"> 减小直行程执行机构的有效杆长或将传动比选择器切换到 33°。 使用  按钮进行简单确认。 重新开始初始化。
U nn.n	X		显示“Up”行程时间	<ul style="list-style-type: none"> 等待，直至在 RUN 4 中继续初始化。 要更改行程时间，使用  按钮中断初始化过程。 使用  按钮激活泄漏测试。
D->U		X		
D nn.n	X		显示“Down”行程时间	<ul style="list-style-type: none"> 等待，直至在 RUN 4 中继续初始化。 要更改行程时间，使用  按钮中断初始化过程。 使用  按钮激活泄漏测试。
U->d		X		
NOZZL		X	执行机构停止（执行速度显示激活时，使用“-”按钮中断初始化过程）	<ol style="list-style-type: none"> 可通过调整限制器更改行程时间。 使用  按钮重新确定定位速度。 继续使用  按钮。
TESTt	X		泄漏测试激活（执行速度显示激活时，按下“+”按钮）	<ul style="list-style-type: none"> 等待一分钟。
LEAKG		X		
nn.n	X		泄漏测试结果的值和单位	<ul style="list-style-type: none"> 如果值太大，请修复泄漏。 继续使用  按钮。
%/MIN		X		
nn.n	X		初始化已成功完成，同时显示执行机构行程或执行机构角度	<ol style="list-style-type: none"> 使用  按钮进行简单确认。 长按  按钮，离开组态级别。
FINISH		X		

参见

初始化前的系统消息 (页 217)

诊断值概述 (页 224)

11.1.3 退出组态模式时的系统消息

表格注释：

nn 代表可变数值

↳ 错误符号

/ （斜线）：斜线左右两侧的文本交替闪烁

退出组态模式时的消息：

消息	行		操作模式			含义/原因	措施
	上	底部	自动模式	手动模式	P 手动模式		
n.nn.nn -nn	X					软件版本	• 维护
Error SLnn	X					设定值转点 n 上的自由特性出现单调中断	• 请更正该值

11.1.4 运行期间的系统消息


表格注释：

nn 代表可变数值

h 错误符号

/ (斜线)：斜线左右两侧的文本交替闪烁

运行期间的消息

消息	行		操作模式			含义/原因	措施
	顶部	底部	自动	手动模式	P 手动模式		
CPU START	X					施加辅助电源后的消息。	• 等待
HW / ERROR		X				硬件故障。	• 更换电子装置。
NOINI		X			X	未初始化定位器。	• 开始初始化。
nnn.n	X		X	X		已初始化定位器的实际位置 [以百分比表示]。小数点闪烁表示与 2 类主站间的通信。	
AUTnn		X	X			自动模式 (nn = 设定值)	
MANnn		X		X		手动模式 (nn = 设定值)	• 使用  切换到“自动”模式。

11.1 显示屏上系统消息的输出

消息	行		操作模式			含义/原因	措施
	顶部	底部	自动	手动模式	P 手动模式		
oFL / 127.9	X		X	X		超出显示范围。 可能的原因： <ul style="list-style-type: none"> • 摩擦离合器，或 • 传动比选择器被移动，或 • 定位器未经重新初始化就安装到了其它执行机构上。 	<ul style="list-style-type: none"> • 偏置摩擦离合器，使其在执行机构移动时的实际值显示介于0.0与100.0之间，或 • 调整传动比选择器，或 • 执行出厂设置 (Preset) 和初始化。
EXSTP		X	X			数字量输入使执行机构停止。	
EX UP		X	X			数字量输入使执行机构移至上部限位挡块。	
EXDWN		X	X			数字量输入使执行机构移至下部限位挡块。	
EXPSt						已通过数字量输入等激活 Partial Stroke Test。	
InPSt						循环执行 Partial Stroke Test。	
FST		X	X			Full Stroke Test 正在执行。	
SRT		X	X			Step Response Test 正在执行。	
MSRT		X	X			Multi Step Response Test 正在执行。	
VPT		X	X			Valve Performance Test 正在执行。	
VS		X	X			Valve Signature 测试正在执行。	
LEAKR		X	X			由通信启动的泄漏测试正在运行。	

11.2 诊断

11.2.1 诊断值显示



诊断显示屏的结构

“诊断”模式下的显示屏结构与“组态”模式下类似：

- 上面一行显示诊断变量的值。
- 下面一行显示已显示变量的编号和缩写。

某些诊断值可能大于 99999。这种情况下，显示屏将切换到指数视图。示例：值“1234567”显示为“1.23E6”。


常规步骤

1. 同时按下全部三个按钮至少 2 秒钟。当前显示的即为诊断显示屏。
2. 使用  按钮选择下一个诊断值。
3. 按住  按钮至少 2 秒钟以退出诊断显示。

如何逆序显示诊断值


同时按下  和  按钮。

如何将值设置为零

按住  按钮至少 5 秒钟可以将特定值设置为零。有关可以复位的诊断值，请参见“诊断值概述 (页 224)”部分的表格。

11.2.2 保存诊断值

诊断值每 15 分钟在非易失性存储器内写入一次，这样在出现电源故障时，只有之前 15 分钟的诊断值丢失。可复位参数的值可设置为零。

为此，按下  按钮，并持续至少 5 秒。

有关可以复位的诊断值，请参见“诊断值概述 (页 224)”一节中的表格。

11.2 诊断

11.2.3 诊断值概述

下表中的注释


- “可表示的诊断值”(Representable diagnostics values) 列以**粗体**显示了诊断参数的出厂设置诊断值。
- “属性” 列显示诊断参数的属性：
 - ① 诊断值可读取和复位
 - ② 诊断值可读取但**无法**复位
 - ③ 诊断值可读取但**无法**复位。可执行功能。
 - ④ 诊断值可读取、手动复位和手动更改

诊断值概述

编号	缩写标识	含义	可表示的诊断值	单位	属性
1	STRKS	总行程数	0 ... 4.29E9	-	①
2	CHDIR	方向更改次数	0 ... 4.29E9	-	①
3	LCNT	故障消息数	0 ... 4.29E9	-	①
4	A1CNT	报警 1 的数量	0 ... 4.29E9	-	①
5	A2CNT	报警 2 的数量	0 ... 4.29E9	-	①
6	HOURS	运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②
7	HOURR	运行时间计数器（可复位）	0 ... 4.29E9		①
8	WAY	确定的行程	0 ... 130	mm 或	②
9	TUP	累计上行程时间	0.0 / 0 ... 1000	s	②
10	TDOWN	累计下行程时间	0.0 / 0 ... 1000	s	②
11	LEAK	泄漏测试	- / 0.0 ... 100.0	%/分钟	③
12	PST	监视 Partial Stroke Test	OFF / ###.#, Fdlni, notSt, SdtSt, fdtSt, notoL, Strt, StoP	对于 ###.# 为 s	③
13	PRPST	自上次 Partial Stroke Test 以来的时间	###, notSt, Sdtst, fdtSt	天	②
14	NXPST	距下次 Partial Stroke Test 的时间	OFF / ###	天	②
15	DEVI	动态控制阀特性	0.0 ... 100.0	%	②
16	ONLK	气动泄漏	0.0 ... 100.0	-	②

编号	缩写标识	含义	可表示的诊断值	单位	属性
17	STIC	静摩擦（粘滑）	0.0 ... 100.0	%	②
18	ZERO	下部限位挡块	0.0 ... 100.0	%	②
19	OPEN	上部限位挡块	0.0 ... 100.0	%	②
20	PAVG	位置平均值	OFF, IdLE, rEF, COMP 0.0 ... 100.0	%	②
21	P0	下部限位挡块的电位计值 (0%)	0.0 ... 100.0	%	③
22	P100	上部限位挡块的电位计值 (100%)	0.0 ... 100.0	%	③
23	IMPUP	上行程脉冲长度	6 ... 160	ms	④
24	IMPDN	下行程脉冲长度	6 ... 160	ms	④
25	PAUTP	脉冲暂停	2 ... 28 ... 320	ms	④
26	DBUP	上行程死区	0.1 ... 10.0	%	②
27	DBDN	下行程死区	0.1 ... 10.0	%	②
28	SSUP	上行程慢步区	0.1 ... 10.0 ... 100.0	%	④
29	SSDN	下行程慢步区	0.1 ... 10.0 ... 100.0	%	④
30	TEMP	当前温度	-50 ... 100 -58 ... 212	°C °F	②
31	TMIN	最低温度（最小/最大指针）	-50 ... 100 -58 ... 212	°C °F	②
32	TMAX	最高温度（最小/最大指针）	-50 ... 100 -58 ... 212	°C °F	②
33	T1	温度范围 1 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②
34	T2	温度范围 2 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②
35	T3	温度范围 3 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②
36	T4	温度范围 4 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②
37	T5	温度范围 5 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②
38	T6	温度范围 6 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②
39	T7	温度范围 7 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②
40	T8	温度范围 8 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②
41	T9	温度范围 9 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	②

11.2 诊断

编号	缩写标识	含义	可表示的诊断值	单位	属性
42	VENT1	气动模块的开关操作数，阀 1	0 ... 4.29E9	-	②
43	VENT2	气动模块的开关操作数，阀 2	0 ... 4.29E9	-	②
44	VEN1R	气动模块的开关操作数，阀 1，可复位	0 ... 4.29E9	-	①
45	VEN2R	气动模块的开关操作数，阀 2，可复位	0 ... 4.29E9	-	①
46	STORE	将当前值保存为“上次维护”（按住  按钮 5 s）	-	-	③
47	PRUP	上行程预测	1 ... 40	-	④
48	PRDN	下行程预测	1 ... 40	-	④
49	WT00	行程范围 WT00 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	①
50	WT05	行程范围 WT05 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	①
51	WT10	行程范围 WT10 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	①
52	WT30	行程范围 WT30 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	①
53	WT50	行程范围 WT50 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	①
54	WT70	行程范围 WT70 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	①
55	WT90	行程范围 WT90 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	①
56	WT95	行程范围 WT95 内的运行小时数	0 ... 4.29E9	小时	①
57	LKPUL	泄漏补偿脉冲的长度	-256 ... 0 ... 254	ms	②
58	LKPER	泄漏补偿脉冲的周期	0.00 ... 600.00	s	②
59	mA	电流设定值	0.0 ... 20.0	mA	②
60	PZ	供应压力 PZ	9.999	bar	③
61	P1	驱动压力 Y1	999.99	psi	③
62	P2	驱动压力 Y2	9.999	MPa	③
63	PZMAX	最大供应压力 PZ			①
64	N_MIN	低于 PZ 下限的事件计数器	0 ... 999999	-	①
65	N_MAX	超出 PZ 上限的事件计数器			
66	N1MAX	超出 Y1 限值的事件计数器			

67	LMY1	Y1 处的 +/- 泄漏值	±0.000 ...	bar / min	②
68	LMY2	Y2 处的 +/- 泄漏值	9.999 ±0.000 ... 0.999 ±0.00 ... 99.99	MPa / min psi / min	
69	LMUY1	Y1 处的最大压力增幅	+0.000 ...	bar / min	①
70	LMUY2	Y2 处的最大压力增幅	9.999 +0.000 ... 0.999 +0.00 ... 99.99	MPa / min psi / min	
71	LMDY1	Y1 处的最大压力降幅	-9.999 ...	bar / min	①
72	LMDY2	Y2 处的最大压力降幅	-0.000 -0.999 ... -0.000 -99.99 ... -0.000	MPa / min psi / min	

11.2.4 诊断值的含义

11.2.4.1 诊断值“1.STRKS - 总行程数”

显示范围: 0 ... 4.29E9

用途: 运行时，将累计执行机构的移动量，并在此诊断参数中显示为行程数。单位：100% 行程，即 0% 到 100% 间的路径以及返回路径。

11.2.4.2 诊断值“2.CHDIR - 方向更改次数”

显示范围: 0 ... 4.29E9

用途: 执行机构每更改一次方向就会记录到控制器中，并添加到方向更改次数中。

11.2 诊断

11.2.4.3 诊断值“3.LCNT - 故障消息数”

显示范围: 0 ... 4.29E9
 用途: 每个故障都通过“3.LCNT”记录到闭环控制器中，并添加到故障消息数中。

11.2.4.4 诊断值“4.A1CNT - 报警 1 的数量”/“ 5.A2CNT - 报警 2 的数量”

要求: “44.AFCT”报警功能 (页 160)参数已禁用。
 显示范围: 0 ... 4.29E9
 用途: 此值指示报警的触发频率。

11.2.4.5 诊断值“6.HOURS - 运行小时数”

显示范围: 0 ... 4.29E9
 用途: 电气电源一旦开始向定位器供电，运行时间仪表每小时就会递增。

11.2.4.6 诊断值“7.HOURR - 可复位运行时间计数器”

显示范围: 0 ... 4.29E9
 用途: 电气电源一旦开始向定位器供电，运行时间仪表每小时就会递增。与诊断值“6.HOURS - 运行小时数” (页 228)相反，此值可以复位。
 说明: 为了最大限度降低由于控制质量较差导致的控制阀磨损，优化定位器参数很有意义。当诊断值“44.VEN1R”/“45.VEN2R” (页 239)的值很低时可视为最佳参数设置。低值意味着定位器气动模块的开关频率低。为了与不同参数设置进行比较，需确定每小时的开关操作数。为此，使用诊断值“44.VEN1R”/“45.VEN2R” (页 239)和“7.HOURR”的值。可以复位这三个参数以便简化值的确定。

11.2.4.7 诊断值“8.WAY - 确定的行程”

直行程执行机构的条件：
已在“3.YWAY”行程范围 (页 149)参数中设置行程。

显示范围： 0 ... 130

用途： 该值的单位为 mm，用于指定初始化期间确定的行程。

11.2.4.8 诊断值“9.TUP - 累计上行程时间”/“10.TDOWN - 累计下行程时间”

显示范围： 0 ... 1000

用途： 该值指示初始化期间确定的当前向上或向下行程时间（单位为秒）。

11.2.4.9 诊断值“11.LEAK - 泄漏测试”

条件 定位器已初始化且处于手动模式 (MAN)。

显示范围：
• -
• 0.0 ... 100.0

11.2 诊断


用途： 可使用该诊断参数读取上一测试结果或启动离线泄漏测试，该测试可以检测执行机构中或管道安装过程中的泄漏。显示值为每分钟行程百分比（相对于总行程）。测试结果源自以下事件之一：

- 已执行“11.LEAK”功能。
- 在初始化期间已执行泄漏测试，请参见“简介(页 110)”部分中的 RUN 3 步骤。
- 主机系统已执行“离线泄漏测试”功能。

显示屏上出现“-”可能有以下原因：

- 尚未执行泄漏测试。
- 已使用“50.PRST”预设(页 164) > ALL 参数执行了恢复出厂设置操作。
- 未初始化定位器。

如何启动测试

1. 将执行机构移动到要开始测试的位置。
2. 在“诊断”模式下，转到诊断值显示(页 223)部分所述的“11.LEAK”诊断值。
3. 按下  按钮至少 5 秒钟以启动该功能。

说明： 显示屏中输出“Strt”。5 秒钟后功能启动。之后“tEst”和执行机构的当前位置（实际值）将交替显示一分钟。


一分钟，显示屏显示测试前后执行机构的位置差异。这意味着：执行机构位置在一分钟内已更改了显示的值。


11.2.4.10 诊断值“12.PST - 监视 Partial Stroke Test”

显示屏上的指示：

- OFF
- C-ERR
- FdIni
- notSt
- ###.#
- SdtSt
- FdtSt

用途： 该诊断参数指示上次 Partial Stroke Test 期间测量的行程时间。


按下  按钮可手动启动 Partial Stroke Test，也可中断活动的 Partial Stroke Test。

- 显示屏上的指示说明：
- OFF: Partial Stroke Test 功能被禁用。
 - C-ERR: 组态错误。Partial Stroke Test 无法启动。“A1.STPOS 起始位置”、“A3.STRKH 行程高度”和“A4.STRKD 行程方向”中的设置不合理。
 - FdIni - Failed PST Initialization: Partial Stroke Test 的参考行程时间测量失败。
 - notSt - No Test: Partial Stroke Test 尚未执行。
 - ###.#: 对应于测量的行程时间（单位为秒）。上次 Partial Stroke Test 已成功执行。
 - SdtSt - Stopped Test: 上次 Partial Stroke Test 被中断。
 - FdtSt - Failed Test: 上次 Partial Stroke Test 失败。
- 状态消息： 按住  按钮后，将显示以下状态消息：
- notoL - No Tolerance: 阀门超出了 Partial Stroke Test 的启动容差范围。不会启动手动 Partial Stroke Test。
 - Strt - Start: 按下该按钮五秒后将启动手动 Partial Stroke Test。
 - WAlt - 等待: 正在执行 Partial Stroke Test。
- 出厂设置： OFF


11.2.4.11 带选项 -Z P02 时的诊断值“12.PST - 监视 Partial Stroke Test”

下文介绍了如何监视带压力传感器模块的定位器的 Partial Stroke Test。

- 显示屏上的指示：
- OFF
 - C-ERR
 - FdIni
 - notSt
 - norEF
 - oCAY
 - SdtSt
 - FdtSt

用途： 该诊断参数指示上次 Partial Stroke Test 的状态。
按下  按钮可手动启动 Partial Stroke Test，也可中断活动的 Partial Stroke Test。

11.2 诊断

- 显示屏上的指示说明:
- OFF: Partial Stroke Test 的功能被禁用。
 - C-ERR: 组态错误。Partial Stroke Test 无法启动。“A1.STPOS 起始位置”和“Ad.ENPOS 结束位置”参数中的设置不合理。
 - FdIni - Failed PST Initialization: 使用参数“AF.PSTRF”确定参考中止压力。本测试失败。
 - notSt - No Test: Partial Stroke Test 尚未执行。
 - norEF: 参考 Partial Stroke Test 尚未执行。
 - oCAY: 上次 Partial Stroke Test 已成功执行。
 - SdtSt - Stopped Test: 上次 Partial Stroke Test 被中断。
 - FdtSt - Failed Test: 上次 Partial Stroke Test 失败。
- 状态消息: 按住  按钮后, 将显示以下状态消息:
- notoL - No Tolerance: 阀门超出了 Partial Stroke Test 的启动容差范围。不会启动手动 Partial Stroke Test。
 - Strt - Start: 按下该按钮 5 秒后将启动手动 Partial Stroke Test。显示屏上将显示“WAlT”。
 - StoP - Stop: 当前 Partial Stroke Test 被中断。
 - WAlT - 等待: 正在执行 Partial Stroke Test。
- 出厂设置: OFF

11.2.4.12 诊断值“13.PRPST' - 距上次 Partial Stroke Test 的时间”

- 显示屏上的指示:
- ###
 - notSt
 - Sdtst
 - FdtSt
- 用途: 该诊断参数显示自上次 Partial Stroke Test 以来的天数。
- 状态消息:
- notSt - No Test: Partial Stroke Test 尚未执行。
 - SdtSt - Stopped Test: 上次 Partial Stroke Test 被中断。
 - FdtSt - Failed Test: 上次 Partial Stroke Test 失败

11.2.4.13 带选项 -Z P02 时的诊断值“13.PRPST” - 自上次 Partial Stroke Test 后经过的时间”

- 显示屏上的指示:
- ###
 - notSt
 - norEF
 - Sdtst
 - FdtSt
- 用途: 该诊断参数显示自上次 Partial Stroke Test 以来的天数。
- 状态消息:
- notSt - No Test: Partial Stroke Test 尚未执行。
 - norEF: 参考 PST 尚未执行。
 - SdtSt - Stopped Test: 上次 Partial Stroke Test 被中断。
 - FdtSt - Failed Test: 上次 Partial Stroke Test 失败

11.2.4.14 诊断值“14.NXPST - 距下次 Partial Stroke Test 的时间”

- 要求:
- 已在“组态”模式下激活了 Partial Stroke Test。
 - 已在“A8.INTRV”参数中设置了测试间隔。
- 显示屏上的指示:
- OFF
 - ###
- 用途: 该诊断参数显示距下次 Partial Stroke Test 的天数。如果上述条件中有一条未满足, 显示屏将显示“OFF”。

11.2.4.15 诊断值“15.DEVI - 控制阀动态特性”

- 要求: 监视控制阀动态行为“b.\DEVI”(页 175)参数已禁用。
- 显示范围: 0.0 ... 100.0
- 用途: 此值以百分比形式提供有关当前与模型响应动态偏差的信息。

11.2.4.16 诊断值“16.ONLK - 气动泄漏”

- 要求: 监视/补偿气动泄漏“C.\LEAK”(页 177)参数已禁用。
- 显示范围: 0 ... 100
- 用途: 该诊断参数显示当前的泄漏指示。

11.2 诊断

11.2.4.17 诊断值“17.STIC - 静摩擦（粘滑）”

要求： 监视静摩擦（滑粘）“d.\STIC” (页 180)参数已禁用。

显示范围： 0.0 ... 100.0

用途： 该诊断参数显示静摩擦导致的滑跳的行程范围（百分数）。

11.2.4.18 诊断值“18.ZERO - 下部限位挡块”

要求： 监视下部限位挡块“F.\ZERO” (页 183)参数已激活。
“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157)“参数设为以下值中的一种：“do”、“uP do”、“Fd”、“Fu Fd”、“uP Fd”或“Fu do”

显示范围： 0.0 ... 100.0

用途： 指示与初始化期间相比下部限位挡块更改的百分比。

11.2.4.19 诊断值“19.OPEN - 上部限位挡块”

要求： 监视上部限位挡块“G.\OPEN” (页 185)参数已激活。
“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157)“参数设为以下值中的一种：“uP”、“uP do”、“F”、“Fu Fd”、“uP Fd”或“Fu do”

显示范围： 0.0 ... 100.0

用途： 指示上部限位挡块相比其初始化值的当前位移。

11.2.4.20 诊断值“20.PAVG - 位置平均值”

显示屏上的指示：

- OFF
- IdLE
- rEF
- COMP

用途： 此值显示上次计算的比较平均值。显示的含义：

- OFF： 在组态菜单中已禁用该基础功能。
- IdLE： 未激活。该功能尚未启动。
- rEF： 已计算参考平均值。该功能已启动，当前正处于参考区间。
- COMP： 已计算比较平均值。该功能已启动，当前正处于比较区间。

11.2.4.21 诊断值“21.P0 - 下部限位挡块的电位计值 (0%)”/“22.P100 - 上部限位挡块的电位计值 (100%)”

显示范围:

- NO
- 0.0 ... 100.0

NO: 在控制阀的当前状态下无法更改下部或上部限位挡块。重新初始化定位器。

条件 1 -
读取值

定位器已初始化。

用途 1

读取值

可以使用 P0 和 P100 参数来读取自动初始化期间确定的下部限位挡块 (0%) 和上部限位挡块 (100%) 的位置测量值。手动逼近的限位挡块的值适用于手动初始化。

条件 2 -
更改值

- 定位器已初始化且处于手动模式 (MAN) 或自动模式 (AUT)。
- 执行机构的当前位置在下限位挡块 (P0) 的 -10% 到 +10% 范围内。
- 执行机构的当前位置在上限位挡块 (P100) 的 90% 到 110% 范围内。

用途 2:

更改值

可以使用这两个参数更改下部限位挡块 (P0) 和上部限位挡块 (P100)。




由于通常不在过程条件下执行初始化, 因此在过程开始后, 下限位挡块 (P0) 和上位限位挡块 (P100) 的值可能发生变化。这些变化可能由与材料热膨胀相关的温度变化引起。如果监视下限位挡块“F.\|ZERO”(页 183)和监视上位限位挡块“G.\|OPEN”(页 185)参数为激活状态, 则由于热膨胀, 可能超过这两个参数中设置的阈值。显示屏中将输出错误消息。

取决于过程的热膨胀可能表示应用中的正常状态。用户当然不想收到由这种热膨胀导致的错误消息。因此, 在取决于过程的热膨胀完全作用于控制阀后, 复位“P0”和/或“P100”参数。以下内容将说明操作步骤。


11.2 诊断

说明:

手动模式 (MAN) 的步骤

1. 使用  和  按钮将执行机构移动到所需的下部限位挡块（上部限位挡块）位置。
2. 切换到诊断模式。
3. 转到诊断值 21.P0 (22.P100)。
4. 按  按钮至少 5 秒钟以应用设置。5 秒后，显示“0.0”（对于 22.P100：显示“100.0”）。结果：下部限位挡块（上部限位挡块）现在对应于执行机构的当前位置。
5. 切换到手动模式 (MAN)。结果：上部限位挡块（下部限位挡块）的值已更改。

自动模式 (AUT) 的步骤

1. 在显示屏中检查执行机构的当前位置是否处于所需的下部限位挡块（上部限位挡块）位置。
2. 切换到诊断模式。
3. 转到诊断值 21.P0 (22.P100)。
4. 按  按钮至少 5 秒钟以应用设置。5 秒后，显示“0.0”（对于 22.P100：显示“100.0”）。结果：下部限位挡块（上部限位挡块）现在对应于执行机构的当前位置。
5. 切换到自动模式 (AUT)。

参见

更改操作模式 (页 100)

11.2.4.22 诊断值“23.IMPUP - 向上脉冲长度”/“24.IMPDN - 向下脉冲长度”

显示范围: 6 ... 160

用途: 可用于移动执行机构的最小脉冲长度会在初始化过程中确定。长度按“向上”和“向下”两个方向分别确定并在此处显示。以 ms 为单位进行显示。

在特殊应用情况下，可以在这两个参数中设置最短的脉冲长度。

出厂设置: 6

参见

操作模式 (页 32)

控制器数据优化 (页 103)

11.2.4.23 诊断值“25.PAUTP - 脉冲间隔”

显示范围:	2 ... 320
用途:	初始化过程中该值不会更改。以 ms 为单位进行显示。 对于静摩擦（粘滑）较高的应用，调整该参数可以提高控制质量。 该参数用于特殊应用。
出厂设置:	28

参见

操作模式 (页 32)

11.2.4.24 诊断值“26.DBUP - 向上死区”/“27.DBDN - 向下死区”

显示范围:	0.1 ... 10.0
用途:	在此参数中，可以读取控制器“向上”和“向下”方向的死区。以百分数显示。此值对应于手动组态的““34.DEBA”闭环控制器的死区 (页 154)”参数值，或者在“DEBA”设置为“自动”时，对应于设备自动采用的值。

11.2.4.25 诊断值“28.SSUP - 上行程慢步区”/“29.SSDN - 下行程慢步区”

显示范围:	0.1 ... 100.0
用途:	慢步区是闭环控制器的区域，其中控制信号以脉冲方式发出。以百分数显示。因此，脉冲长度与控制偏差成正比。如果控制偏差超出慢步区，则会使用永久触点控制阀门。 该参数用于特殊应用。
出厂设置:	10.0

参见


操作模式 (页 32)

控制器数据优化 (页 103)

11.2 诊断

11.2.4.26 诊断值“30.TEMP - 当前温度”


显示范围: °C: -50 ... 100
 °F: -58 ... 212

用途: 定位器外壳内的当前温度。传感器位于电路板上。为了在 °C 和 °F 温度显示之间进行切换，请按下  按钮。

11.2.4.27 诊断值“31.TMIN - 最低温度”/“32.TMAX - 最高温度”

显示范围: °C: -50 ... 100
 °F: -58 ... 212

用途: 通过最小值/最大值指针不断确定和另存外壳内的最低温度和最高温度。此值仅可在工厂中复位。

 为了在 °C 和 °F 温度显示之间进行切换，请按下  按钮。

11.2.4.28 诊断值“33.T1”...“41.T9” - 温度范围 1 到 9 内的运行小时数

显示范围: 0 ... 4.29E9

用途: 设备中保存着有关不同温度范围内的运行时间的统计。每个小时会获取一次测量温度的平均值，为相应温度范围分配的计数器会递增。这有助于总结该设备和整个控制阀的过往运行情况。

 温度范围分类如下：

	T1	T2	T3	T4	T5	T6	T7	T8	T9
温度范围 [°C]	-	≥ -30	≥ -15	≥ 0	≥ 15	≥ 30	≥ 45	≥ 60	≥ 75
	≤ -30	< -15	< 0	< 15	< 30	< 45	< 60	< 75	-

温度范围 T1 到 T2 下的运行小时数

11.2.4.29 诊断值“42.VENT1”/“43.VENT2”

“42.VENT1”气动模块的开关操作数，阀 1

“43.VENT2”气动模块的开关操作数，阀 2

显示范围: 0 ... 4.29E9

用途: 气动模块的开闭次数在此参数中进行汇总并显示。

说明: 定位器的气动模块可对执行机构加压和减压。气动模块的典型使用寿命取决于负载。平均使用寿命约为 2 亿次开关操作。开关操作的控制步骤数用于估计气动模块的开关频率。

单作用执行机构的计数过程:

- 加压 => 42.VENT1
- 减压 => 43.VENT2

双作用执行机构的计数过程:

- 加压 (Y2)/减压 (Y1) => 42.VENT1
- 减压 (Y1)/加压 (Y2) => 43.VENT2

每隔一小时将该值写入非易失性存储器一次。

11.2.4.30 诊断值“44.VEN1R”/“45.VEN2R”

“44.VEN1R”气动模块的开关操作数，阀 1，可复位

“45.VEN2R”气动模块的开关操作数，阀 2，可复位


显示范围: 0 ... 4.29E9

用途: 对该参数上次复位后气动模块开闭次数进行计数并在此处显示。

说明: 与诊断值“42.VENT1”/“43.VENT2” (页 239) 的说明一致，仅需将诊断参数换成此处描述的“VEN1R”和“VEN2R”。

11.2 诊断

11.2.4.31 诊断值“46.STORE - 保存维护数据”

用途: 通过最小值/最大值指针不断确定和另存外壳内的最低温度和最高温度。此值仅可在工厂中复位。为了在 °C 和 °F 温度显示之间进行切换, 请按下  按钮至少 5 秒钟以启动保存功能。诊断参数诊断值“8.WAY - 确定的行程” (页 229)到诊断值“11.LEAK - 泄漏测试” (页 229)和诊断值“21.P0 - 下部限位挡块的电位计值 (0%)”/“22.P100 - 上部限位挡块的电位计值 (100%)” (页 235)到诊断值“28.SSUP - 上行程慢步区”/“29.SSDN - 下行程慢步区” (页 237)的值作为“上次维护数据”保存在非易失性存储器中。该诊断数据包含一些选定的值, 这些值的更改可提供有关该阀机械磨损的信息。

此功能通常通过 PDM 的菜单命令“诊断-> 保存维护信息”(Device-> Save maintenance info) 操作。使用 SIMATIC PDM 可将上次维护操作的数据与当前数据进行比较。

11.2.4.32 诊断值“47.PRUP - 上行程预测”/“48.PRDN - 下行程预测”

显示范围: 1 ... 40

用途: 此值指定控制器对向上 (PRUP) 和向下 (PRDN) 移动的预测。有关更多信息, 另请参见控制器数据优化 (页 103)部分。

出厂设置: 1

11.2.4.33 诊断值“49.WT00”...“56.WT95”- 行程范围 WT00 到 WT95 内的运行小时数



显示范围: 0 ... 4.29E9

用途: 当定位器处于“自动”模式下时, 会对过程阀在不同行程范围内的运行时间进行连续统计。整个行程范围分为从 0% 到 100% 的 8 个部分。定位器会持续记录当前位置, 并且每小时都会使分配给相应行程范围的运行时间仪表递增。这有助于总结过往运行情况, 尤其是在评估控制回路和整个控制阀的控制属性时。

行程范围	WT00	WT05	WT10	WT30	WT50	WT70	WT90	WT95
行程范围部分 [%]	-	≥ 5	≥ 10	≥ 30	≥ 50	≥ 70	≥ 90	≥ 95
	< 5	< 10	< 30	< 50	< 70	< 90	< 95	-

行程范围的划分

可同时将八个运行时间计数器设置为零。

提示： 由于行程范围处于诊断参数末尾，因此请多次按下  按钮以及  按钮。这将有助于快速访问所需诊断参数。

11.2.4.34 诊断值“57.LKPUL - 泄露补偿脉冲的长度”

显示范围： -256 ... 0 ... 254

用途： 当监视/补偿气动泄漏“C.\LEAK” (页 177) 激活时，该值（以毫秒表示）指示补偿脉冲的长度。该标志指示脉冲的控制方向。

出厂设置： 0

11.2.4.35 诊断值“58.LKPER - 泄露补偿脉冲的周期”

显示范围： 0.00 ... 600.00

用途： 当监视/补偿气动泄漏“C.\LEAK” (页 177) 激活时，该值（以秒表示）指示泄露补偿脉冲的周期。

出厂设置： 0.00

11.2.4.36 诊断值“59 mA - 电流设定值”



可以在此处以 mA 为单位显示电流设定值。

11.2 诊断

11.2.4.37 诊断值“60.PZ 供应压力 PZ”

显示屏上的指示: #.### (bar)
 ###.## (psi)
 #.### (MPa)

用途: 显示当前供应压力 (PZ)。该值是指 “U1.PUNIT (页 196)”中指定的压力单位。

如果供应压力与环境压力水平相同，则显示屏上显示的压力值为 0。根据使用定位器的高度，显示的压力值 $\neq 0$ 。按下  按钮至少 5 秒，将值设置为 0。按下  按钮即会在显示屏上显示“rESEt”。只有当显示的压力值处于以下压力范围内时，才能进行此校准：



- -0.500 ... 0.500 (bar)
- -72.51 ... 72.51 (psi)
- -0.050 ... 0.050 (MPa)

如果显示的压力值超出压力范围，则尝试将值设置为 0 时，显示屏上会显示“notoL”。

11.2.4.38 诊断值“61.P1 - 驱动压力 Y1”

显示屏上的指示: #.### (bar)
 ###.## (psi)
 #.### (MPa)



用途: 显示当前驱动压力 Y1。该值是指 “U1.PUNIT (页 196)”中指定的压力单位。

如果驱动压力与环境压力水平相同，则显示屏上显示的压力值为 0。根据使用定位器的高度，显示的压力值 $\neq 0$ 。按下  按钮至少 5 秒，将值设置为 0。按下  按钮即会在显示屏上显示“rESEt”。只有当显示的压力值处于以下压力范围内时，才能进行此校准：

- -0.500 ... 0.500 (bar)
- -72.51 ... 72.51 (psi)
- -0.050 ... 0.050 (MPa)

如果显示的压力值超出压力范围，则尝试将值设置为 0 时，显示屏上会显示“notoL”。

11.2.4.39 诊断值“62.P2 - 驱动压力 Y2”

显示屏上的指示:	##### (bar) ##### (psi) ##### (MPa)
用途:	<p>显示当前驱动压力 Y2。该值是指“U1.PUNIT (页 196)”中指定的压力单位。</p> <p>如果驱动压力与环境压力水平相同，则显示屏上显示的压力值为 0。根据使用定位器的高度，显示的压力值 $\neq 0$。按下  按钮至少 5 秒，将值设置为 0。按下  按钮即会在显示屏上显示“rESEt”。只有当显示的压力值处于以下压力范围内时，才能进行此校准：</p> <ul style="list-style-type: none"> • -0.500 ... 0.500 (bar) • -72.51 ... 72.51 (psi) • -0.050 ... 0.050 (MPa) <p>如果显示的压力值超出压力范围，则尝试将值设置为 0 时，显示屏上会显示“notoL”。</p>

11.2.4.40 诊断值“63.PZMAX 最大供应压力 PZ”

显示屏上的指示:	##### (bar) ##### (psi) ##### (MPa)
用途:	<p>持续监视供应压力 PZ 并显示最大值（最小值/最大值指针）。</p> <p>可通过 HART 通信重置最小值/最大值指针。</p>

11.2.4.41 诊断值“64.N_MIN - 低于 PZ 下限的事件计数器”

显示范围:	0 ... #####
用途:	<p>将供应压力 PZ 的每个新测量值与“U5.PZMLL (页 196)”中设置的值进行比较。当供应压力低于组态的限值时，此计数器会递增。</p> <p>此计数器可通过 HART 通信与“65.N_MAX”计数器同时进行复位。</p>

11.2 诊断

11.2.4.42 诊断值“65.N_MAX - 超出 PZ 上限的事件计数器”

显示范围: 0 ... #####
用途: 将供应压力 PZ 的每个新测量值与“U6.PZMUL”中设置的值进行比较。当供应压力超出组态的限值时，此计数器会递增。
此计数器可通过 HART 通信与“64.N_MIN”计数器同时进行复位。

11.2.4.43 诊断值“66.N1MAX - 超出 Y1 限值的事件计数器”

显示范围: 0 ... #####
用途: 将驱动压力 Y1 的每个新测量值与“U7.PCL”中设置的值进行比较。当驱动压力 Y1 超出组态的限值时，此计数器会递增。
可通过 HART 通信重置计数器。

11.2.4.44 诊断值“67.LMY1 Y1 处的 +/- 泄漏值”

显示范围: $\pm 0.000 \dots \#.###$ (bar/min)
 $\pm 0.000 \dots \#.###$ (psi/min)
 $\pm 0.00 \dots \#\#.##$ (MPa/min)
用途: 显示驱动压力 Y1 处每分钟的压力增幅/泄漏值。该值在受控状态下确定。
负值（泄漏值）可能表示气动系统存在泄漏。
正值（压力增大）可能表示供应压力 PZ 与驱动压力 Y1 之间存在气动短路。

参见

压力监视“U.\\PRES” (页 196)

11.2.4.45 诊断值“Y2 处的 68.LMY2 +/- 泄漏值”

显示范围:	$\pm 0.000 \dots \#.###$ (bar/min) $\pm 0.000 \dots \#.###$ (psi/min) $\pm 0.00 \dots \#\#.##$ (MPa/min)
用途:	显示驱动压力 Y2 处每分钟的压力增幅/泄漏值。该值在受控状态下确定。 负值（泄漏值）可能表示气动系统存在泄漏。 正值（压力增大）可能表示供应压力 PZ 与驱动压力 Y2 之间存在气动短路。

11.2.4.46 诊断值“69.LMY1 - Y1 处的最大压力增幅”

显示范围:	$+0.000 \dots \#.###$ (bar/min) $+0.000 \dots \#.###$ (psi/min) $+0.00 \dots \#\#.##$ (MPa/min)
用途:	在受控状态下，持续监视 Y1 处的压力变化。将显示最大压力增幅。如果超出“U8.LRL(页 196)”中定义的限值，则会在显示屏上显示错误代码“22(页 255)”。将在日志中输入一条消息。要重置错误代码，需消除泄漏。此参数还可通过 HART 通信复位。如果无法消除泄漏，则增大“U8.LRL”参数，或将此参数设为 0。

11.2.4.47 诊断值“70.LMY2 - Y2 处的最大压力增幅”

显示范围:	$+0.000 \dots \#.###$ (bar/min) $+0.000 \dots \#.###$ (psi/min) $+0.00 \dots \#\#.##$ (MPa/min)
用途:	在受控状态下，持续监视 Y2 处的压力变化。将显示最大压力增幅。如果超出“U8.LRL(页 196)”中定义的限值，则会在显示屏上显示错误代码“22(页 255)”。将在日志中输入一条消息。要重置错误代码，需消除泄漏。此参数还可通过 HART 通信复位。如果无法消除泄漏，则增大“U8.LRL”参数，或将此参数设为 0。

11.3 在线诊断

11.2.4.48 诊断值“71.LMDY1 - Y1 处的最大压力降幅”

显示范围:	+0.000 ... #.### (bar/min) +0.000 ... #.### (psi/min) +0.00 ... ##.## (MPa/min)
用途:	在受控状态下, 持续监视 Y1 处的压力变化。将显示最大压力降幅 (泄漏值)。 如果超出“U8.LRL (页 196)”中定义的限值, 则会在显示屏上显示错误代码“22 (页 255)”。将在日志中输入一条消息。要重置错误代码, 需消除泄漏。此参数还可通过 HART 通信复位。如果无法消除泄漏, 则增大“U8.LRL”参数, 或将此参数设为 0。

11.2.4.49 诊断值“72.LMDY2 - Y2 处的最大压力降幅”

显示范围:	+0.000 ... #.### (bar/min) +0.000 ... #.### (psi/min) +0.00 ... ##.## (MPa/min)
用途:	在受控状态下, 持续监视 Y2 处的压力变化。将显示最大压力降幅 (泄漏值)。 如果超出“U8.LRL (页 196)”中定义的限值, 则会在显示屏上显示错误代码“22 (页 255)”。将在日志中输入一条消息。要重置错误代码, 需消除泄漏。此参数还可通过 HART 通信复位。如果无法消除泄漏, 则增大“U8.LRL”参数, 或将此参数设为 0。

11.3 在线诊断

11.3.1 在线诊断概述

在线诊断是指在工作期间的诊断。定位器运行期间会持续监视一些重要值和参数。在组态模式下, 可以组态该监视功能, 例如, 如果超出限值, 则激活故障消息输出。

有关哪些事件可激活故障消息输出的信息, 请参见“错误代码概述 (页 247)”部分的表格。

本部分包含有关以下情况的具体信息：

- 出现故障消息的可能原因。
- 激活故障消息输出或报警输出的事件。
- 设置事件监视所需的参数。
- 取消错误消息

在“自动”或“手动”模式下触发故障消息输出时，显示屏会显示触发该消息的故障。左下角处的两位显示相应的错误代码。如果同时发生多次触发，系统会依次循环显示。可以通过 HART 使用命令“#48”调用设备状态，包括所有故障消息。

参见

“52.XDIAG”激活扩展诊断 (页 165)

高级诊断参数 A 到 U (页 166)

11.3.2 错误代码概述

激活故障消息输出的错误代码概述

有关错误代码在显示屏中的输出位置，请参见“52.XDIAG (页 165)”。

错误代码	阈值数	事件	参数设置	错误消息消失的条件	可能原因
41	1	控制偏差：实际值响应已经超过 TIM 和 LIM 参数的值	始终激活	... 实际值响应降到 LIM 的值以下	供应压力 PZ 缺失、执行机构故障、过程阀故障（例如堵塞）。
42	1	设备未处于“自动”模式	** .4 FCT ¹⁾ = 4nA 或 = 4nAB	... 设备已切换至“自动”模式。	该设备已组态或处于手动模式
43	1	数字量输入 DI1 或 DI2 已激活	** .4 FCT ¹⁾ = 4nAB 并且数字量函数 DI1 或 DI2 设为“On”	... 数字量输入不再处于激活状态。	连接数字量输入的触点已激活（例如填料压盖监视开关、超压开关、温度开关）。
44	3	已超出总行程数限值	L.4STRK≠OFF	... 复位行程计数器或增大阈值	执行器的全部路径超出已组态的某个阈值。

11.3 在线诊断

错误代码	阈值数	事件	参数设置	错误消息消失的条件	可能原因
45	3	已超出方向更改数限值	O.4DCHG≠OFF	... 复位方向变化计数器或增大阈值。	方向变化次数超出已组态的某个阈值。
46	3	已超出下部限位挡块限值	F.4ZERO≠OFF **.YCLS = do 或 up do	... 限位挡块偏差消失或设备被重新初始化。	过程阀的磨损，过程阀中有积垢或异物，机械偏差，定位器摩擦离合器被移动。
47	3	已超出上部限位挡块限值	G.4OPEN≠OFF **.YCLS ¹⁾ = do 或 up do	... 限位挡块偏差消失或设备被重新初始化。	过程阀的磨损，过程阀中有积垢或异物，机械偏差，定位器摩擦离合器被移动。
48	1	已超出死区限值	E.4DEBA≠OFF **.DEBA ¹⁾ = Auto	... 重新回到限值以下	填料压盖的摩擦增大，位置反馈中存在机械间隙。
49	3	第 1 种情况：Partial Stroke Test 超出参考行程时间。	A.4PST≠OFF	第 1 种情况：...在参考行程时间内 Partial Stroke Test 成功执行，或该功能已禁用。	第 1 种情况：过程阀被卡住或已生锈。静摩擦增大。
		第 2 种情况：起始位置偏差超限		第 2 种情况：...将执行机构移动到 PST 起始容差范围内。 或：...增大 PST 起始容差，直到执行机构（PST 起始位置）处于 PST 起始容差范围内。 重新启动 Partial Stroke Test。	第 2 种情况：阀处于安全位置。
		对于带选项 -Z P02 时的 Partial Stroke Test:			
	1	Partial Stroke Test 失败	A.4PST≠OFF	... 下一次成功执行 Partial Stroke Test。	<ul style="list-style-type: none"> • 执行过程中检测到异常大的步长。 • 低于内部破裂压力下限 • 低于内部破裂压力下限 • 未达到结束位置 • 未达到返回位置。

错误代码	阈值数	事件	参数设置	错误消息消失的条件	可能原因
10	3	偏离预期的控制阀动态行为	b.4DEVI≠OFF	... 位置再次回到设定值和模型之间的狭窄范围中，或已禁用此功能。	执行机构故障、过程阀故障、过程阀堵塞、静摩擦增大、供应压力 PZ 减小
11	3	阀门泄漏	C.4LEAK≠OFF	... 阀门泄漏已修复或功能被禁用。	气动泄漏
12	3	超出静摩擦（滑粘）限值	d.4STIC≠OFF	... 无法再检测到 Slipjumps，或已禁用此功能。	静摩擦增大，过程阀无法顺畅移动，出现阻滞。
13	3	温度低于阈值	H.4TMIN≠OFF	... 温度不再低于下阈值。	环境温度过低
14	3	温度高于阈值	J.4TMAX≠OFF	... 温度不再高于上阈值。	环境温度过高
15	3	位置平均值与参考值存在偏差	P.4PAVG≠OFF	... 比较区间之后计算的位置平均值重新回到参考值的阈值范围内，或已禁用此功能。	在上次比较区间内，过程阀的特性显著改变，导致计算的位置平均值存在偏差。

1) 有关该参数的更多信息，请参见相应的参数说明

11.3 在线诊断

下表显示了激活压力监视功能后显示的错误代码：

错误代码	阈值数	事件	参数设置	错误消息消失的条件	可能原因
16 ¹⁾	1	Partial Stroke Test (PST) 以不合理的参数值执行	A.4PST≠OFF 和 U.4PRES≠OFF	...在 A1.STPOS、A3.STRKH 和 A4.STRKD 中输入的参数值不合理。 对于带选件 -Z P02 时的 Partial Stroke Test: <ul style="list-style-type: none"> ...在 A1.STPOS、A2.STTOL 和 Ad.ENPOS 中输入的参数值不合理。 ...A1.STPOS 的压力水平高于 Ad.ENPOS。对于双作用执行机构，压力差 P2 - P1 起决定性作用。 	Partial Stroke Test 参数不合理 扩展诊断参数已复位。
17	1	压力传感器模块存在故障	U.4PRES≠OFF	...设备在压力传感器模块工作的情况下重新启动。 ... 压力监视 U.4PRES 设为 OFF，设备重新启动。	压力传感器模块过载。 电气连接已终止。
18	1	低于供应压力下限	U.4PRES≠OFF	... 供应压力 PZ 高于 U2.PRMLL 中的限值 加上 U2.P_HYS 中的滞后所得的值。	供应压力 PZ 过低
19	1	供应压力 PZ 超出规定范围	U.4PRES≠OFF	...供应压力 PZ 处于定位器规定范围 1.4 至 7.0 bar 加上 U2.P_HYS 中的滞后所得的范围内。	供应压力 PZ 过高或过低
20	1	超出供应压力 PZ 上限	U.4PRES≠OFF	... 供应压力 PZ 低于 U6.PRMUL 中的限值减去 U2.P_HYS 中的滞后所得的值。	供应压力 PZ 过高

错误代码	阈值数	事件	参数设置	错误消息消失的条件	可能原因
21	1	Y1 处的驱动压力限值	U.4PRES≠OFF	... Y1 处的驱动压力低于 U7.PCL 中的限值减去 U2.P_HYS 中的滞后所得的值。	Y1 处的驱动压力过高
22	1	超出 +/- 泄漏值限值	U.4PRES≠OFF	... 消除原因并且相关的诊断值 LMUY1、LMUY2、LMDY1 和 LMDY2 已重置。 ... 或者已设置 LRL = 0。	气动系统泄漏。

1) 故障消息会显示，但不会通过故障消息输出进行报告。

11.3.3 XDIAG 参数

可使用扩展诊断参数显示一级、二级或三级的错误消息。除故障消息输出外，还可使用数字量输出 A1 和 A2。为此，请按下表所述设置“XDIAG”参数：

XDIAG 设置	消息的原因
OFF	扩展诊断未激活
On1	阈值 3 故障消息的故障消息输出（维护报警，1 级）
On2	阈值 3 错误消息的故障消息输出和阈值 2 错误消息的数字量输出 A2（需要维护，二级）
On3	阈值 3 错误消息的故障消息输出、阈值 2 错误消息的数字量输出 A2 和阈值 1 错误消息的数字量输出 A1（需要维护，三级）

可能的参数设置“XDIAG”

11.3.4 错误代码的含义

11.3.4.1 1 剩余控制偏差

在“自动”模式下会持续监视设定值与实际值之间的偏差。是否激活针对剩余控制偏差的故障消息取决于应用参数“4TIM”- 设置故障消息的监视时间和“4LIM”- 故障消息的响应阈值的设置。只要控制偏差降至响应阈值以下，就会取消该故障消息。此监视功能始终处于激活状态。

11.3 在线诊断

11.3.4.2 2 设备未处于“自动”模式

设备未处于自动模式时，如果“ ψ FCT”参数（错误消息输出功能）设置正确，系统会生成一个错误消息。如果在现场将设备切换至手动或组态模式，则会向控制系统发送警告。

11.3.4.3 3 数字量输入 DI1 或 DI2 激活

如果数字量输入激活，且相应设置“ ψ FCT”和“DI1”参数，则会生成一条故障消息。例如，监视填料压盖的开关、温度开关或限位开关（例如用于压力）可生成故障消息。

以同样的方式组态 Digital I/O Module (DIO) 上的数字量输入 DI2。

11.3.4.4 4 监视总行程数

诊断值“1 STRKS”将不断与从“L1.LIMIT”到“L4.FACT3”参数确定的阈值比较。如果超出阈值，则故障消息输出或数字量输出 A1 和 A2 会根据扩展诊断的操作模式做出响应。可以通过将参数“L. ψ STRK”设置为“OFF”禁用这两个功能。

11.3.4.5 5 监视方向变化次数

诊断值“2 CHDIR”将不断与从“O1.LIMIT”到“O4.FACT3”参数确定的阈值比较。如果超出阈值，则故障消息输出或数字量输出 A1 和 A2 会根据扩展诊断的操作模式做出响应。可以通过将参数“O. ψ DCHG”设置为“OFF”禁用这两个功能。

11.3.4.6 6 监视下挡块/7 监视上挡块

如果将参数“F. ψ ZERO”设置为“ON”，将激活下部限位挡块的监视。该功能可用于检测过程阀中的错误。如果超出限值，则表明过程阀中存在积垢或异物。如果低于限值，则表明过程阀磨损。位置反馈的机械偏差也会触发该故障消息。

只要过程阀位于“向下紧密关闭/向下快速关闭”位置，就会始终进行监视。当前位置会与初始化时确定作为下部限位挡块的位置进行比较。要求：“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭 (页 157) 参数设为以下值中的一种：“do”、“uP do”、“Fd”、“Fu Fd”。

示例：将值设置为 3%。这是“下行程紧密关闭/快速关闭”通常采用的位置值。而当确定某个值 $> 3\%$ 或 $< -3\%$ 时，将报告故障。

该故障消息将保持激活状态，直到在后续监视中回到容差范围内，或者执行重新初始化。甚至禁用监视（“F. ψ ZERO”=OFF）也会触发错误消息。

如果初始化时未自动确定限位挡块，而是手动设置限值（手动初始化，“5.INITM”），则该监视功能不提供任何可用的结果。

会对上部限位挡块执行类似的诊断。“G.hOPEN”参数用于为此设置限值。要求：“39.YCLS”通过调节变量紧密关闭/快速关闭(页 157) 参数设为以下值中的一种：“uP”、“uP do”、“Fu”、“Fu Fd”、“uP Fd”、“Fu do”。

11.3.4.7 8 监视死区

如果自动调整死区时(“DEBA”=Auto 参数)，该死区不成比例地增加，则表示系统出现错误(例如填料压盖的摩擦显著增大，位移传感器有松动，存在泄漏)。因此可为其输入一个限值(“E1.LEVL3”，用于监视死区的阈值)。超出该值时会激活错误消息输出。

11.3.4.8 9 Partial Stroke Test

当启动手动或循环 Partial Stroke Test 后，测试因过程阀不在起始容差范围内而无法开始时，会生成此故障消息。当由参考行程时间“A9.PSTIN”与系数“AA.FACT1”、“Ab.FACT2”和“AC.FACT3”相乘所得到的三个 Partial Stroke Test 阈值的其中之一被超出时，会出现此故障消息。故障消息的严重度将按条数显示在显示屏上。同时还将根据扩展诊断的模式，通过故障消息输出或数字量输出 A1 和 A2 显示此故障消息的严重程度。

对于带以下选件时的 Partial Stroke Test -Z P02

如果通过“AY.PSTIN”执行了参考 Partial Stroke Test，则不会输出故障消息。

对于执行手动或周期性触发的 Partial Stroke Test 期间发生的错误，将输出故障消息。如果不满足前提条件(例如起始位置超出起始容差范围)，则不会输出故障消息。

11.3.4.9 10 监视控制阀动态行为

当实际过程阀位置偏离设定值和预期位置之间的狭窄范围时，运行行为的监视功能会进行响应。在这种情况下，将过滤输出的预期位置与实际位置的偏差。会将偏差与组态的阈值进行比较，该阈值由“b2.LIMIT”限值与因子“b3.FACT1”到“b5.FACT3”相乘来确定。

11.3.4.10 11 监视/补偿气动泄露

该故障消息在发生泄漏时出现。更多信息，请参考“监视/补偿气动泄漏“C.\LEAK”(页 177)”。

11.3.4.11 12 监视静摩擦(滑粘)

如果运行期间控制阀的静摩擦增大或检测到的 Slipjumps 增多，则可能超出“d1.LIMIT”，并导致此故障消息。

11.3 在线诊断

11.3.4.12 13 监视温度下限

当温度低于阈值下限时，显示此故障消息。

11.3.4.13 14 监视温度上限

当温度高于阈值上限时，显示此故障消息。

11.3.4.14 15 监视位置平均值

当比较区间之后计算的位置值与参考值的偏差超出组态的阈值时，显示此故障消息。

11.3.4.15 16 监视 Partial Stroke Test 值的合理性

对于 Partial Stroke Test:

如果在 Partial Stroke Test 开始时，未能成功对“A1.STPOS (页 166)”、“A3.STRKH”和“A4.STRKD”参数进行合理性检查，则会显示此故障消息。

对于带选件 -Z P02 时的 Partial Stroke Test:

如果在 Partial Stroke Test 开始时，未能成功对“A*.”组态参数进行合理性检查，则将显示此故障消息，但不会通过故障消息输出报告此故障消息。

11.3.4.16 17 压力传感器模块监视

如果压力传感器模块已激活且存在故障，则会显示此故障消息。

11.3.4.17 18 监视 PZ 下限

如果供应压力低于组态的下限 (U5.PZMLL (页 196))，则显示此故障消息。

11.3.4.18 19 监视 PZ 特定限值

如果供应压力超出规范中的 1.4 bar 至 7.0 bar 范围，则显示此报警消息。

11.3.4.19 20 监视 PZ 上限

如果供应压力超出组态的上限 (U6.PZMUL (页 196))，则显示此故障消息。

11.3.4.20 21 监视驱动压力 Y1 上限

如果 Y1 处的驱动压力超出组态的限值 (U7.PCL (页 196))，则会显示此故障消息。

11.3.4.21 22 监视气动系统的泄漏情况

如果 Y1（单作用）或 Y2（双作用）时确定的压力增幅或泄漏值超出组态的限值 (U8.LRL (页 196)), 则会显示此故障消息。

11.4 故障和纠正措施

故障概述（症状）	可能原因	解决方法
定位器保持在“RUN 1”。	<ul style="list-style-type: none"> 从结束位置开始初始化 未遵守响应时间最长为 1 分钟的要求 供应压力 PZ 未连接或供应压力 PZ 过低。 压缩空气管线堵塞，例如电磁阀 	<ul style="list-style-type: none"> 需要等待最多 1 分钟时间 不要从结束位置开始初始化。 确保供应压力 PZ。 释放堵塞的管线
定位器保持在“RUN 2”。	<ul style="list-style-type: none"> 传动比选择器和参数 2 “YAGL”与实际行程不匹配。 杆的行程设置错误 气动模块不切换。 	<ul style="list-style-type: none"> 检查设置：参数 2 和 3 检查杆的行程设置
定位器保持在“RUN 3”。	<ul style="list-style-type: none"> 执行机构行程时间过长 	<ul style="list-style-type: none"> 完全打开限流器和/或将供应压力 PZ 设置为允许的最大值。 必要时使用气动放大器。
定位器保持在“RUN 5”，无法达到“FINISH”（等待时间 > 5 分钟）。	<ul style="list-style-type: none"> 定位器 - 执行机构 - 控制阀系统中存在“间隙”（机械连接不够紧密） 	<ul style="list-style-type: none"> 角行程执行机构：检查耦合轮上的固定螺钉是否牢固 直行程执行机构：检查定位器轴上的杆是否牢固。 校正执行机构和控制阀间的任何其它游隙。
	<ul style="list-style-type: none"> 诊断值“9.TUP”或“10.TDOWN” < 1.5 s 	<ul style="list-style-type: none"> 使用内部限流器将运行速度设置为 > 1.5 s。
“CPU test”在本地显示屏上每 2 秒闪烁一次。	<ul style="list-style-type: none"> 气动模块中有水（由潮湿的压缩空气造成） 	<ul style="list-style-type: none"> 在早期，可通过在后续操作中使用干燥空气修复此故障，必要时可在 50 到 70 °C 的恒温箱中完成此操作。
气动模块不切换。		
在手动和自动模式下，无法移动执行机构或只能单向移动执行机构。	<ul style="list-style-type: none"> 气动模块内有湿气 	<ul style="list-style-type: none"> 否则：维修

11.4 故障和纠正措施

故障概述 (症状)	可能原因	解决方法
气动模块不切换。在手动模式下按 \blacktriangle 或 \blacktriangledown 按钮时也听不到柔和的咔哒声。	• 盖板和气动模块间的螺钉尚未拧紧或者盖板被卡住。	• 拧紧螺钉；必要时，解决卡住的问题。
	• 气动模块中有污物（切屑、颗粒）	• 维修或更换为新设备；也可更换和清洁内置细筛。
	• 连续且剧烈的振动负载会导致磨损，这种磨损可能会在电路板和气动模块间的触点上生成积垢。	• 用酒精清洁所有触点表面；必要时可稍稍弯曲气动模块触点弹簧。
执行机构不能移动。	压缩空气 < 1.4 bar	将供应压力 PZ 设置为大于 1.4 bar。
气动模块不切换（但在“手动”模式下按下 \blacktriangle 或 \blacktriangledown 按钮时可听到柔和的咔哒声。）	• 气动模块上的限流器已关闭（右侧挡块上的螺钉）	• 向左拧动限流器螺钉，将其打开。
	• 气动模块内有污物	• 维修或更换为新设备；也可更换和清洁内置细筛。
气动模块在静态自动模式（恒定设定值）和“手动”模式下持续切换。	• 定位器 - 执行机构系统中存在气动泄漏；请在“RUN 3”（初始化）下开始泄漏测试。	• 修复执行机构和/或供给管线中的泄漏。 • 对于完整的执行机构和密封的供给管线：维修或更换为新设备
	• 气动模块内有污物	• 维修或更换为新设备；也可更换和清洁内置细筛。
在静态自动模式（恒定设定值）和“手动”模式下，气动模块持续切换，执行机构会在某个平均值附近振荡。	• 填料压盖与控制阀或执行机构间的静摩擦过大	• 减小静摩擦或增大定位器的死区（参数“dEbA”），直到振荡停止。
	• 定位器/执行机构/控制阀系统中存在“松动”（机械连接不够紧密）	• 角行程执行机构：检查耦合轮上的固定螺钉是否牢固。 • 直行程执行机构：检查定位器轴上的杆是否牢固。 • 校正执行机构和控制阀间的任何其它游隙。
	• 执行机构过快	• 使用限流器螺钉增加行程时间。 • 如果需要较短的行程时间，增大死区（参数“dEbA”），直到振荡停止。
定位器不能将控制阀移至限位挡块处（20 mA 电流下）。	供应压力过低。供给控制器或系统输出上的负载过低。	• 增大供应压力，插入镇流器 • 选择 3/4 线制操作。
零点偶发性移位 (> 3%)。	撞击或冲击负载导致加速度过高，从而使摩擦离合器移动，例如由于蒸汽管线中的“蒸汽冲击”。	• 修复导致冲击负载的原因。 • 重新初始化定位器。

故障概述（症状）	可能原因	解决方法
设备功能完全失效：显示屏上也没有显示。	电气辅助电源不合适。	检查电气辅助电源。
	对于由振动（振荡）导致的高连续负载： <ul style="list-style-type: none"> • 电气连接端子的螺钉可能松动。 • 电气连接端子和/或电子元件可能失效。 	<ul style="list-style-type: none"> • 拧紧螺钉并用封蜡固定。 • 维修 • 预防措施：在阻尼衬垫上安装定位器。
压力传感器模块		
显示屏显示“VS-ERR”。	Valve Signature 无法成功记录。 可能的原因： <ul style="list-style-type: none"> • 压力传感器模块存在故障 • 执行机构未移动或未检测到压力变化 	<ul style="list-style-type: none"> • 检查压力传感器模块提供的压力值是否合理；诊断值 60 (页 242)、61 (页 242) 和 62 (页 243)。 • 重新开始初始化。 • 请联系支持部门。 • 检查执行机构和供应压力 PZ。
显示屏显示故障消息“16 (页 233)”。	Partial Stroke Test 的组态不正确。	<ul style="list-style-type: none"> • 沿从较高压力水平到较低压力水平的行程方向执行。对于双作用执行机构，压力差 P2 - P1 起决定性作用。 • “A1.STPOS”、“Ad.ENPOS”和“A2.STTOL”参数选择时必须满足以下条件： $A1.STPOS - A2.STTOL > Ad.ENPOS + 5\%$（100% 时的较高压力水平） $A1.STPOS + A2.STTOL < Ad.ENPOS - 5\%$（0% 时的较高压力水平）
对于诊断值“60.PZ (页 242)”、“61.P1”和“62.P2”，显示屏会显示“99999”。	压力传感器模块存在故障	更换压力传感器模块 (页 213)
显示屏显示故障消息“17 (页 254)”。		
显示屏显示故障消息“18 (页 254)”。	供应压力 PZ 低于下限 (U5.PZMLL (页 196))。	增大供应压力 PZ，直到超出限值 (U5.PZMLL) 加上滞后 (U2.P_HYS) 所得值。
显示屏显示故障消息“19 (页 254)”。	供应压力 PZ 超出规定范围	调节供应压力 PZ，直到处于设备特定的限值 1.4 至 7 bar +/- 滞后 (U2.P_HYS) 所得的范围内。

11.4 故障和纠正措施

故障概述 (症状)	可能原因	解决方法
显示屏显示故障消息“20 (页 254)”。	供应压力超出上限 (U6.PZMUL (页 196))	减小供应压力 PZ，直到低于限值 (U6.PZMUL) 减去滞后 (U2.P_HYS) 所得的值。
显示屏显示故障消息“21 (页 254)”。	Y1 处的腔室压力超出限值 (U7.PCL (页 196))	<ul style="list-style-type: none"> • 进行检查，确定腔室压力超出限值的原因。 • 沿相反方向移动定位器，以此降低腔室压力。
显示屏显示故障消息“HoLd”。	<ul style="list-style-type: none"> • 将“HoLd”指定为响应 (U3.PFRLL (页 196) 或 U4.PFRUL (页 196)) 时，设备处于“保持位置”。 	<ul style="list-style-type: none"> • 根据故障消息“18”或“20”增大或减小供应压力。
	<ul style="list-style-type: none"> • Y1 处的驱动压力超出限值 (U7.PCL (页 196)) 	<ul style="list-style-type: none"> • 进行检查，确定驱动压力超出限值的原因。 • 沿相反方向移动定位器，以此降低驱动压力。
显示屏显示故障消息“22 (页 255)”。	<ul style="list-style-type: none"> • 压力增幅/泄漏值 (压力降幅) 超出限值 (U8.LRL (页 196)) 	<ul style="list-style-type: none"> • 查找压力增大/泄漏的原因并予以消除。同时重置诊断值 69、70、71 和 72。 • 将“U8.LRL”限值重置为 0。

技术数据

12.1 HART 操作条件

额定条件	
环境条件	在室内和室外使用。
环境温度	在危险区域中，请遵循相应温度等级允许的最大环境温度。
<ul style="list-style-type: none"> 运行时的允许环境温度 ²⁾³⁾ 	-30 ... +80 °C (-22 ... +176 °F)
<ul style="list-style-type: none"> 高度 	海平面以上 2000 m。在海拔 2000 m 以上的位置，请使用合适的电源。
<ul style="list-style-type: none"> 相对湿度 	0 ... 100%
污染等级	2
过压类别	II
防护等级 ¹⁾	IP66 / 类型 4X 到 UL 50E
安装位置	任意；在潮湿的环境中，气动接头和排气口不朝上，正确安装 (页 41)
抗振动性	
<ul style="list-style-type: none"> 谐波振荡（正弦波），符合 EN 60068-2-6/10.2008 	3.5 mm (0.14"), 2 ... 27 Hz, 3 次循环/轴 98.1 m/s ² (321.84 ft/s ²), 27 ... 300 Hz, 3 次循环/轴
<ul style="list-style-type: none"> 抗碰撞性（半正弦波），符合 EN 60068-2-27/02.2010 	150 m/s ² (492 ft/s ²), 6 ms, 1000 次冲击/轴
<ul style="list-style-type: none"> 抗噪声（数字控制），符合 EN 60068-2-64/04.2009 	10 ... 200 Hz; 1 (m/s ²) ² /Hz (3.28 (ft/s ²) ² /Hz) 200 ... 500 Hz; 0.3 (m/s ²) ² /Hz (0.98 (ft/s ²) ² /Hz) 4 小时/轴
<ul style="list-style-type: none"> 整个控制阀连续运行时的推荐范围 	≤ 30 m/s ² (98.4 ft/s ²), 无谐振峰值
气候等级	符合 IEC/EN 60721-3
<ul style="list-style-type: none"> 存储 	1K5, 但温度为 -40 ... +80°C (1K5, 但温度为 -40 ... +176°F)
<ul style="list-style-type: none"> 运输 	2K4, 但温度为 -40 ... +80°C (2K4, 但温度为 -40 ... +176°F)

12.2 气动数据

- 1) 对于带监视窗口的外壳 6DR5..0 和 6DR5..1, 最大冲击能力为 1 焦耳; 对于 6DR5..3, 则最大为 2 焦耳。
- 2) 在 $\leq -10\text{ °C}$ ($\leq 14\text{ °F}$) 时, 指示灯的显示屏刷新率受到限制。
- 3) 下列参数适用于订货号后缀 (订货代码) **-Z M40**: $-40 \dots +80\text{ °C}$ ($-40 \dots +176\text{ °F}$)

12.2 气动数据

气动数据	
辅助动力 (供气)	压缩空气、二氧化碳 (CO ₂)、氮气 (N)、惰性气体或清洁的天然气
• 压力 ¹⁾	1.4 ... 7 bar (20.3 ... 101.5 psi)
空气质量符合 ISO 8573-1	
• 固体颗粒大小和密度	等级 3
• 压力露点	等级 3 (最低比环境温度低 20 K (36 °F))
• 含油量	等级 3
无限制流动 (DIN 1945)	
• 为执行机构加压 ²⁾	
2 bar; 0.1 KV (29 psi; 0.116 CV)	4.1 Nm ³ /h (18.1 USgpm)
4 bar; 0.1 KV (58 psi; 0.116 CV)	7.1 Nm ³ /h (31.3 USgpm)
6 bar; 0.1 KV (87 psi; 0.116 CV)	9.8 Nm ³ /h (43.1 USgpm)
• 对除了故障复位功能型号以外所有型号的执行机构减压 ²⁾	
2 bar; 0.2 KV (29 psi; 0.232 CV)	8.2 Nm ³ /h (36.1 USgpm)
4 bar; 0.2 KV (58 psi; 0.232 CV)	13.7 Nm ³ /h (60.3 USgpm)
6 bar; 0.2 KV (87 psi; 0.232 CV)	19.2 Nm ³ /h (84.5 USgpm)
• 对故障复位功能型号的执行机构减压	
2 bar; 0.1 KV (29 psi; 0.116 CV)	4.3 Nm ³ /h (19.0 USgpm)
4 bar; 0.1 KV (58 psi; 0.116 CV)	7.3 Nm ³ /h (32.2 USgpm)
6 bar; 0.1 KV (87 psi; 0.116 CV)	9.8 Nm ³ /h (43.3 USgpm)
阀门泄漏	$< 6 \cdot 10^{-4}$ Nm ³ /h (0.0026 USgpm)
节流比	可调, 最大为 $\infty: 1$
受控状态下的辅助功耗	$< 3.6 \cdot 10^{-2}$ Nm ³ /h (0.158 USgpm)

气动数据

声压级别	$L_{A\ eq} < 75\text{ dB}$ $L_{A\ max} < 80\text{ dB}$
安装了升压器的声压 ³⁾	$L_{A\ eq} < 95.2\text{ dB}$ $L_{A\ max} < 98.5\text{ dB}$

¹⁾ 以下内容适用于双作用机构的原位故障：3 ... 7 bar (43.5 ... 101.5 psi)

²⁾ 使用 Ex d (6DR5..5-... 和 6DR5..6-...) 版本的设备时，数值会减小约 20%。

³⁾ 读取警告通知“增强的声压级别 (页 107)”。

参见

基本安全说明 (页 107)

12.3 结构

结构

如何工作？

• 行程范围（直行程执行机构）	3 ... 130 mm (0.12 ... 5.12")（定位器轴的旋转角度为 16 ... 90°）
• 旋转角度（角行程执行机构）	30 到 100°

安装方法

• 在直行程执行机构上	使用安装套件 6DR4004-8V，必要时使用附加的执行机构杠杆臂 6DR4004-8L（符合 IEC 60534-6-1 (NAMUR)，带翼片、柱或平面）。
• 在角行程执行机构上	使用执行机构安装套件 6DR4004-8D 或 TGX:16300-1556 以及符合 VDI/VDE 3845 和 IEC 60534-6-2 的安装平面：必须在执行机构侧进行所需安装。

不包含选件模块或附件的定位器重量

• 6DR5..0 玻璃纤维增强的聚碳酸酯外壳	约 0.9 kg (1.98 lb)
• 6DR5.11 铝制外壳，仅适用于单作用	约 1.3 kg (2.86 lb)
• 6DR5..2 不锈钢外壳	约 3.9 kg (8.6 lb)
• 6DR5..3 铝制外壳	约 1.6 kg (3.53 lb)

12.3 结构

结构

- | | |
|----------------------|---------------------|
| • 6DR5..5 加固型防爆铝制外壳 | 约 5.2 kg (11.46 lb) |
| • 6DR5..6 加固型不锈钢防爆外壳 | 约 8.4 kg (18.5 lb) |

材料

- 外壳

6DR5..0 聚碳酸酯	玻璃纤维增强的聚碳酸酯 (PC)
6DR5.11 铝制, 仅适用于单作用	GD AlSi12
6DR5..2 不锈钢	奥氏体不锈钢 316Cb, 材料编号 1.4581
6DR5..3 铝制	GD AlSi12
6DR5..5 加固型防爆铝制	GK AlSi12
6DR5..6 加固型不锈钢防爆外壳	奥氏体不锈钢 316L, 材料编号 1.4409
• 压力计模块	铝 AlMgSi、阳极或不锈钢 316

版本

- | | |
|------------------------------|---------|
| • 在聚碳酸酯外壳 6DR5..0 内 | 单作用和双作用 |
| • 铝制外壳 6DR5.11 版本 | 单作用 |
| • 在铝制外壳 6DR5..3 和 6DR5..5 内 | 单作用和双作用 |
| • 在不锈钢外壳 6DR5..2 和 6DR5..6 内 | 单作用和双作用 |

扭矩

• 角行程执行机构固定螺钉 DIN 933 M6x12-A2	5 Nm (3.7 ft lb)
• 直行程执行机构固定螺钉 DIN 933 M8x16-A2	12 Nm (8.9 ft lb)
• 压盖气动 G¼	15 Nm (11.1 ft lb)
• 气动压盖 1/4-18 NPT	
无密封剂	12 Nm (8.9 ft lb)
有密封剂	6 Nm (4.4 ft lb)
• 电缆压盖	
塑料压盖在所有外壳中的拧紧扭矩	4 Nm (3 ft lb)
由金属/不锈钢制成的电缆压盖在聚碳酸酯外壳中的拧紧扭矩	6 Nm (4.4 ft lb)
金属/不锈钢压盖在铝制/不锈钢外壳中的拧紧扭矩	6 Nm (4.4 ft lb)
由金属/不锈钢制成的 NPT 适配器在聚碳酸酯外壳中的拧紧扭矩	8 Nm (5.9 ft lb)

结构

由金属/不锈钢制成的 NPT 适配器在铝制/不锈钢外壳中的拧紧扭矩	15 Nm (11.1 ft lb)
NPT 压盖在 NPT 适配器中的拧紧扭矩	68 Nm (50 ft lb)
注意：为避免损坏设备，在使用螺钉将 NPT 压盖安装到 NPT 适配器的过程中，NPT 适配器必须保持固定。	
由塑料制成的活接头螺母的拧紧扭矩	2.5 Nm (1.8 ft lb)
由金属/不锈钢制成的活接头螺母的拧紧扭矩	4 Nm (3 ft lb)
• 压力计模块固定螺钉	6 Nm (4.4 ft lb)
压力计	
• 防护等级	
塑壳压力计	IP31
铁壳压力计	IP44
不锈钢 316 压力计	IP54
• 抗振动性	符合 DIN EN 837-1
电气连接	
• 螺钉端子	2.5 mm ² AWG30-14
• 电缆压盖	
无 Ex 保护以及带 Ex i 保护	M20 x 1.5 或 1/2-14 NPT
带防爆保护 Ex d	经过 Ex d 认证的 M20 x 1.5； 1/2-14 NPT 或 M25 x 1.5
气动连接	内螺纹 G ¹ / ₄ 或 1/4-18 NPT

12.4 控制器**控制器****控制单元**

• 五点控制器	自适应
• 死区	
dEbA = 自动	自适应
dEbA = 0.1 ... 10 %	可以设置为固定值

12.5 证书和认证

控制器	
模数转换器	
• 扫描间隔	10 ms
• 分辨率	≤ 0,05 %
• 传动误差	≤ 0,2 %
• 温度影响	≤ 0.1 %/10 K (≤ 0.1 %/18 °F)

12.5 证书和认证







12.5.1 订货号的分类

每台设备都有一个铭牌。此铭牌显示设备的特定订货号。在下表中，针对订货号的变量数字，使用和说明各小写字母。使用的每个变量都相应代表不同的订货型号。可在 Internet 上的 FI 01 目录中找到订货数据。

表格 12-1 订货号

1	2	3	4	5	6	7	-	8	9	10	11	12	-	13	14	15	16	-	
6	D	R	5	a	*	b	-	0	c	d	e	f	-	g	*	*	h	-	Z j j j


表格 12-2 防爆型外壳及相关变量

<p>聚碳酸酯外壳 6DR5 (b = 0)</p> 	<p>单作用铝制外壳 6DR5 (b = 1)</p> 	<p>不锈钢外壳 6DR5 (b = 2)</p> 	<p>单/双作用铝制外壳 6DR5 (b = 3)</p> 
<p>隔爆型铝制外壳 6DR5 (b = 5)</p> 		<p>隔爆型不锈钢外壳 6DR5 (b = 6)</p> 	

6DR5a*b-0cdef-g**h-Zjjj	外壳 b =	防护类型 c =	订货代码 Z =
电子装置: a =			
• 0、2、5、6	0、1、2、3	D、E、G、F、K	-
• 0、1、2、3、5、6	5、6	E	-
• 0、2、5、6	5、6	E	K50
• 0、2、5、6	5、6	G、F、K	-
• 1	3	D、E、G、F、K	P01...P02
外壳型号 b =			
0、1、2、3、5、6			
防护类型 c =			
D、E、F、G、K			
连接螺纹 d =			
• G、N、M、P、R、S	0、1、2、3		
• G、N、M、P、Q	5、6		
超限监控 e =			
0、1、2、3、9			
选件模块 f =			
0、1、2、3			
客户特定设计 g =			
0、3、7			
气动附件 h =			
0、1、2、3、4、9R**			
订货代码 Z = jjj			
A**、C**、D53...D57、 F**、K50、L1A、M40、 P01...P02、R**、S**、Y**			

12.5 证书和认证

12.5.2 基本单元和选件模块

保护类型 6DR5ayb-*cdef-g*Ah-Zjjj	Ex 标记  ATEX 205947X IECEx TUN 17.0023X	Ex 标记 FM 17US0053X CSA 18CA70166848X
针对 c = D, • a = 0、2、5、6 且 b = 1、2、3 • a = 1 且 b = 3	II 2 D Ex tb IIIC T100°C Db II 3 G Ex ec IIC T6/T4 Gc	Zn 21 AEx tb IIIC T100°C Db Zn 21 Ex tb IIIC T100°C Db DIP Cl II, III Div 1 Gp E-G Cl I Zn 2 AEx nA IIC Gc Cl I Zn 2 Ex nA IIC Gc NI Cl I Div 2 Gp A-D
针对 c = E, • a = 0、2、5、6 且 b = 0	II 2 G Ex ia IIC T6/T4 Gb II 3 G Ex ic IIC T6/T4 Gc	Cl I Zn 1 AEx ib IIC Gb Cl I Zn 1 Ex ib IIC Gb IS Cl I Div 1 Gp A-D
针对 c = E, • a = 0、2、5、6 且 b = 1、2、3 • a = 1 且 b = 3	II 2 G Ex ia IIC T6/T4 Gb II 3 G Ex ic IIC T6/T4 Gc II 2 D Ex ia IIIC T130°C Db	Cl I Zn 1 AEx ib IIC Gb Cl I Zn 1 Ex ib IIC Gb Zn 21 AEx ib IIIC, T130°C Db Zn 21 Ex ib IIIC, T130°C Db IS Cl I, II, III Div 1 Gp A-G
针对 c = E, • a = 0、1、2、3、5、6 且 b = 5、6	II 2 G Ex db IIC T6/T4 Gb II 2 D Ex tb IIIC T100°C Db	FM Cl I Zn 1 AEx db IIC Gb XP Cl I Div 1 Gp A-D CSA Cl I Zn 1 Ex db IIC Gb XP Cl I Div 1 Gp C-D FM + CSA Zn 21 AEx tb IIIC T100°C Db Zn 21 Ex tb IIIC T100°C Db DIP Cl II、III Div 1 Gp E-G

保护类型 6DR5ayb-*cdef-g*Ah-Zjjj	Ex 标记 Ⓔ ATEX 205947X IECEX TUN 17.0023X	Ex 标记 FM 17US0053X CSA 18CA70166848X
针对 c = F, • a = 0、2、5、6 且 b = 1、2、3、5、6 • a = 1 且 b = 3 非接触式传感器 (NCS) • 6DR4004-6N	II 2 G Ex ia IIC T6/T4 Gb II 3 G Ex ic IIC T6/T4 Gc II 2 D Ex ia IIIC T130°C Db II 3 G Ex ec IIC T6/T4 Gc	CI I Zn 1 AEx ib IIC Gb CI I Zn 1 Ex ib IIC Gb Zn 21 AEx ib IIIC T130°C Db Zn 21 Ex ib IIIC T130°C Db IS CI I, II, III Div 1 Gp A-G CI I Zn 2 AEx nA IIC Gc CI I Zn 2 Ex nA IIC Gc NI CI I Div 2 Gp A-D
针对 c = G, • a = 0、2、5、6 且 b = 1、2、3、5、6 • a = 1 且 b = 3	II 3 G Ex ec IIC T6/T4 Gc	CI I Zn 2 AEx nA IIC Gc CI I Zn 2 Ex nA IIC Gc NI CI I Div 2 Gp A-D
针对 c = K 且 b = 1、2、3、5、6 • a = 0、2、5、6 且 b = 1、2、3、5、6 • a = 1 且 b = 3 Position Transmitter: • 6DR4004-1ES • 6DR4004-2ES • 6DR4004-3ES • 6DR4004-4ES	II 2 G Ex ia IIC T6/T4 Gb II 3 G Ex ic IIC T6/T4 Gc II 2 D Ex ia IIIC T130°C Db II 2 D Ex tb IIIC T100°C Db II 3 G Ex ec IIC T6/T4 Gc	CI I Zn 1 AEx ib IIC Gb CI I Zn 1 Ex ib IIC Gb Zn 21 AEx ib IIIC, T130°C Db Zn 21 Ex ib IIIC, T130°C Db IS CI I, II, III Div 1 Gp A-G CI I Zn 2 AEx nA IIC Gc CI I Zn 2 Ex nA IIC Gc NI CI I Div 2 Gp A-D Zn 21 AEx tb IIIC T100°C Db Zn 21 Ex tb IIIC T100°C Db DIP CI II, III Div 1 Gp E-G

12.5.3 允许的最大环境温度范围

定位器和选件模块	温度等级 T4	温度等级 T6
定位器		
• 6DR5ayb-0cdef-g*Ah-Z jjj	-30 °C ≤Ta ≤ +80 °C	-30 °C ≤Ta ≤ +50 °C
• 6DR5ayb-0cdef-g*Ah-Z M40	-40 °C ≤Ta ≤ +80 °C	-40 °C ≤Ta ≤ +50 °C
• 6DR5ayb-0cdef-g*Ah-Z jjj 针对 a = 0、1、2 且 f = 0、2	-30 °C ≤Ta ≤ +80 °C	-30 °C ≤Ta ≤ +60 °C

12.6 电气数据

定位器和选件模块	温度等级 T4	温度等级 T6
<ul style="list-style-type: none"> 6DR5ayb-0cdef-g*Ah-Z M40 针对 a = 0、1、2 且 f = 0、2 	-40 °C ≤ Ta ≤ +80 °C	-40 °C ≤ Ta ≤ +60 °C
选件模块		
<ul style="list-style-type: none"> 非接触式传感器 (NCS) 6DR4004-6N 	-40 °C ≤ Ta ≤ +90 °C	-40 °C ≤ Ta ≤ +70 °C
<ul style="list-style-type: none"> Position Transmitter (Potentiometer) 6DR4004-1ES 	-40 °C ≤ Ta ≤ +90 °C	-40 °C ≤ Ta ≤ +60 °C
<ul style="list-style-type: none"> Position Transmitter (NCS) 6DR4004-2ES 	-40 °C ≤ Ta ≤ +90 °C	-40 °C ≤ Ta ≤ +50 °C
<ul style="list-style-type: none"> Position Transmitter (NCS, ILS) 6DR4004-3ES 		
<ul style="list-style-type: none"> Position Transmitter (NCS, MLS) 6DR4004-4ES 		

12.6 电气数据

	电路板 无防爆保护	带防爆保护 Ex "db" 的电路板	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia" 的 电路板	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb" 的 电路板
电流输入 I_w				
• 额定信号范围	4 ... 20 mA			
• 测试电压	840 V DC, 1 s			
• 数字量输入 DI1 (端子 9/10; 与基本设备电气连 接)	只适用于浮动触点: 最大触点负载电流 < 5 µA (3 V 时)			
2 线制连接				
6DR50.. 和 6DR53.. 4 ... 20 mA 6DR51.. 和 6DR52.. HART				
最小驱动电流	≥ 3.6 mA			
所需负载电压 U _b (对应于 20 mA 时的电阻)				
• 4 到 20 mA 6DR50..				
典型值	6.36 V (= 318 Ω)	6.36 V (= 318 Ω)	7.8 V (= 390 Ω)	7.8 V (= 390 Ω)

	电路板 无防爆保护	带防爆保护 Ex "db" 的电路板	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia" 的 电路板	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb" 的 电路板
最大值	6.48 V (= 324 Ω)	6.48 V (= 324 Ω)	8.3 V (= 415 Ω)	8.3 V (= 415 Ω)
• 4 到 20 mA 6DR53..				
典型值	7.9 V (= 395 Ω)	-	-	-
最大值	8.4 V (= 420 Ω)	-	-	-
• HART 6DR51..				
典型值	6.6 V (= 330 Ω)	6.6 V (= 330 Ω)	-	-
最大值	6.72 V (= 336 Ω)	6.72 V (= 336 Ω)	-	-
HART 6DR52..				
典型值	-	8.4 V (= 420 Ω)	8.4 V (= 420 Ω)	8.4 V (= 420 Ω)
最大值	-	8.8 V (= 440 Ω)	8.8 V (= 440 Ω)	8.8 V (= 440 Ω)
• 静态损坏极限	± 40 mA	± 40 mA	-	-
有效内部电容 C _i	-	-		
• 4 到 20 mA	-	-	11 nF	"ic": 11 nF
• HART	-	-	11 nF	"ic": 11 nF
有效内部电感 L _i	-	-		
• 4 到 20 mA	-	-	209 μH	"ic": 209 μH
• HART	-	-	312 μH	"ic": 312 μH
连接到具有以下峰值的电路	-	-	U _i ≤ 30 V I _i ≤ 100 mA P _i ≤ 1 W	"ic": U _i ≤ 30 V I _i ≤ 100 mA "ec"/"tb": U _n ≤ 30 V I _n ≤ 100 mA

3/4 线制连接

6DR52.. HART, 防爆

6DR53.. 4 ... 20 mA, 非防爆

20 mA 时的负载电压	≤ 0.2 V (= 10 Ω)	≤ 0.2 V (= 10 Ω)	≤ 1 V (= 50 Ω)	≤ 1 V (= 50 Ω)
辅助电源 U _{Aux}	18 ... 35 V DC	18 ... 35 V DC	18 ... 30 V DC	18 ... 30 V DC
• 电流消耗 I _{Aux}	(U _{Aux} - 7.5 V)/2.4 kΩ [mA]			

12.7 压力传感器模块的电气数据

	电路板 无防爆保护	带防爆保护 Ex "db" 的电路板	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia" 的 电路板	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb" 的 电路板
连接到具有以下峰值的电路 -	-	-	$U_i \leq 30 \text{ V}$ $I_i \leq 100 \text{ mA}$ $P_i \leq 1 \text{ W}$	"ic": $U_i \leq 30 \text{ V}$ $I_i \leq 100 \text{ mA}$ "ec"/"tb": $U_n \leq 30 \text{ V}$ $I_n \leq 100 \text{ mA}$
有效内部电容 C_i	-	-	22 nF	22 nF
有效内部电感 L_i	-	-	0.12 mH	0.12 mH
电隔离	介于 U_{Aux} 和 I_W 之间	介于 U_{Aux} 和 I_W 之间	介于 U_{Aux} 和 I_W 之间 (2 个本质安全电路)	介于 U_{Aux} 和 I_W 之间

12.7 压力传感器模块的电气数据

	电路板 无防爆保护	带防爆保护 Ex "db" 的电路板	带防爆保护 Ex "ia"、Ex "db ia" 的 电路板	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb" 的 电路板
压力传感器模块的电路板				
6DR51.. -Z P01 und -Z P02 HART, 非 Ex				
6DR51.. -Z P01 und -Z P02 HART, Ex				
电流输入 I_w				
• 额定信号范围			4 ... 20 mA	
• 测试电压			840 V DC, 1 s	
• 数字量输入 DI1 (端子 9/10; 与基本设备电气连接)			只适用于浮动触点; 最大触点负载电流 < 5 μ A (3 V 时)	
最小驱动电流			$\geq 3.6 \text{ mA}$	
所需负载电压 U_b (对应于 20 mA 时的电阻)	9.4 V (= 470 Ω)	9.4 V (= 470 Ω)	9 V (= 450 Ω)	9 V (= 450 Ω)
静态损坏极限	$\pm 30 \text{ V}$	$\pm 30 \text{ V}$	-	-
有效内部电容 C_i	-	-	12.2 nF	"ic": 12.2 nF

	电路板 无防爆保护	带防爆保护 Ex "db" 的电路板	带防爆保护 Ex "ia"、Ex "db ia" 的电路板	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb" 的 电路板
有效内部电感 L_i	-	-	105 μ H	"ic": 105 μ H
连接到具有以下峰值的电路	-	-	$U_i \leq 30$ V $I_i \leq 100$ mA $P_i \leq 1$ W	"ic": $U_i \leq 30$ V $I_i \leq 100$ mA "ec"/"tb": $U_n \leq 30$ V $I_n \leq 100$ mA

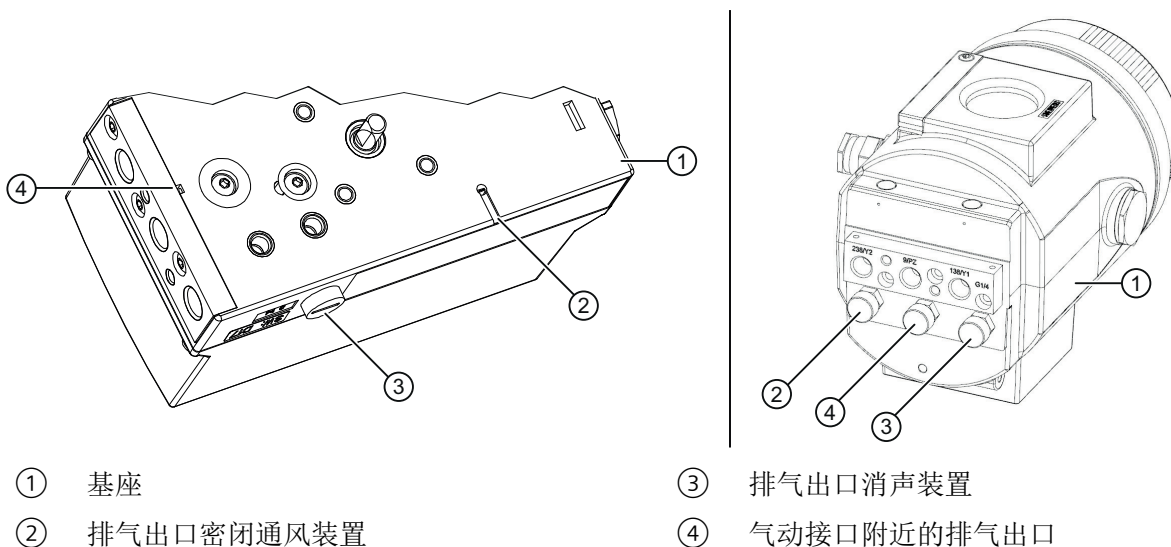
12.8 通信 (HART)

HART 通信	
HART 版本	7
PC 参数分配软件	SIMATIC PDM; 支持所有设备对象。标准供货范围不包括垫圈软件!

12.9 作为执行机构介质的天然气的技术数据

简介

操作天然气时，请注意，二手天然气会在排气口处溢出。



说明

以下内容适用于带有消声装置的排气出口 ③：

定位器标配有消声装置。要提供排气口，可用 G $\frac{1}{4}$ 管接头替换消声装置。

以下内容适用于密闭通风装置 ② 和控制排气口 ④：

1. 通过采用铝制外壳、订货号后缀为 -Z K50“使用天然气”的“隔爆外壳”设备版本，用户可以收集并排放全部溢出的天然气。
2. 在所有其它设备版本中，溢出的天然气会释放到环境中。

天然气溢出最大值

- 溢出的天然气量在规范操作过程中可忽略不计。
- 如果出现控制错误，密闭通风口 ② 处最多会溢出 30 NI/min 的天然气，控制排气口 ④ 处最多会溢出 89 NI/min 的天然气。

参见

正确安装 (页 41)

12.10 选件模块

12.10.1 数字量 I/O 模块 (DIO) 6DR4004-6A/-8A

	不带防爆保护或适合在 Ex "db" 版本中使用	带防爆保护 Ex "ia"	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb"
	6DR4004-8A	6DR4004-6A	6DR4004-6A
3 个数字量输出电流电路			
<ul style="list-style-type: none"> 数字量输出 DO1: 端子 41 和 42 数字量输出 DO2: 端子 51 和 52 故障消息输出: 端子 31 和 32 			
• 辅助电源 U_{Aux}	≤ 35 V, 电流消耗限制在 25 mA 以下	-	-
• 信号状态			
高 (未处理)	导电, $R = 1$ k Ω , $+3/-1$ % *)	≥ 2.1 mA	≥ 2.1 mA
低 *) (已处理)	未激活, $I_r < 60$ μ A	≤ 1.2 mA	≤ 1.2 mA
*) 如果基本设备发生故障或没有辅助电源, 该状态同样为低。	*) 在隔爆外壳内使用时, 电流消耗必须限制在每个输出 10 mA。	电源的开关阈值符合 EN 60947-5-6: $U_{Aux} = 8.2$ V, $R_i = 1$ k Ω	电源的开关阈值符合 EN 60947-5-6: $U_{Aux} = 8.2$ V, $R_i = 1$ k Ω
• 连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i = 15$ V DC $I_i = 25$ mA $P_i = 64$ mW	"ic": $U_i = 15$ V DC $I_i = 25$ mA "ec"/"tb": $U_n \leq 15$ V DC
有效内部电容	-	$C_i = 5.2$ nF	$C_i = 5.2$ nF
有效内部电感	-	$L_i =$ 小到可忽略	$L_i =$ 小到可忽略
1 个数字量输入电流电路			
<ul style="list-style-type: none"> 数字量输入 DI2: 端子 11 和 12, 端子 21 和 22 (跳线) 与基本设备电气连接 			

12.10 选件模块

	不带防爆保护或适合在 Ex "db" 版本中使用	带防爆保护 Ex "ia"	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb"
	6DR4004-8A	6DR4004-6A	6DR4004-6A
信号状态 0		浮动触点, 断开	
信号状态 1		浮动触点, 闭合	
触点负载		3 V, 5 μ A	
• 与基本设备电气隔离			
信号状态 0		≤ 4.5 V 或打开	
信号状态 1		≥ 13 V	
内部电阻		≥ 25 k Ω	
• 静态损坏极限	± 35 V	-	-
• 连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i = \text{DC } 25.2$ V	"ic": $U_i = \text{DC } 25.2$ V "ec"/"tb": $U_n \leq \text{DC } 25.2$ V
有效内部电容	-	$C_i =$ 小到可忽略	$C_i =$ 小到可忽略
有效内部电感	-	$L_i =$ 小到可忽略	$L_i =$ 小到可忽略
电隔离	3 个输出、BI2 输入和基本设备之间彼此电隔离。		
测试电压	DC 840 V, 1 s		

12.10.2 模拟量输出模块 (AOM) 6DR4004-6J/-8J

	不带防爆保护或适合在 Ex d 版本中使用	带防爆保护 Ex "ia"	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb"
	6DR4004-8J	6DR4004-6J	6DR4004-6J
用于位置反馈的直流输出			
1 个电流输出, 端子 61 和 62		2 线制连接	
• 额定信号范围		4 ... 20 mA, 防短路	
• 动态范围		3.6 ... 20.5 mA	
• 辅助电源 U_{Aux}	+12 ... +35 V	+12 ... +30 V	+12 ... +30 V
• 外部负载 R_B [k Ω]		$\leq (U_{Aux} [V] - 12 V)/I$ [mA]	
• 传动误差		$\leq 0.3\%$	

	不带防爆保护或适合在 Ex d 版本中使用	带防爆保护 Ex "ia"	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb"
	6DR4004-8J	6DR4004-6J	6DR4004-6J
• 温度影响		≤ 0.1%/10 K (≤ 0.1%/18 °F)	
• 分辨率		≤ 0.1%	
• 残余纹波		≤ 1 %	
• 连接到具有以下峰值的电路	-	U _i = DC 30 V I _i = 100 mA P _i = 1 W	"ic": U _i = DC 30 V I _i = 100 mA "ec"/"tb": U _n ≤ DC 30 V I _n ≤ 100 mA P _n ≤ 1 W
有效内部电容	-	C _i = 2 nF	C _i = 2 nF
有效内部电感	-	L _i = 3 μH	L _i = 3 μH
电隔离	与报警选项电气隔离，与基本设备安全隔离		
测试电压	DC 840 V, 1 s		

12.10.3 Inductive Limit Switches (ILS) 6DR4004-6G / -8G

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、 "db ia"	带防爆保护 Ex "ic"、 "ec"、"tb"
	6DR4004-8G	6DR4004-6G	6DR4004-6G
带插槽引发器和故障消息输出的 限值编码器			
2 个插槽引发器			
• 数字量输出（超限监控）A1：端子 41 和 42			
• 数字量输出（超限监控）A2：端子 51 和 52			
• 连接	符合 EN 60947-5-6 (NAMUR) 的 2 线制技术，用于负载侧连接的开关放大器		
• 信号状态高 （未触发）	> 2.1 mA		
• 信号状态低（已触发）	< 1.2 mA		
• 2 个插槽引发器	类型 SJ2-SN		

12.10 选件模块

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、 "db ia"	带防爆保护 Ex "ic"、 "ec"、"tb"
	6DR4004-8G	6DR4004-6G	6DR4004-6G
• 功能		NC 触点 (NC, 常闭)	
• 连接到具有以下峰值的电路	额定电压 8 V, 功耗: ≥ 3 mA (限制未激活), ≤ 1 mA (限制已激活)	$U_i \leq DC\ 15\ V$ $I_i \leq 25\ mA$ $P_i \leq 64\ mW$	"ic": $U_i \leq DC\ 15\ V$ $I_i \leq 25\ mA$ "ec"/"tb": $U_n \leq DC\ 15\ V$ $P_n \leq 64\ mW$
有效内部电容	-	$C_i \leq 161\ nF$	$C_i \leq 161\ nF$
有效内部电感	-	$L_i \leq 120\ \mu H$	$L_i \leq 120\ \mu H$
1 个故障消息输出			
• 数字量输出: 端子 31 和 32			
• 连接	在开关放大器处, 符合 EN 60947-5-6 标准: (NAMUR), $U_{Aux} = 8.2\ V$, $R_i = 1\ k\Omega$ 。		
• 信号状态高 (未触发)	$R = 1.1\ k\Omega$	$> 2.1\ mA$	$> 2.1\ mA$
• 信号状态低 (已触发)	$R = 10\ k\Omega$	$< 1.2\ mA$	$< 1.2\ mA$
• 辅助电源 U_{Aux}	$U_{Aux} \leq DC\ 35\ V$ $I \leq 20\ mA$	-	-
• 连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i \leq DC\ 15\ V$ $I_i \leq 25\ mA$ $P_i \leq 64\ mW$	"ic": $U_i \leq DC\ 15\ V$ $I_i \leq 25\ mA$ "ec"/"tb": $U_n \leq DC\ 15\ V$ $P_n \leq 64\ mW$
有效内部电容	-	$C_i \leq 5.2\ nF$	$C_i \leq 5.2\ nF$
有效内部电感	-	$L_i =$ 小到可忽略	$L_i =$ 小到可忽略
电隔离	3 个输出与基本设备电隔离。		
测试电压	DC 840 V, 1 s		

12.10.4 机械限位开关 (MLS) 6DR4004-6K/-8K

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、 "db ia"	带防爆保护 Ex "ic", "tb"
	6DR4004-8K	6DR4004-6K	6DR4004-6K
带机械开关触点的限值编码器			
2 个限位触点			
<ul style="list-style-type: none"> • 数字量输出 DO1: 端子 41 和 42 • 数字量输出 DO2: 端子 51 和 52 			
• 最大开关电流 AC/DC	4 A	-	-
• 用于连接到带有下列峰值的电 路	-	$U_i \leq 30 \text{ V}$ $I_i \leq 100 \text{ mA}$ $P_i \leq 750 \text{ mW}$	"ic": $U_i \leq 30 \text{ V}$ $I_i \leq 100 \text{ mA}$ "tb": $U_n \leq 30 \text{ V}$ $I_n \leq 100 \text{ mA}$
有效内部电容	-	$C_i =$ 小到可忽略	$C_i =$ 小到可忽略
有效内部电感	-	$L_i =$ 小到可忽略	$L_i =$ 小到可忽略
• 最大开关电压 AC/DC	250 V/24 V	DC 30 V	DC 30 V
1 个故障消息输出			
• 数字量输出: 端子 31 和 32			
• 连接	在符合 EN 60947-5-6 标准的开关放大器上: (NAMUR), $U_{Aux} = 8.2 \text{ V}$, $R_i = 1 \text{ k}\Omega$ 。		
• 信号状态高 (未触发)	$R = 1.1 \text{ k}\Omega$	$> 2.1 \text{ mA}$	$> 2.1 \text{ mA}$
• 信号状态低 (已触发)	$R = 10 \text{ k}\Omega$	$< 1.2 \text{ mA}$	$< 1.2 \text{ mA}$
• 辅助电源	$U_{Aux} \leq \text{DC } 35 \text{ V}$ $I \leq 20 \text{ mA}$	-	-

12.10 选件模块

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、 "db ia"	带防爆保护 Ex "ic", "tb"
	6DR4004-8K	6DR4004-6K	6DR4004-6K
• 连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i \leq 15 \text{ V}$ $I_i \leq 25 \text{ mA}$ $P_i \leq 64 \text{ mW}$	"ic": $U_i \leq 15 \text{ V}$ $I_i \leq 25 \text{ mA}$ "tb": $U_n \leq 15 \text{ V}$ $I_n \leq 25 \text{ mA}$
有效内部电容	-	$C_i \leq 5.2 \text{ nF}$	$C_i \leq 5.2 \text{ nF}$
有效内部电感	-	$L_i =$ 小到可忽略	$L_i =$ 小到可忽略
电隔离	3 个输出与基本设备电隔离		
测试电压	3150 V DC, 2 s		
额定条件高度	最高海平面上 2 000 m 在海拔 2 000 m 以上的 位置, 请使用合适的电 源。	-	-

12.10.5 模拟量输入模块 (AIM) 6DR4004-6F/-8F

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、"tb"
	6DR4004-8F	6DR4004-6F	6DR4004-6F

需要 Analog Input Module (AIM) 6DR4004-6F 和 -8F 将非接触式传感器 (NCS) 或 Position Transmitter 6DR4004-1ES 连接到 -4ES。

对于不带防爆保护的设备, 可连接电阻为 3 欧姆至 20 K Ω 的其它类型的电位计。

R-电位计

• 通过其它基本设备 (6DR50/1/2/3/9) 提供时的峰值	$U_{\max} = 5 \text{ V}$	$U_o \leq 5 \text{ V}$ $I_o \leq 100 \text{ mA}$ $P_o \leq 33 \text{ mW}$ $C_o \leq 1 \mu\text{F}$ $L_o \leq 1 \text{ mH}$	$U_{\max} = 5 \text{ V}$
--------------------------------------	--------------------------	--	--------------------------

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、"tb"
	6DR4004-8F	6DR4004-6F	6DR4004-6F
• 由具有 PA (6DR55) 或 FF 通信功能 (6DR56) 的基本单元供电时的最大值	$U_{\max} = 5 \text{ V}$	$U_o \leq 5 \text{ V}$ $I_o \leq 75 \text{ mA}$ 静态 $I_o \leq 160 \text{ mA}$ 瞬态 $P_o \leq 120 \text{ mW}$ $C_o \leq 1 \mu\text{F}$ $L_o \leq 1 \text{ mH}$	$U_{\max} = 5 \text{ V}$
信号 20 mA			
• 额定信号范围	0 ... 20 mA		-
• 内部负载 R_b	200 Ω		-
• 静态损坏极限	40 mA		-
信号 10 V			
• 额定信号范围	0 ... 10 V		-
• 内部电阻 R_i	25 k Ω		-
• 静态损坏极限	20 V		-
电力系统和信号电源电路	与基本设备电气连接		

12.10.6 内部 NCS 模块 6DR4004-5L/6DR4004-5LE

附加模块	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia"	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"、"tb"
	6DR4004-5L	6DR4004-5LE	6DR4004-5LE
线性度 (经定位器校正后)		$\pm 1 \%$	
滞后		$\pm 0.2 \%$	
连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i \leq 5 \text{ V}$ $I_i \leq 160 \text{ mA}$ $P_i \leq 120 \text{ mW}$	$U_i \leq 5 \text{ V}$
有效内部电容	-	$C_i = 110 \text{ nF} + 110 \text{ nF}$ (每米连接电缆)	
有效内部电感	-	$L_i = 270 \mu\text{H} + 6.53 \mu\text{H}$ (每米连接电缆)	

12.10 选件模块

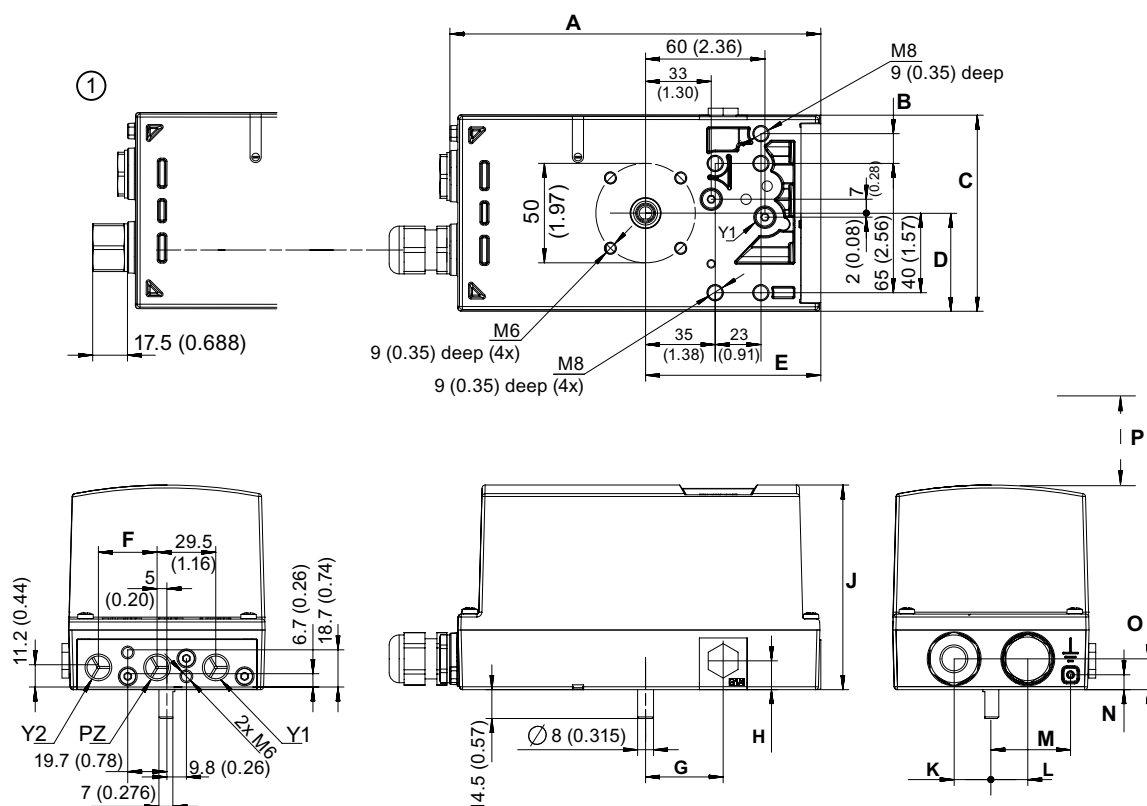
12.10.7 其他技术规范

有关附加选件模块和附件的技术规范，请参见：

- NCS 的技术规范 (页 303)
- 外部位置检测系统的技术规范 (页 309)
- 密封塞/螺纹接头 (页 319)
- 具有远程控制电子元件的定位器 (页 333)

尺寸图

13.1 非隔爆外壳中的定位器



① M20 x 1.5 或 NPT 适配器

图 13-1 尺寸图，单位为 mm（英寸）

	6DR5..0		6DR5..1	6DR5..2	6DR5..3	
	G $\frac{1}{4}$	1/4-18 NPT			G $\frac{1}{4}$	1/4-18 NPT
A	184.5 [7.26]	186.5 [7.34]	185 [7.28]	186.5 [7.34]	186.5 [7.34]	188.5 [7.42]
B	-	-	-	-	15 [0.59]	
C	95 [3.74]		84 [3.31]	99 [3.90]	98.6 [3.88]	
D	47.5 [1.87]		49.5 [1.95]	49.5 [1.95]	49.3 [1.94]	
E	88.5 [3.48]		88.8 [3.50]	88.5 [3.48]	88.8 [3.50]	

13.1 非隔爆外壳中的定位器

	6DR5..0		6DR5..1	6DR5..2	6DR5..3	
	G $\frac{1}{4}$	1/4-18 NPT			G $\frac{1}{4}$	1/4-18 NPT
F*)	29.5 [1.16]		-	29.5 [1.16]	29.5 [1.16]	
G	39 [1.54]		44 [1.73]	39 [1.54]	39 [1.54]	
H	14.5 [0.57]		16 [0.63]	16 [0.63]	14.5 [0.57]	
J	96.6 [3.80]		96.6 [3.80]	98.5 [3.88]	103 [4.06]	
K	18.5 [0.73]		22 [0.87]	18.5 [0.73]	18.5 [0.73]	
L	18.5 [0.73]		7 [0.23]	18.5 [0.73]	18.5 [0.73]	
M	-		26.5 [1.04]	41.5 [1.53]	40 [1.57]	
N	-		7.5	7.5	7.5	
O	14.5 [0.57]		14.5 [0.57]	14.5 [0.57]	15.5 [0.61]	
P	> 150 (5.91) 在盖的上方进行检修和维护时，请遵守此最小间隙 P。					

尺寸，单位为 mm [英寸]

*) 尺寸仅适用于双作用执行器。

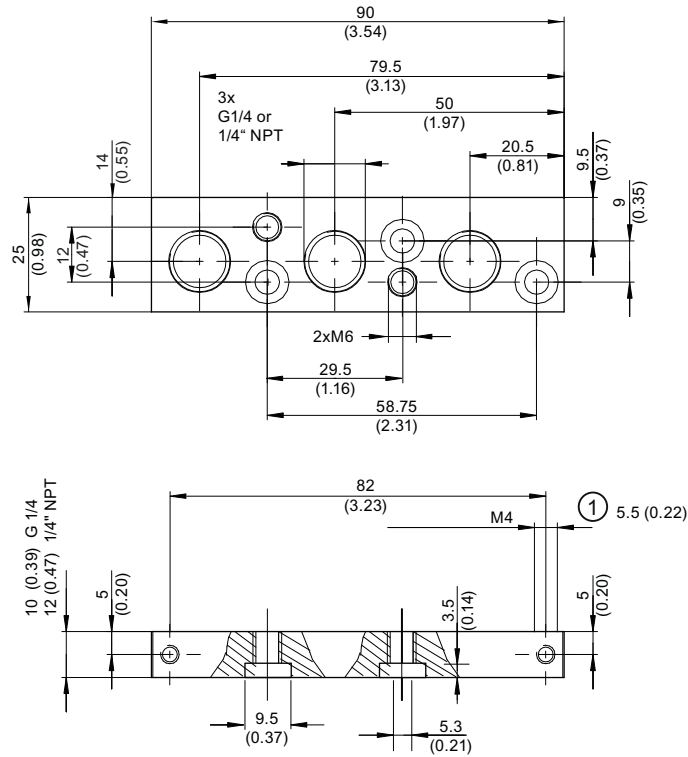
6DR5..0 聚碳酸酯外壳；带气动连接 G $\frac{1}{4}$ 或 1/4-18 NPT 时的尺寸

6DR5..1 铝制外壳，单作用

6DR5..2 不锈钢外壳，无监视窗口

6DR5..3 铝制外壳，单/双作用；带气动连接 G $\frac{1}{4}$ 或 1/4-18 NPT 时的尺寸

13.2 外壳 6DR5..0 和 6DR5..3 的端子板

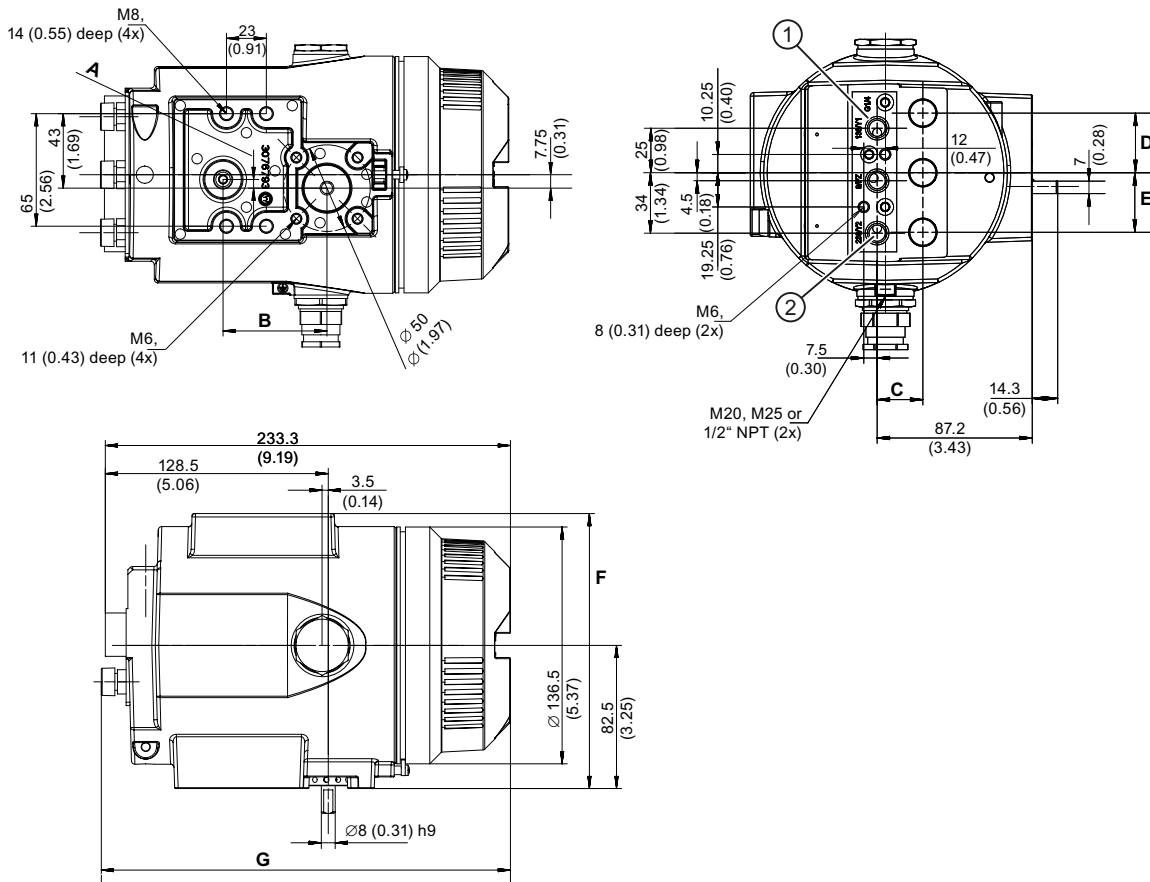


① 螺纹深度

图 13-2 端子板，尺寸单位为 mm（英寸）

13.3 隔爆外壳中的定位器

13.3 隔爆外壳中的定位器



- ① 所有气动连接 G $\frac{1}{4}$ 或 $\frac{1}{4}$ -18 NPT
- ② 气动连接 Y2, 仅适用于双作用版本

图 13-3 隔爆外壳中的定位器尺寸

	6DR5..5	6DR5..6
A	5 [0.2]	-
B	60 (2.36)	-
C	25.7 (1.01)	21.7 (0.85)
D	33.5 (1.32)	25 [0.99]
E	33.5 (1.32)	-
F	158.5 [6.24]	160 [6.3]
G	235.3 [9.26]	227.6 [8.96]

尺寸，单位为 mm [英寸]

6DR5..5 铝制外壳，防爆型；带气动连接 G $\frac{1}{4}$ 或 1/4-18 NPT 时的尺寸

6DR5..6 不锈钢外壳，隔爆

产品文档和支持

A.1 产品文档

提供以下格式的过程仪表产品文档：

- 证书 (<http://www.siemens.com/processinstrumentation/certificates>)
- 下载（固件、EDD、软件） (<http://www.siemens.com/processinstrumentation/downloads>)
- 目录和目录表 (<http://www.siemens.com/processinstrumentation/catalogs>)
- 手册 (<http://www.siemens.com/processinstrumentation/documentation>)
可以选择显示、打开、保存或组态手册。
 - “显示”(Display)：以 HTML5 格式打开手册
 - “组态”(Configure)：注册和组态特定于工厂的文档
 - “下载”(Download)：以 PDF 格式打开或保存手册
 - “下载为 html5，仅限 PC”(Download as html5, only PC)：在 PC 上以 HTML5 视图打开或保存手册

有关移动应用程序的手册，另请访问 Industry Online Support (<https://support.industry.siemens.com/cs/ww/de/sc/2067>)。将应用程序下载到移动设备并扫描设备 QR 代码。

按序列号显示的产品文档

使用 PIA 生命周期门户，可以访问序列号特定的产品信息（包括技术规范、备件、校准数据或工厂证书）。

输入序列号

1. 打开 PIA Life Cycle Portal (<https://www.pia-portal.automation.siemens.com>)。
2. 选择所需的语言。
3. 输入设备的序列号。与设备相关的产品文档将被显示并可下载。

要显示工厂证书（如果有），使用用户的登录或注册信息登录到 PIA 生命周期门户。

扫描 QR 代码

1. 使用移动设备扫描设备上的 QR 代码。
2. 单击“PIA 门户”(PIA Portal)。

要显示工厂证书（如果有），使用用户的登录或注册信息登录到 PIA 生命周期门户。

A.2 技术支持

技术支持

如果本文档未能完全解答您可能存在的技术问题，可输入支持请求 (<http://www.siemens.com/automation/support-request>)。

有关技术支持的附加信息，请参见技术支持 (<http://www.siemens.com/automation/csi/service>)。

Internet 上的服务与支持

除了技术支持，西门子还提供全面的在线服务，敬请访问服务与支持 (<http://www.siemens.com/automation/serviceandsupport>)。

联系人

如果您对本设备有其它问题，请联系个人联系人 (<http://www.automation.siemens.com/partner>)中的当地西门子代表。

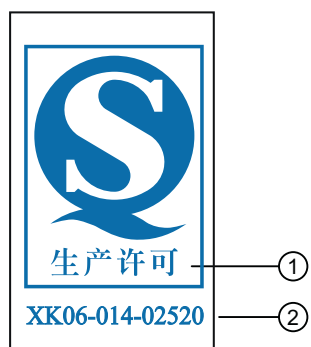
要查找产品相关的联系人，请转至“所有产品和分支”(all products and branches) 并选择“产品与服务 > 工业自动化 > 过程仪表设备”(Products & Services > Industrial automation > Process instrumentation)。

业务部门的联系地址：

Siemens AG
Digital Industries
Process Automation
Östliche Rheinbrückenstr.50
76187 Karlsruhe, Germany

A.3 中国防爆电气产品生产许可证

防爆电气产品生产许可证标志



- ① 生产许可
- ② 生产许可证书编号

A.3 中国防爆电气产品生产许可证

外部位置检测

B.1 简介



警告

Position Transmitter

具有隔爆外壳的设备版本仅可使用具有相同保护类型的 Position Transmitter 进行操作。

有些情况适合单独安装位置检测和控制单元。单独安装适合连续和强震动、较高或过低环境温度 and 核辐射应用等情况。为此提供了一个通用组件。该组件适用于角行程和直行程执行机构。将需要以下各项：

以下 Position Transmitter 之一

- Position Transmitter，订货号为 6DR4004-2ES、3ES 或 4ES
- 用于非接触式位置检测的 NCS 传感器 6DR4004-6N/-8N
- 3 k Ω 、5 k Ω 或 10 k Ω 的电位计
- 信号范围为 0 至 20 mA 的位置传感器
- 信号范围为 0 至 10 V 的位置传感器

以及一个定位器

- 定位器与 Analog Input Module (AIM) 6DR5..0/1/2/3-0...2/3 组合或作为附件 6DR4004-6F/-8F 进行改装
 - Analog Input Module (AIM) 作为附件，交货时随附电缆夹和 M20 电缆压盖。

B.2 非接触式传感器

B.2.1 NCS 的工作原理

NCS 包含一个磁场传感器。永磁体一出现，该传感器立即更改其电阻。由于所使用的测量方法的因素，该传感器对外部磁场拥有较高的信噪比。

下图显示了旋转式磁铁的操作模式。

B.2 非接触式传感器

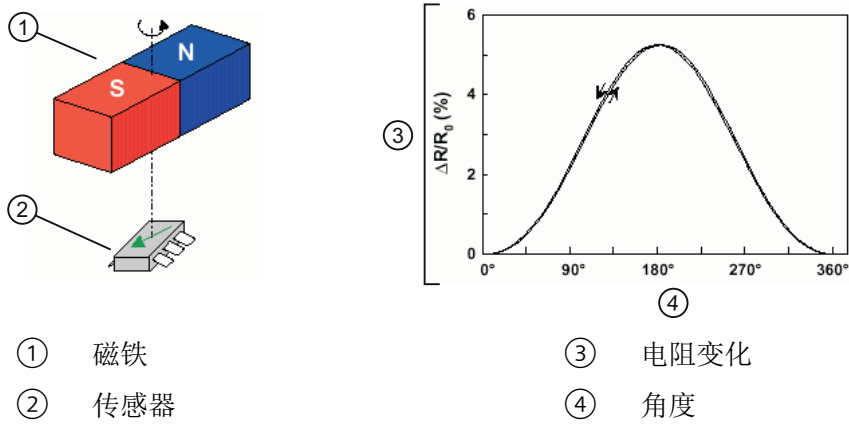


图 B-1 磁铁角度变化时电阻的相对变化

该图表明磁铁的旋转运动会使电阻产生正弦变化。该装置的机械停位可确保一次只使用正弦曲线的一个象限。可使用软件基于定位器中存储的曲线修正曲线与原理相关的非线性特性。磁铁在传感器感应范围内的线性移动也会使电阻产生变化，可利用该变化来确定位置。下图突出了这一原理：

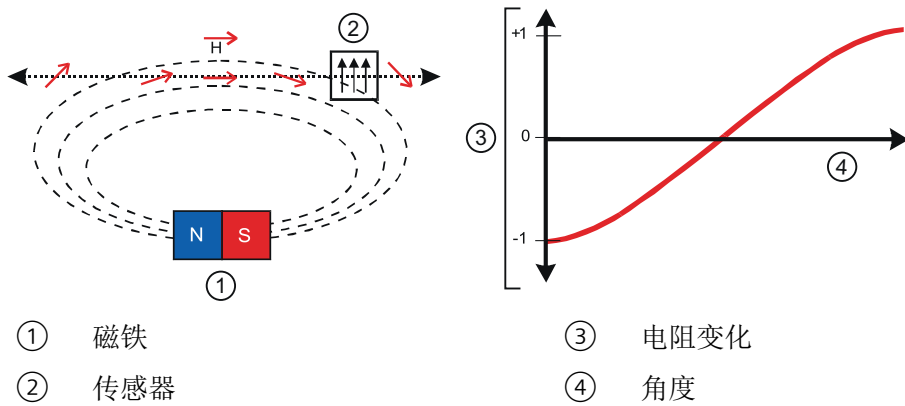


图 B-2 磁铁位置变化时电阻的变化

定位器可使用软件自动修正非线性。

该原理的一大优势是不会产生磨损。而且，振动、湿度和温度仅对测量结果产生微小影响。

B.2.2 安装 NCS

功能

定位器支持单独安装位置检测系统。执行机构可借助非接触式传感器直接测量行程或旋转角度。因此，可将控制器单元安装在一定距离外的安装管或类似位置上。定位器通过电缆连接到位置检测系统上。

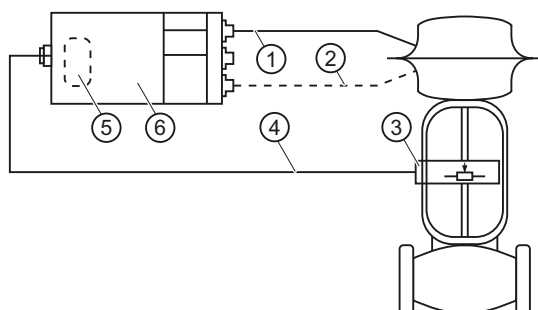
这种独立安装在阀门位置的环境条件超出定位器指定值时十分有用。

NCS 由可固定安装的模式传感器和磁铁构成。磁铁安装在直行程执行机构的轴上或角行程执行机构的法兰轴上。传感器外壳安装在角行程执行机构的控制台和直行程执行机构的支架上。可以采用 NAMUR 型支架，也可采用其它任意类型的安装支架。

通过 Analog Input Module (AIM) 6DR4004-6F 为 NCS 提供辅助电源，并可同时保证 EMC 兼容性。

存在以下选项：

- 要订购已安装在定位器中的 Analog Input Module (AIM)，请参见目录 FI 01
- 用于改装定位器中的 Analog Input Module (AIM)；订货号为 6DR4004-6F。有关改装 Analog Input Module (AIM) 的信息，请参见定位器操作说明的“安装/固定(页 39)”部分。



- ① 气动管线
- ② 适用于双作用执行机构的气动管路
- ③ 位置检测系统（10 kΩ 电位计或 NCS）
- ④ 电缆
- ⑤ 可改装 Analog Input Module (AIM)（位于定位器中）
- ⑥ 定位器

图 B-3 单独安装 NCS 和定位器

B.2 非接触式传感器

B.2.2.1 在角行程执行机构上安装

要求

1. 内置于定位器中的 Analog Input Module (AIM)
2. 适用于角行程执行机构 6DR4004-.N.10 或 6DR4004-.N.40 的非接触式传感器
3. 带有符合 VDI/VDE 3845 标准的接口和符合 VDI/VDE 3845 标准的安装控制台的角行程执行机构，或
带有制造商指定接口的角行程执行机构

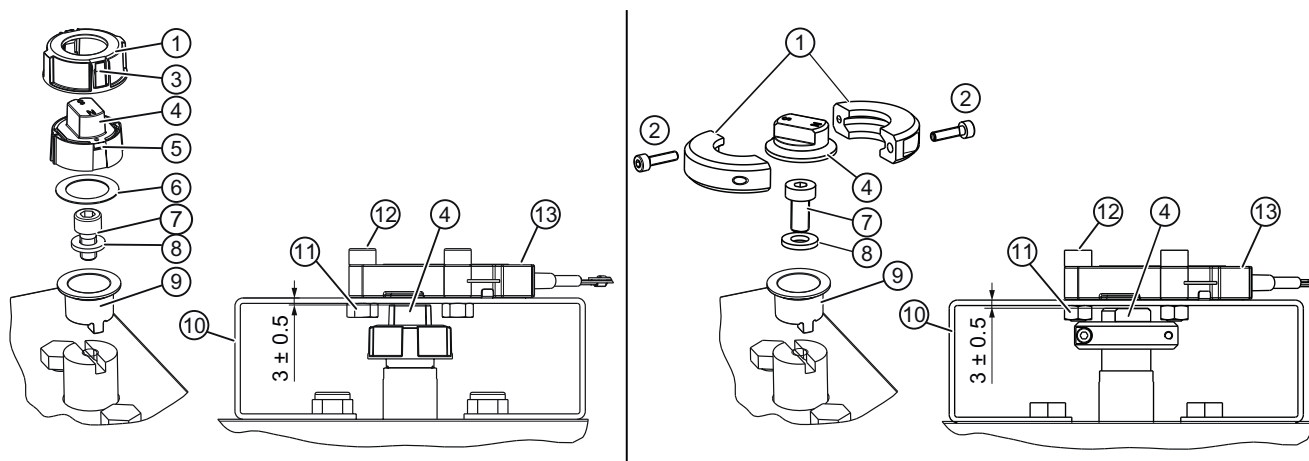
注意

错误安装

为确保能准确测量执行机构的位置，磁铁和安装控制台之间必须留有 3 mm 的空隙。如未预留这样的空隙，则传输的值可能不正确。

- 在磁铁 ④ 上沿和安装控制台 ⑩ 上沿之间留有 3 mm 的空隙。

说明



- | | |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> ① 拉紧环 ② 六角凹头螺钉尺寸 M3x12 ③ 弹簧元件 ④ 磁铁 ⑤ 挂钩 ⑥ 塑料垫圈 ⑦ 六角凹头螺钉尺寸 M6x12 | <ul style="list-style-type: none"> ⑧ 垫圈 ⑨ 夹紧工作台 ⑩ 安装控制台 ⑪ 六角螺母 ⑫ 六角凹头螺钉尺寸 M6x25 ⑬ 非接触式传感器 (NCS) |
|---|---|

图 B-4 安装在使用由玻璃纤维增强聚酯（左图）或阳极氧化铝（右图）制成的磁铁支架的角行程执行机构上。

符合 VDI/VDE 3845 的角行程执行机构的安装步骤

1. 将夹紧工作台 ⑨ 滑动到角行程执行机构的法兰轴上。
2. 使用六角凹头螺钉 ⑦ 和垫圈 ⑧ 将夹紧工作台 ⑨ 安装到法兰轴上。
3. 根据磁铁支架的材料，按以下步骤操作：

由玻璃纤维增强聚酯制成的磁铁支架	由阳极氧化铝制成的磁体支架
<ol style="list-style-type: none"> 1. 将塑料垫圈 ⑥ 插入磁铁 ④。 2. 将磁铁 ④ 固定到夹紧工作台 ⑨ 上。现在磁铁 ④ 可在夹紧工作台 ⑨ 上轻松旋转。 3. 在磁铁 ④ 上方滑动拉紧环 ①。确保磁铁 ④ 上的弹簧元件 ③ 和挂钩 ⑤ 上下对齐地啮合在一起。现在转动拉紧环 ① 和磁铁 ④ 时，阻力会变大。 	<ol style="list-style-type: none"> 1. 将磁铁 ④ 放置到夹紧工作台 ⑨ 上。 2. 通过将拉紧环 ① 的两部分连接到两个六角凹头螺钉 ② 上，将磁铁 ④ 固定到夹紧工作台 ⑨ 上。现在磁铁 ④ 可在夹紧工作台 ⑨ 上轻松旋转。 3. 然后拧紧这两个六角凹头螺钉 ②。这样磁铁 ④ 就不能在夹紧工作台 ⑨ 上旋转。

4. 使用内六角螺钉 ⑫、六角螺母 ⑪ 和垫圈 ⑧ 将 NCS ⑬ 在安装控制台 ⑩ 上拧紧。
5. NCS ⑬ 固定后，磁铁 ④ 上沿和安装控制台 ⑩ 上沿之间会自动留有 3 mm 的空隙。

带有制造商指定接口的角行程执行机构的安装步骤

1. 步骤 1 到 4 同上
2. 在磁铁 ④ 上沿和安装控制台 ⑩ 上沿之间留有 3 mm 的空隙。将法兰轴相应拉长，或者在 NCS 外壳 ⑬ 下插入多个垫圈。

参考

有关供货范围的信息，请参见“用于角行程执行机构的 NCS 的交货范围 (页 305)”部分。

B.2.2.2 安装在最大行程为 14 mm (0.55 英寸) 的直行程执行机构上

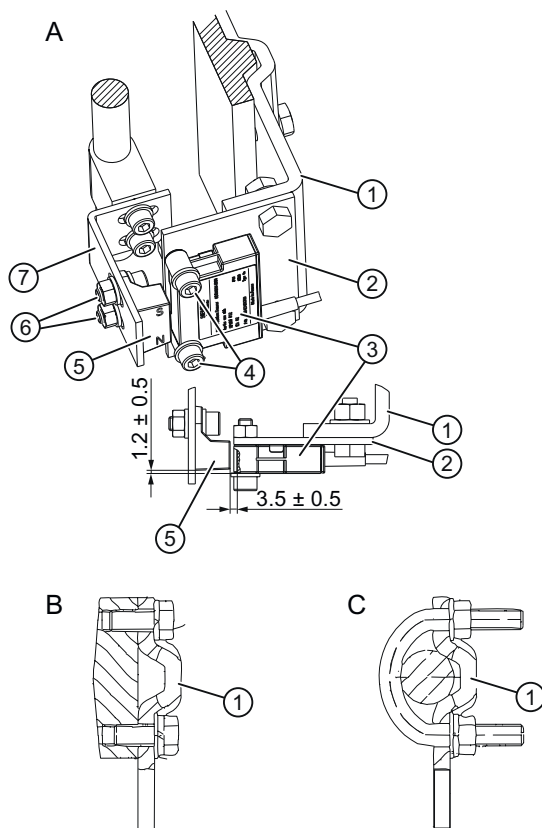
要求

1. 内置于定位器中的 Analog Input Module (AIM)。
2. 用于最大行程为 14 mm (0.55 英寸) 的直行程执行机构 6DR4004-.N.20 的 NCS。
3. 连接到 NAMUR 的直行程执行机构。此安装必须单独进行。只有 NAMUR 安装支架可用作安装基座。下图显示了带有 NAMUR 安装支架的组件。或：不连接到 NAMUR 的直行程执行机构和单独安装解决方案。

B.2 非接触式传感器

说明

有关磁铁和 NCS 的尺寸，请参见“非接触式传感器的尺寸图(页 304)”。



尺寸 (mm)

- | | | | |
|---|---------------------------------------|---|--------------------------|
| A | 安装在带壁夹的执行机构上 | ③ | 非接触式传感器 (NCS) |
| B | 安装在平表面的执行机构上 | ④ | 六角凹头螺钉 M6x25 |
| C | 安装在带圆柱的执行机构上 | ⑤ | 磁铁 |
| ① | NAMUR 安装支架 IEC 60534 - 不在供货范围内 | ⑥ | 六角凹头螺钉 M6x12 |
| ② | 非接触式传感器 (NCS) 的组件面板 - 单独解决方案; 不在供货范围内 | ⑦ | 磁铁安装支架 - 单独解决方案; 不在供货范围内 |

图 B-5 最大行程为 14 mm (0.55 英寸) 的直行程执行机构上的组件示例

步骤

1. 单独制作安装面板 ② 和安装支架 ⑦。
2. 将传感器对准行程的中心。请遵守图中指定的尺寸。

参考

有关供货范围的信息，请参见“用于最大行程范围为 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构的 NCS 的交货范围。（页 306）”部分。

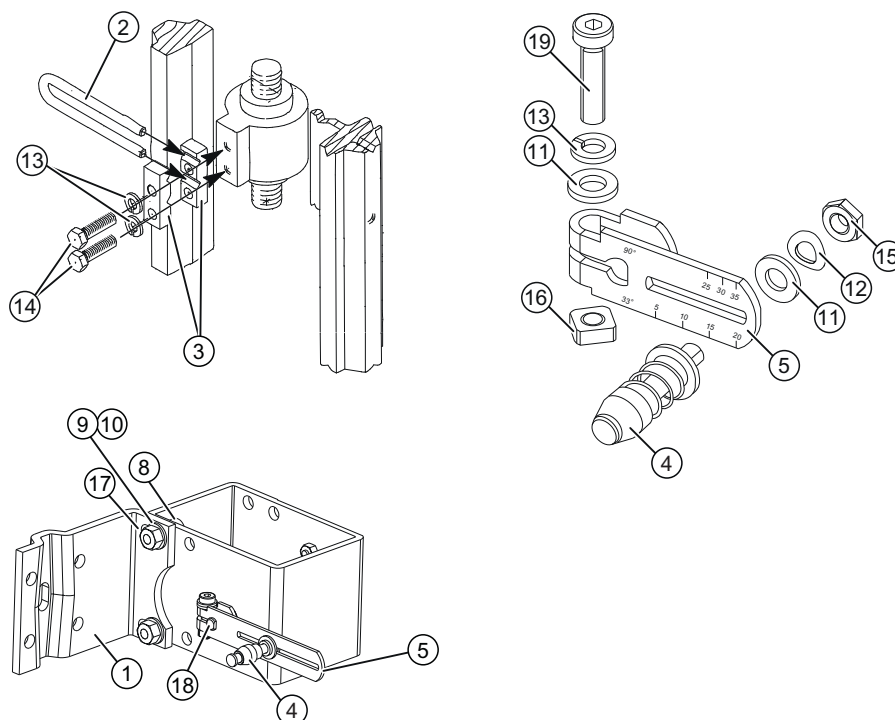
B.2.2.3 安装在行程 > 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构上

要求

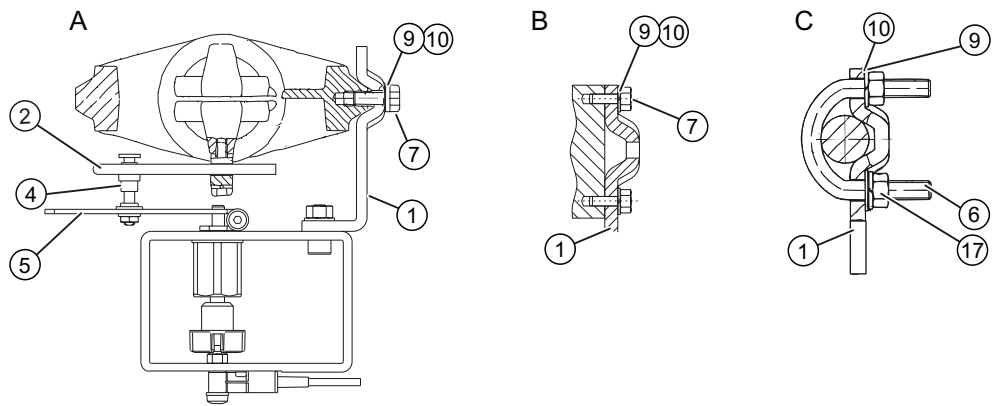
1. 内置于定位器中的 Analog Input Module (AIM)。
2. 用于行程 > 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构 6DR4004-.N.30 的 NCS。
3. 连接到 NAMUR 的直行程执行机构
货号基于相应的行程范围：6DR4004-8V 或 6DR4004-8V + 6DR4004-8L。
或
不连接到 NAMUR 的直行程执行机构和单独安装解决方案。根据行程范围，可以将货号 6DR4004-8VK 或 6DR4004-8VL 用作单独装配解决方案。

说明

有关尺寸信息，请参见“用于行程范围 > 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构的 NCS 的交货范围。（页 306）”章节中的尺寸图。



B.2 非接触式传感器



- | | | | |
|---|----------------------|---|--------------|
| A | 安装在带壁夹的执行机构上 | ⑨ | 弹簧垫圈 A8 |
| B | 安装在平表面的执行机构上 | ⑩ | 垫圈 B 8.4 |
| C | 安装在带圆柱的执行机构上 | ⑪ | 垫圈 B 6.4 |
| ① | NAMUR 安装支架 IEC 60534 | ⑫ | 弹簧锁紧垫圈 |
| ② | U 型卡件 | ⑬ | 弹簧垫圈 A6 |
| ③ | 夹片 | ⑭ | 六角螺钉尺寸 M6x25 |
| ④ | 传动销 | ⑮ | 六角螺母 M6 |
| ⑤ | 杆 | ⑯ | 方头螺母 M6 |
| ⑥ | U 型支架 | ⑰ | 六角螺母 M8 |
| ⑦ | 六角螺钉尺寸 M8x20 | ⑱ | 轴 |
| ⑧ | 六角螺钉尺寸 M8x16 | | |

图 B-6 行程 > 14 mm (0.55 inch)的直行程执行机构安装说明

步骤

1. 使用六角螺钉 ⑭ 和弹簧垫圈 ⑬ 将夹片 ③ 安装到执行机构主轴上。
2. 将 U 型卡件 ② 滑入夹片的凹槽。
3. 设置必要的长度。
4. 拧紧螺钉，但应确保 U 型卡件 ② 仍可以移动。
5. 将销 ④ 的中心设置为执行机构上指定的行程范围值，或者设置为杆 ⑤ 的下一个较高刻度值。
如果在调试系统时在参数“3.YWAY”处设置相同的值，则成功初始化后将显示以 mm 为单位的执行距离。
6. 将杆 ⑤ 滑到轴 ⑱ 上，直至到达限位挡块。
7. 使用六角凹头螺钉 ⑰ 固定杆 ⑤。

8. 使用以下紧固件将支架 ① 安装到 NCS 安装套件：
 - 两颗六角螺钉 ⑧
 - 弹簧垫圈 ⑨
 - 垫圈 ⑩
 - 六角螺母 ⑰

孔行的选择取决于执行机构的夹钳宽度。确保在整个行程范围内，U 型卡件 ② 与卡销 ④ 的接合位置尽可能靠近主轴。卡销不得接触夹片。
9. 将 NCS 装配套件与安装支架 ① 一起放在执行机构上。确保卡销 ④ 卡入到 U 型卡件 ② 内。
10. 紧固 U 型卡件 ②。
11. 准备相关执行机构类型的装配部件以进行安装：
 - 安装在带壁夹的执行机构上的部件：六角螺钉 ⑦、垫圈 ⑩ 和弹簧垫圈 ⑨。
 - 安装在平表面的执行机构上的部件：四颗带垫圈 ⑩ 和弹簧垫圈 ⑨ 的六角螺钉 ⑦。
 - 安装在带圆柱的执行机构上的部件：两个 U 型支架 ⑥、四颗带垫圈 ⑩ 和弹簧垫圈 ⑨ 的六角螺钉 ⑰。
12. 使用准备好的装配部件将 NCS 装配套件安装到执行机构上。

说明

请遵循高度

调整 NCS 装配套件的高度，使杆位置与行程中心水平对齐。使用执行机构上的杆刻度盘进行定向。如果不能进行对称装配，则必须始终确保水平杆的位置在行程范围内。

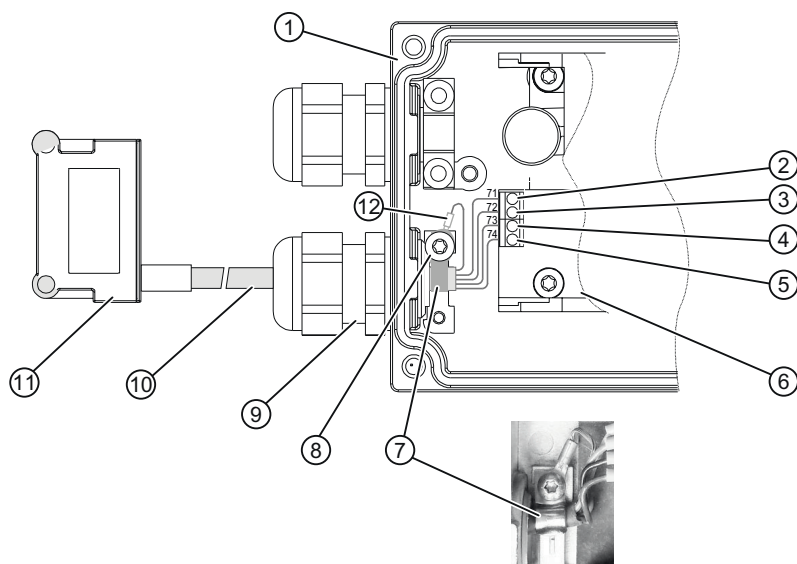
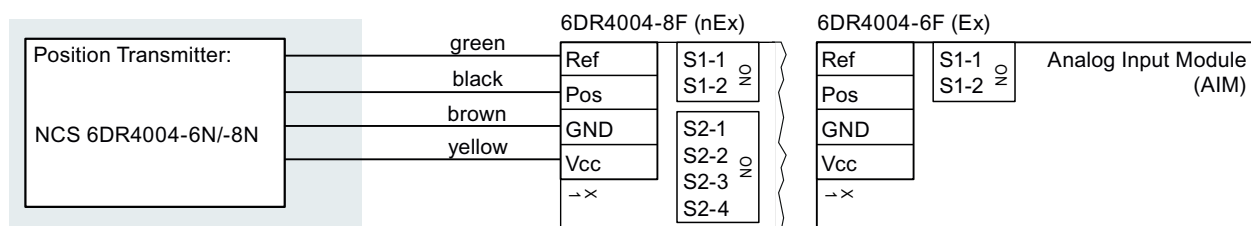
B.2 非接触式传感器

B.2.3 将 NCS 连接到 Analog Input Module (AIM)

要求

需要使用订货号为 6DR4004-6F 或 -8F 的 Analog Input Module (AIM) 来实现附件“非接触式位置测量 NCS 传感器”与定位器的电气连接。定位器通过选件模块为 NCS 传感器提供辅助电源。

接线图



- | | |
|-----------------------------|-----------------|
| 定位器（打开状态） | ⑦ 电缆夹 |
| ② 端子 Ref: 绿色 | ⑧ 螺钉 F3x8 |
| ③ 端子 Pos: 黑色 | ⑨ 电缆压盖 |
| ④ 端子 GND: 褐色 | ⑩ 四极 NCS 电缆 |
| ⑤ 端子 Vcc: 黄色 | ⑪ 非接触式传感器 (NCS) |
| ⑥ Analog Input Module (AIM) | ⑫ 电缆屏蔽接线片 |

图 B-7 将 NCS 连接至 Analog Input Module (AIM) 的示例

操作步骤

NCS 传感器配备有 4 针屏蔽电缆。按如下方式将该 4 针电缆连接至定位器：

1. 通过螺母和电缆压盖插入 4 针 NCS 电缆 ⑩。注意：电缆压盖类型取决于定位器型号。
2. 拧紧电缆压盖 ⑨。
3. 根据接线图将 4 针 NCS 电缆 ⑩ 连接到定位器的 Analog Input Module (AIM)。
4. 将电缆夹 ⑦ 置于 4 针 NCS 电缆 ⑩ 的外部绝缘层上。
5. 使用螺钉 ⑧ 将电缆屏蔽接线片 ⑫ 和电缆夹 ⑦ 连接至定位器的接地端子。
6. 接地：
将 NCS 传感器安装到安装座上时，其后钢制面板必然会连接到系统的接地电位。仅当与系统接地电位之间的连接具有低阻抗时，该接地连接才起作用。可通过测量电阻来确保此连接。如有必要，可通过额外的电缆从 NCS 传感器连接到地电位以确保正确接地。

如果使用电位计或外部信号源，请按照下表组态开关模块：

测量范围	开关模块 1		开关模块 2			
	S1-1	S1-2	S2-1	S2-2	S2-3	S2-4
6DR4004-.N/P/R (NCS)	ON	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
6DR4004-1ES/-2ES/-3ES/-4ES	ON	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
10 ... 20 kΩ	ON	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
5 kΩ	OFF	ON	ON	OFF	OFF	OFF
3 kΩ	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
20 mA	OFF	OFF	ON	OFF	ON	OFF
10 V	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	OFF

B.2.4 调试 NCS

B.2.4.1 先决条件/默认设置

1. 为定位器提供电动和气动辅助源。屏幕顶行显示当前传感器电压（0 至 100%），同时“NOINI”信息在底行闪烁。气动执行机构不能移动。
2. 如果定位器已经初始化，请执行复位。将“50.PRST”预设（页 164）参数中的参数组“Init”复位。

B.2 非接触式传感器

- 角行程执行机构的预设：
当过程阀关闭时，将磁铁的北极对准电缆方向；“N”处于“图 B-4 安装在使用由玻璃纤维增强聚酯（左图）或阳极氧化铝（右图）制成的磁铁支架的角行程执行机构上。（页 294）”中的位置 ⑦。
- 监视定位器的屏幕，同时通过定位器的 \triangle 和 ∇ 将执行机构调节至机械挡块。请验证显示的值从未超过 P2.0 至 P98.0 范围。

说明

如果滑瓣或线性执行机构超过机械驱动极限，则无法满足上述条件。

B.2.4.2 角行程执行机构的初始化

步骤

- 对于以标准控制方向运行的角行程执行机构，将参数“1.YFCT”设为“ncSt”；或者，对于以相反控制方向运行的角行程执行机构，将以上参数设为“-ncSt”。
- 像往常一样使用“INITA”启动初始化。

B.2.4.3 初始化最大行程范围为 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构

要求

- 将定位器的“1.YFCT”参数设为“ncSL”或者设为“-ncSL”（以相反控制方向运行时）。
- 像往常一样使用“INITA”启动初始化。

B.2.4.4 初始化行程范围 > 14 mm（0.55 英寸）的直行程执行机构

说明

参数值“ncSLL”和“-ncLL”只适用于固件版本为 > C4 的 6DR5... 系列设备。对于固件版本为 < C5 (YAGL) 的 6DR5... 系列设备，将此值设为 90°。对于 6DR4... 系列设备，也必须这样设置。通过可编程特性，将参数值从“SFCT”设为“FrEE”并调整插补点，可以对形成的非线性进行校正。

要求

- 将定位器的“1.YFCT”参数设为“ncSLL”或者设为“-ncLL”（以相反控制方向运行时）。
- 像往常一样使用“INITA”启动初始化。

B.2.5 NCS 的技术规范

附加模块	不带 Ex 保护	带 Ex 保护 Ex "ia"	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"
行程范围			
• 直行程执行机构 6DR4004-6/8N.20		3 到 14 mm (0.12 到 0.55")	
• 直行程执行机构 6DR4004-6/8N.30	10 到 130 mm (0.39 到 5.12")；根据需要最大可达 200 mm (7.87")		
• 角行程执行机构		30 到 100°	
线性度（经定位器校正后）		± 1 %	
滞后		± 0.2 %	
温度影响（范围：旋转角 120° 或行程 14 mm）		-20 到 +90 °C (-4 to 194 °F) 时 ≤ 0.1 %/10 K (≤ 0.1 %/18 °F) -40 到 -20 °C (-40 to -4 °F) 时 ≤ 0.2%/10 K (≤ 0.2%/18 °F)	
气候等级		符合 IEC/EN 60721-3	
• 存储		1K5, 但温度为 -40 到 +90 °C (-40 到 +194 °F)	
• 运输		2K4, 但温度为 -40 到 +90 °C (-40 到 +194 °F)	
抗振动性			
• 谐波振荡 （正弦波），符合 IEC 60068-2-6		3.5 mm (0.14"), 2 到 27 Hz, 3 个周期/轴 98.1 m/s ² (321.84 ft/s ²), 27 到 300 Hz, 3 个周期/轴	
• 抗碰撞性符合 IEC 60068-2-29		300 m/s ² (984 ft/s ²), 6 ms, 4000 次冲击/轴	
不同材质的电缆压盖螺母扭矩	塑料	金属	不锈钢
	2.5 Nm (1.8 ft lb)	4.2 Nm (3.1 ft lb)	4.2 Nm (3.1 ft lb)
六角凹头螺钉 M6x12 的扭矩（轴端或安装支架）		4 Nm (3 ft lb)	
六角凹头螺钉 M6x25 的扭矩（安装控制台或安装板）		4 Nm (3 ft lb)	
六角凹头螺钉 M3x12 的扭矩（夹环）		1 Nm (0.7 ft lb)	
防护等级		IP68/类型 4X	
连接到具有以下峰值的电路	-	U _i = 5 V I _i = 160 mA P _i = 120 mW	U _i = 5 V

B.2 非接触式传感器

附加模块	不带 Ex 保护	带 Ex 保护 Ex "ia"	带防爆保护 Ex "ic"、"ec"
有效内部电容	-	$C_i = 1)$	$C_i = 1)$
有效内部电感	-	$L_i = 2)$	$L_i = 2)$

1) $C_i = 110 \text{ nF} + 110 \text{ nF}$ (每米连接电缆)

2) $L_i = 270 \text{ } \mu\text{H} + 6.53 \text{ } \mu\text{H}$ (每米连接电缆)

B.2.6 非接触式传感器的尺寸图

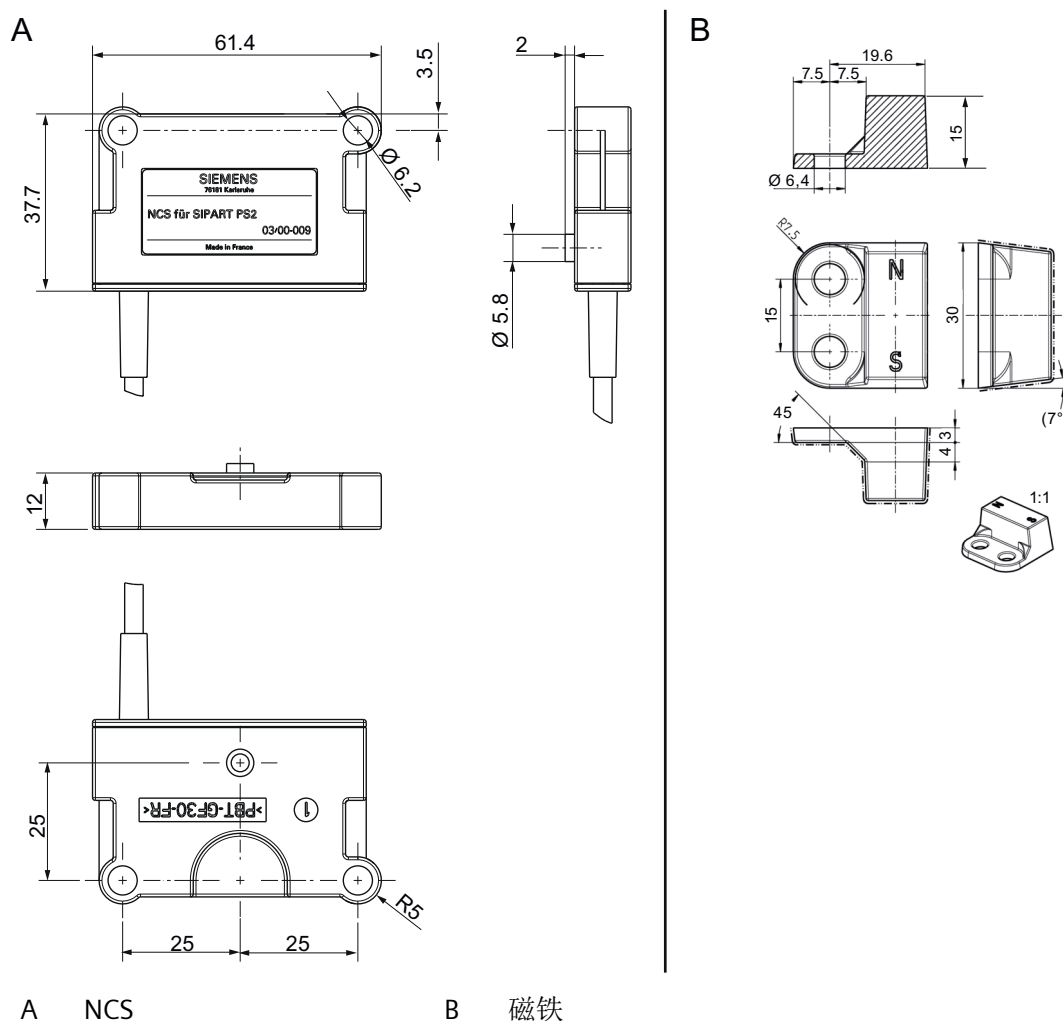


图 B-8 NCS 和磁铁的尺寸图

B.2.7 NCS 传感器交货范围

B.2.7.1 用于角行程执行机构的 NCS 的交货范围

6DR4004-.N.1 0	6DR4004-.N.4 0		
数量	数量	名称	备注
1	1	磁铁支架	
5	5	垫圈	6
2	2	六角凹头螺钉	M6x12
1	-	塑料垫圈	
1	1	磁铁	
1	2	拉紧环	
4	4	六角螺母	M6
2	2	六角凹头螺钉	M6x25
-	2	六角凹头螺钉	M3x12
1	1	非接触式传感器	电缆长度为订购长度
1	1	用于聚碳酸酯外壳的自攻螺钉	F3x8
1	1	密封	用于电缆套管
1	1	插头	用于封闭密封插件
1	1	电缆夹	
1	1	DVD	含文档

参见

安装 NCS (页 293)

B.2 非接触式传感器

B.2.7.2 用于最大行程范围为 14 mm (0.55 英寸) 的直行程执行机构的 NCS 的交货范围。

最大行程范围为 14 mm (0.55 inch) 6DR4004-.N.20 直行程执行机构		
数量	名称	备注
1	磁铁	
5	垫圈	6
2	六角凹头螺钉	M6x12
4	六角螺母	M6
2	六角凹头螺钉	M6x25
1	非接触式传感器	电缆长度为订购长度
1	螺钉	F3x8
1	密封	用于电缆套管
1	插头	用于封闭密封插件
1	电缆夹	
1	DVD	含文档

参见

安装 NCS (页 293)

B.2.7.3 用于行程范围 > 14 mm (0.55 英寸) 的直行程执行机构的 NCS 的交货范围。

直行程执行机构 > 14 mm (0.55 inch) 6DR4004-.N.30		
数量	名称	备注
1	经完全装配的 NCS 装配套件	借助 NAMUR 直行程执行机构装配套件进行安装 安装套件可单独订购，请参见目录 FI01 中的“附件”部分。

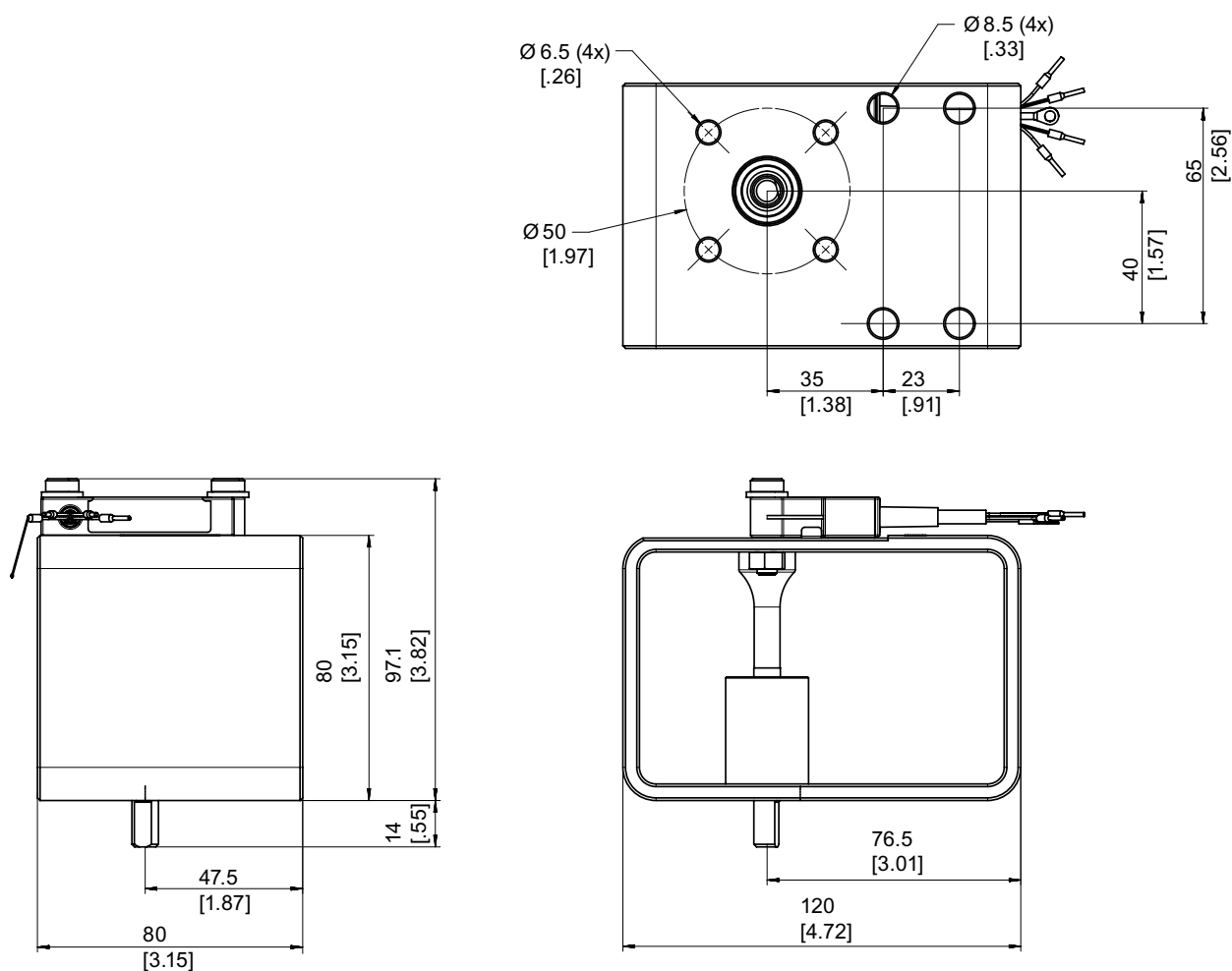


图 B-9 大于 14 mm (0.55 英寸) 的 NCS 模块尺寸图

B.3 外部位置检测

B.3.1 外部位置检测的工作模式

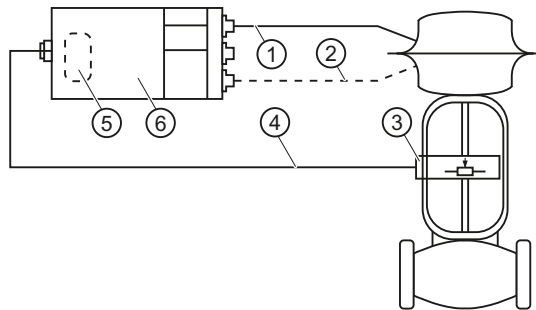
Position Transmitter 基本上由外壳和内部位置检测系统组成。位置由电位计或“NCS 的工作原理 (页 291)”部分所述的内部 NCS 模块记录。控制器单元与定位器分离。

这种独立安装在阀门位置的环境条件超出定位器指定值时十分有用。

Position Transmitter 固定到具有角行程执行机构的控制台上，并固定到“安装到直行程执行机构 (页 41)”部分所述的直行程执行机构的安装支架上。

B.3 外部位置检测

通过 Analog Input Module (AIM) 为 Position Transmitter 提供辅助电源，并可同时保证 EMC 兼容性。



- ① 气动管线
- ② 适用于双作用执行机构的气动管路
- ③ Position Transmitter
- ④ 电缆
- ⑤ Analog Input Module (AIM) (已安装在定位器中或是可改装的)
- ⑥ 定位器

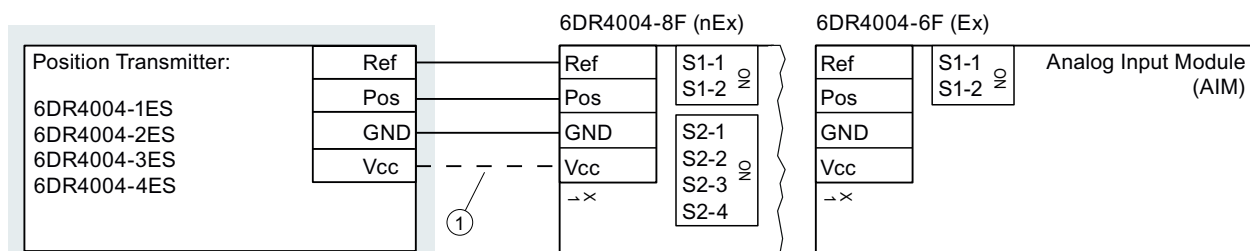
图 B-10 Position Transmitter 以及定位器

B.3.2 安装外部位置检测系统

安装 Position Transmitter 的相当于将定位器安装在非隔爆外壳中。按照“安装(页 39)”部分所述继续操作。Analog Input Module (AIM) 的连接在“Analog Input Module (AIM) 6DR4004-6F / -8F (页 88)”章节中进行了说明。

B.3.3 连接到 Analog Input Module (AIM)

接线图



- ① 只有 6DR4004-2ES、-3ES 和 -4ES 需要连接端子 Vcc。

B.3.4 外部位置检测系统的技术规范

B.3.4.1 外部位置检测的额定条件

额定条件	
环境温度	在危险区域中，请遵循相应温度等级允许的最大环境温度。
• 工作时允许的环境温度	-40 ... +90 °C (-40 ... +194 °F)
防护等级 ¹⁾	IP66 / 类型 4X 到 UL 50E
气候等级	符合 IEC/EN 60721-3
• 存储	1K5, 但温度为 -40 ... +90 °C (1K5, 但温度为 -40 ... +194 °F)
• 运输	2K4, 但温度为 -40 ... +90 °C (2K4, 但温度为 -40 ... +194 °F)
• 操作	4K3, 但温度为 -40 ... +90 °C (4K3, 但温度为 -40 ... +194 °F)

¹⁾)最大冲击能量为 1 焦耳。

B.3.4.2 外部位置检测的电气数据

外部 NCS 传感器 6DR4004-6N/-8N

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"
	6DR4004-8N	6DR4004-6N	6DR4004-6N
行程范围			
• 直行程执行机构 6DR4004-6/-8N.20		3 到 14 mm (0.12 到 0.55")	
• 直行程执行机构 6DR4004-6/-8N.30	10 到 130 mm (0.39 到 5.12")；根据需要最大可达 200 mm (7.87")		
• 角行程执行机构		30 到 100°	
线性度（经定位器校正后）		± 1 %	
滞后		± 0.2 %	

外部位置检测

B.3 外部位置检测

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"
	6DR4004-8N	6DR4004-6N	6DR4004-6N
温度影响（范围：旋转角 120° 或行程 14 mm）	-20 到 +90 °C (-4 to 194 °F) 时 ≤ 0.1 %/10 K (≤ 0.1 %/18 °F) -40 到 -20 °C (-40 to -4 °F) 时 ≤ 0.2%/10 K (≤ 0.2%/18 °F)		
气候等级	符合 IEC/EN 60721-3		
• 存储	1K5, 但温度为 -40 到 +90 °C (-40 到 +194 °F)		
• 运输	2K4, 但温度为 -40 到 +90 °C (-40 到 +194 °F)		
抗振动性			
• 谐波振荡 (正弦波), 符合 IEC 60068-2-6	3.5 mm (0.14"), 2 到 27 Hz, 3 个周期/轴 98.1 m/s ² (321.84 ft/s ²), 27 到 300 Hz, 3 个周期/轴		
• 抗碰撞性符合 IEC 60068-2-29	300 m/s ² (984 ft/s ²), 6 ms, 4000 次冲击/轴		
不同材质的电缆压盖螺母扭矩	塑料	金属	
	2.5 Nm (1.8 ft lb)	4.2 Nm (3.1 ft lb)	
六角凹头螺钉 M6x12 的扭矩（轴端或安装支架）	4 Nm (3 ft lb)		
六角凹头螺钉 M6x25 的扭矩（安装控制台或安装板）	4 Nm (3 ft lb)		
六角凹头螺钉 M3x12 的扭矩（夹环）	1 Nm (0.7 ft lb)		
防护等级	IP68, 符合 IEC/EN 60529; 类型 4X, 符合 UL 50E		
连接到具有以下峰值的电路	-	U _i ≤ 5 V I _i ≤ 160 mA P _i ≤ 120 mW	U _i ≤ 5 V
有效内部电容	-	C _i = 110 nF + 110 nF（每米连接电缆）	
有效内部电感	-	L _i = 270 μH + 6.53 μH（每米连接电缆）	

Position Transmitter (Potentiometer) 6DR4004-1ES

附加模块	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、"tb"
防护等级	IP66, 符合 IEC/EN 60529; 类型 4X, 符合 UL 50E	
连接到具有以下峰值的电路	$U_i \leq 5 \text{ V}$	$U_i \leq 5 \text{ V}$
有效内部电容	$C_i \leq 10 \text{ nF}$	-
有效内部电感	$L_i \leq 240 \text{ }\mu\text{H}$	-

Position Transmitter (NCS) 6DR4004-2ES

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、"tb"
行程范围			
• 直行程执行机构		3 到 14 mm (0.12 到 0.55") 10 到 130 mm (0.39 到 5.12"); 根据需要最大可达 200 mm (7.87")	
• 角行程执行机构		30 到 100°	
线性度 (经定位器校正后)		$\pm 1 \%$	
滞后		$\pm 0.2 \%$	
温度影响 (范围: 旋转角 120° 或行程 14 mm)		-20 到 +90 °C (-4 to 194 °F) 时 $\leq 0.1 \%/10 \text{ K}$ ($\leq 0.1 \%/18 \text{ }^\circ\text{F}$) -40 到 -20 °C (-40 to -4 °F) 时 $\leq 0.2\%/10 \text{ K}$ ($\leq 0.2\%/18 \text{ }^\circ\text{F}$)	
气候等级		符合 IEC/EN 60721-3	
• 存储		1K5, 但温度为 -40 到 +90 °C (-40 到 +194 °F)	
• 运输		2K4, 但温度为 -40 到 +90 °C (-40 到 +194 °F)	
抗振动性			
• 谐波振荡 (正弦波), 符合 IEC 60068-2-6		3.5 mm (0.14"), 2 到 27 Hz, 3 个周期/轴 98.1 m/s ² (321.84 ft/s ²), 27 到 300 Hz, 3 个周期/轴	
• 抗碰撞性符合 IEC 60068-2-29		300 m/s ² (984 ft/s ²), 6 ms, 4000 次冲击/轴	
不同材质的电缆压盖螺母扭矩	塑料	金属	
	2.5 Nm (1.8 ft lb)	4.2 Nm (3.1 ft lb)	
六角凹头螺钉 M6x12 的扭矩 (轴端或安装支架)		4 Nm (3 ft lb)	

B.3 外部位置检测

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、"db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、"tb"
六角凹头螺钉 M6x25 的扭矩（安装控制台或安装板）		4 Nm (3 ft lb)	
六角凹头螺钉 M3x12 的扭矩（夹环）		1 Nm (0.7 ft lb)	
外壳防护等级	IP66, 符合 IEC/EN 60529; 类型 4X, 符合 UL 50E		
连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i \leq 5 \text{ V}$ $I_i \leq 160 \text{ mA}$ $P_i \leq 120 \text{ mW}$	$U_i \leq 5 \text{ V}$
有效内部电容	-	$C_i = 110 \text{ nF} + 110 \text{ nF}$ （每米连接电缆）	
有效内部电感	-	$L_i = 270 \mu\text{H} + 6.53 \mu\text{H}$ （每米连接电缆）	

Position Transmitter (NCS, ILS) 6DR4004-3ES

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、 "db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、 "tb"
外壳防护等级	IP66, 符合 IEC/EN 60529; 类型 4X, 符合 UL 50E		
NCS 模块 (NCS)	6DR4004-5L	6DR4004-5LE	6DR4004-5LE
• 连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i \leq 5 \text{ V}$ $I_i \leq 160 \text{ mA}$ $P_i \leq 120 \text{ mW}$	$U_i \leq 5 \text{ V}$ $I_i \leq 160 \text{ mA}$
• 有效内部电容	-	$C_i = 110 \text{ nF} + 690 \text{ pF/m}$	- 连接电缆
• 有效内部电感	-	$L_i = 270 \mu\text{H} +$ $6,53 \mu\text{H/m}$ 连接电缆	-
Inductive Limit Switches (ILS)	6DR4004-8G	6DR4004-6G	6DR4004-6G

2 个插槽引发器

• 数字量输出（插槽式引发器）A1：端子 41 和 42	
• 数字量输出（插槽式引发器）A2：端子 51 和 52	
• 连接	二线制系统，符合 EN 60947-5-6 (NAMUR)，切换放大器连接于负载侧
• 信号状态高（未触发）	$> 2.1 \text{ mA}$
• 信号状态 Low（已触发）	$< 1.2 \text{ mA}$
• 2 个插槽引发器	类型 SJ2-SN

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、 "db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、 "tb"
• 功能		NC (normally closed)	
• 连接到具有以下峰值的电路	额定电压 8 V，功耗： ≥ 3 mA（限制未激活）， ≤ 1 mA（限制已激活）	$U_i \leq DC 15 V$ $I_i \leq 25 mA$ $P_i \leq 64 mW$	$U_n \leq DC 15 V$ $I_n \leq 25 mA$
有效内部电容	-	$C_i \leq 161 nF$	-
有效内部电感	-	$L_i \leq 120 \mu H$	-
1 个故障消息输出			
• 数字量输出：端子 31 和 32			
• 连接	在开关放大器处，符合 EN 60947-5-6 标准：(NAMUR)， $U_{Aux} = 8.2 V$ ， $R_i = 1 k\Omega$		
• 信号状态高（未触发）	$R = 1.1 k\Omega$	$> 2.1 mA$	$> 2.1 mA$
• 信号状态 Low（已触发）	$R = 10 k\Omega$	$< 1.2 mA$	$< 1.2 mA$
• 辅助电源 U_{Aux}	$U_{Aux} \leq DC 35 V$ $I \leq 20 mA$	-	-
• 连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i \leq DC 15 V$ $I_i \leq 25 mA$ $P_i \leq 64 mW$	$U_i \leq 15 V$ $I_i \leq 25 mA$
有效内部电容	-	$C_i = 5.2 nF$	-
有效内部电感	-	$L_i =$ 小到可忽略	$L_i =$ 小到可忽略
电隔离	3 个数字量输出与基本单元电隔离。		
测试电压	DC 840 V, 1 s		

Position Transmitter (NCS, MLS) 6DR4004-4ES

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、 "db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、 "tb"
外壳防护等级	IP66，符合 IEC/EN 60529；类型 4X，符合 UL 50E		
NCS 模块 (NCS)	6DR4004-5L	6DR4004-5LE	6DR4004-5LE
• 连接到具有以下峰值的电路		$U_i \leq 5 V$ $I_i \leq 160 mA$ $P_i \leq 120 mW$	$U_i \leq 5 V$ $I_i \leq 160 mA$

B.3 外部位置检测

	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、 "db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、 "tb"
• 有效内部电容		$C_i = 110 \text{ nF} + 690 \text{ pF/m}$ - 连接电缆	
• 有效内部电感		$L_i = 270 \text{ }\mu\text{H} +$ - $6,53 \text{ }\mu\text{H/m}$ 连接电缆	
Mechanic Limit Switches (MLS)	6DR4004-8K	6DR4004-6K	6DR4004-6K
2 个限位触点			
• 数字量输出 (开关触点) A1: 端子 41 和 42			
• 数字量输出 (开关触点) A2: 端子 51 和 52			
• 最大开关电流 AC/DC	4 A	-	-
• 连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i \leq 30 \text{ V}$ $I_i \leq 100 \text{ mA}$ $P_i \leq 750 \text{ mW}$	$U_n \leq 30 \text{ V}$ $I_n \leq 100 \text{ mA}$
有效内部电容	-	$C_i =$ 小到可忽略	-
有效内部电感	-	$L_i =$ 小到可忽略	-
• 最大开关电压 AC/DC	250 V/24 V	DC 30 V	DC 30 V
1 个故障消息输出			
• 数字量输出: 端子 31 和 32			
• 连接	在符合 EN 60947-5-6 标准的开关放大器上: (NAMUR), $U_{Aux} = 8.2 \text{ V}$, $R_i = 1 \text{ k}\Omega$ 。		
• 信号状态高 (未触发)	$R = 1.1 \text{ k}\Omega$	$> 2.1 \text{ mA}$	$> 2.1 \text{ mA}$
• 信号状态低 (已触发)	$R = 10 \text{ k}\Omega$	$< 1.2 \text{ mA}$	$< 1.2 \text{ mA}$
• 辅助电源	$U_{Aux} \leq \text{DC } 35 \text{ V}$ $I \leq 20 \text{ mA}$	-	-
• 连接到具有以下峰值的电路	-	$U_i \leq 15 \text{ V}$ $I_i \leq 25 \text{ mA}$ $P_i \leq 64 \text{ mW}$	$U_n \leq 15 \text{ V}$ $I_n \leq 25 \text{ mA}$
有效内部电容	-	$C_i = 5.2 \text{ nF}$	$C_i = 5.2 \text{ nF}$
有效内部电感	-	$L_i =$ 小到可忽略	
电隔离	3 个数字量输出与基本单元电隔离		

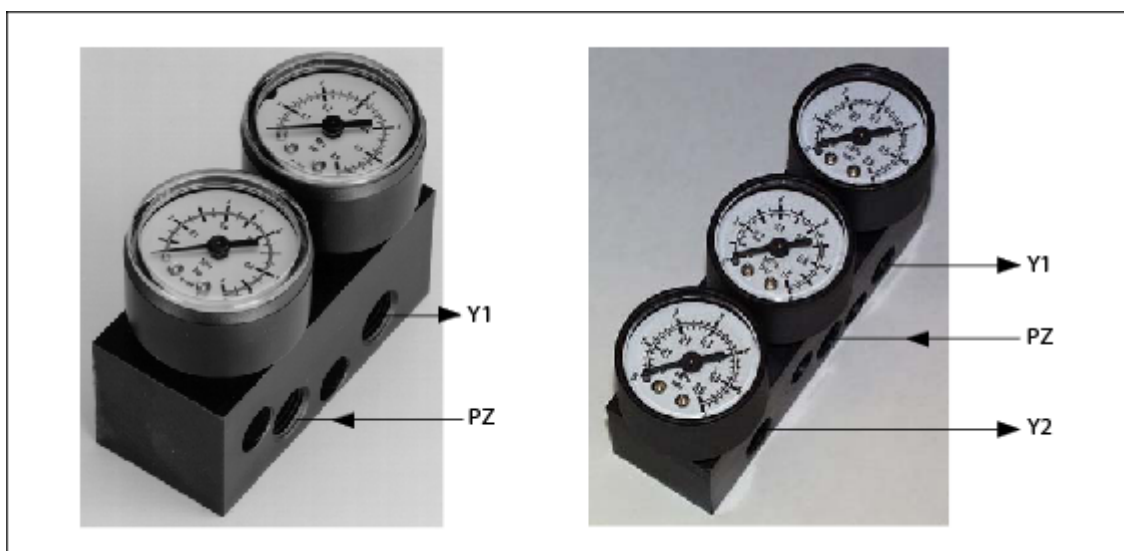
	无防爆保护	带防爆保护 Ex "ia"、 "db ia"、"ic"	带防爆保护 Ex "ec"、 "tb"
测试电压		3150 V DC, 2 s	
额定条件高度	最高海平面以上 2 000 m 在海拔 2 000 m 以上的 位置, 请使用合适的电 源。	-	-

B.3 外部位置检测

压力计模块

C.1 压力计模块

下面介绍的是可作为附件提供的压力计模块。计量表显示驱动压力和供应压力的测量值。左图显示的是适用于单作用执行机构的压力计模块。右图显示的是适用于双作用执行机构的压力计模块。



Y1 驱动压力

PZ 供应压力

Y2 驱动压力

安装

使用提供的螺钉将压力计模块固定到定位器的横向气动连接处。使用提供的 O 形环作为密封元件。

C.2 排气量块

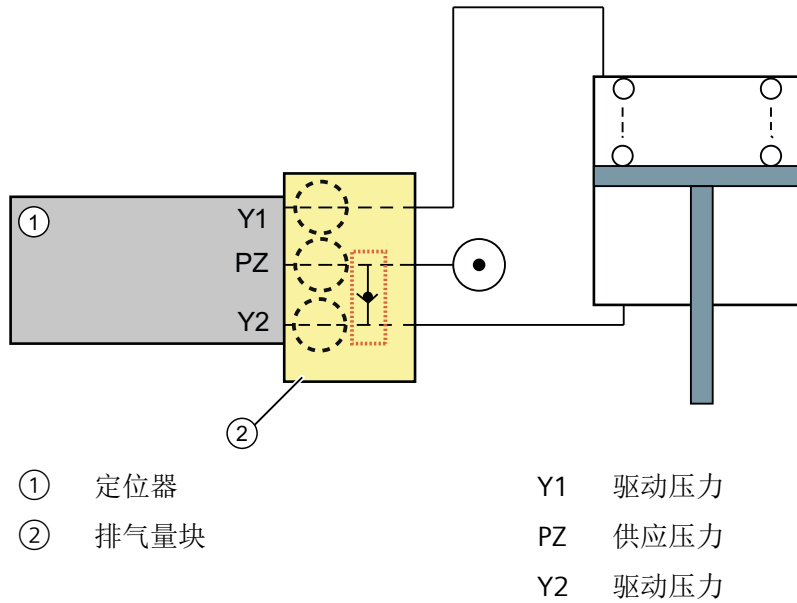



图 C-1 排气量块的工作模式

密封塞/螺纹接头

D.1 附件的预期用途

密封塞和螺纹接头（组件）可用于安装保护类型为组 IIA、IIB 和 IIC 的隔爆“Ex d”，，外壳防尘类型为“Ex t”的电气设备。

D.2 附件的安全说明

 警告
<p>错误装配</p> <ul style="list-style-type: none"> • 错误装配可能会损坏、毁坏组件或令其功能受损。 <ul style="list-style-type: none"> – 使用适合的工具安装组件。请参见“附件的技术规范(页 320)”一章中的信息，例如安装扭矩。 • 对于“隔爆 Ex d”保护类型：为了确保接合深度达到 8 mm，外壳壁厚必须至少为 10 mm。 <p>不当改装</p> <p>改装以及维修组件（尤其是在危险区域）会给人员、系统和环境造成危险。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 禁止任何违背交货状态的改装。 <p>缺少外壳保护类型</p> <p>不使用密封剂无法保证 IP 保护。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 使用合适的螺纹密封剂。 • 如果正在使用外壳类型为防尘“Ex t”的组件，请使用随附的密封环（①，“附件的尺寸图(页 321)”一章中的图）。 <p>环境中存在不合适的流体</p> <p>有受伤或设备损坏危险。</p> <p>环境中的腐蚀性介质可能会损坏密封环。可能无法再保证保护类型和设备保护。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 请确保密封材料适用于使用区域。

说明

缺少保护类型

环境条件的变化可能会使组件松动。

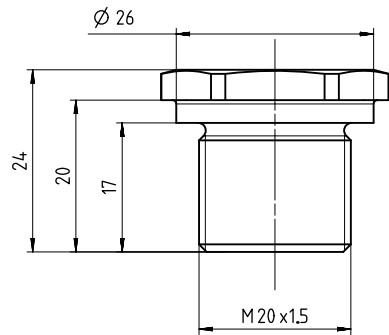
- 建议的维护间隔部分事项：检查压紧配件是否紧密安装，如有必要将其拧紧。

D.3 附件的技术规范

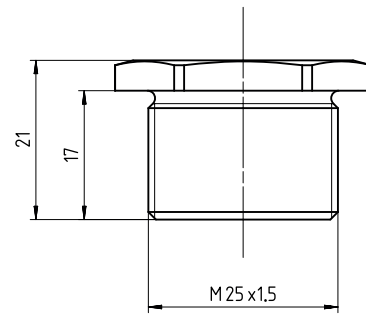
密封塞和螺纹接头的技术规范

适合于保护类型的密封塞	IIA、IIB 和 IIC 组的隔爆外壳“d” 防尘外壳“t”
遵守的标准	组件符合指令 94/9。它们满足 IEC/EN 60079-0、IEC/EN 60079-1 和 IEC/EN 60079-31 标准的要求。
防爆保护	
• 气体防爆	II2G Ex d IIC
• 粉尘防爆	II1D Ex t IIIC
证书	IECEX TUN 13.0022 U TÜV 13 ATEX 121710 U
用于密封塞/螺纹接头的材料	不锈钢
密封材料	硫化纤维或 Victor Reinz AFM 30
环境温度范围	-40 ... +100 °C (-40 ... +212 °F)
对于“Ex d”保护类型： 螺丝攻所需的壁厚	10 mm
扭矩	
• 对于螺纹尺寸 M20 x 1.5	65 Nm
• 对于螺纹尺寸 M25 x 1.5	95 Nm
• 对于螺纹尺寸 1/2-14 NPT	65 Nm
螺纹尺寸 M20 x 1.5 的宽度 A/F	27
螺纹尺寸 M25 x 1.5 的宽度 A/F	30
螺纹尺寸 1/2-14 NPT 的键尺寸	10

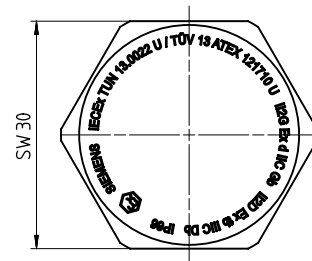
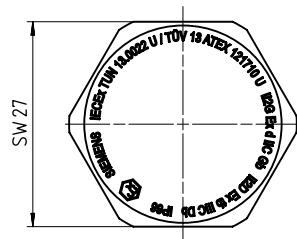
D.4 附件的尺寸图



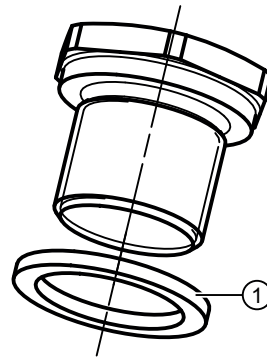
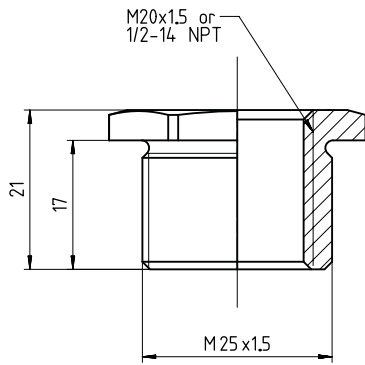
密封塞 Ex d, M20 x 1.5, 尺寸单位为 mm



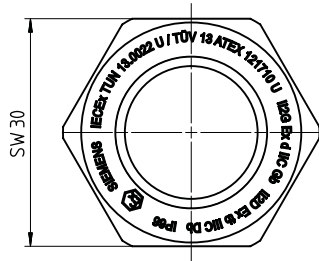
密封插头 Ex d, M25 x 1.5, 尺寸单位为 mm



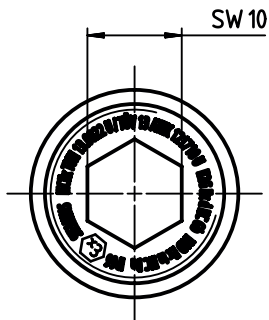
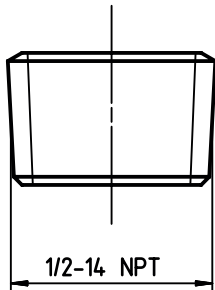
D.4 附件的尺寸图



① 密封环：用于防尘“Ex t”保护类型。




螺纹接头 Ex d, M25 x 1.5 接 M20 x 1.5 和 M25 x 1.5 接 1/2-14 NPT, 尺寸单位为 mm



密封塞 Ex d 1/2 -14 NPT

气动放大器

 小心
已增加声压级别 对定位器的消声装置或定位器上安装的气动元件或气动选件的更改，可导致声压级别超过 80 dBA。 <ul style="list-style-type: none">• 佩戴适当的听力保护装置以防听力损伤。

E.1 气动放大器介绍

为缩短行程时间，在定位器和执行机构之间使用气动放大器。

说明

具有气动放大器的定位器，双作用

如果供应压力 PZ 发生故障，气动放大器会改变定位器的故障行为。阀门位置是随机的。
如果发生电源故障，气动放大器不起作用。

E.2 安装气动放大器

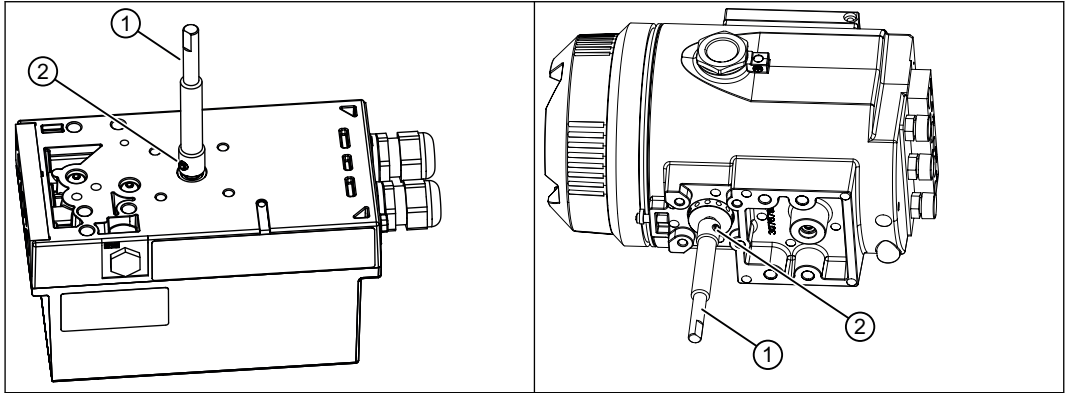
要求

1. 熟悉“安装(页 39)”部分中所述的安全说明。
2. 您具有以下气动放大器之一：
 - 使用单作用定位器，气动放大器订货号为 6DR4004-1RJ、-1RK、-1RP 或 -1RQ
 - 使用双作用定位器，气动放大器订货号为 6DR4004-2RJ、-2RK、-2RP 或 -2RQ

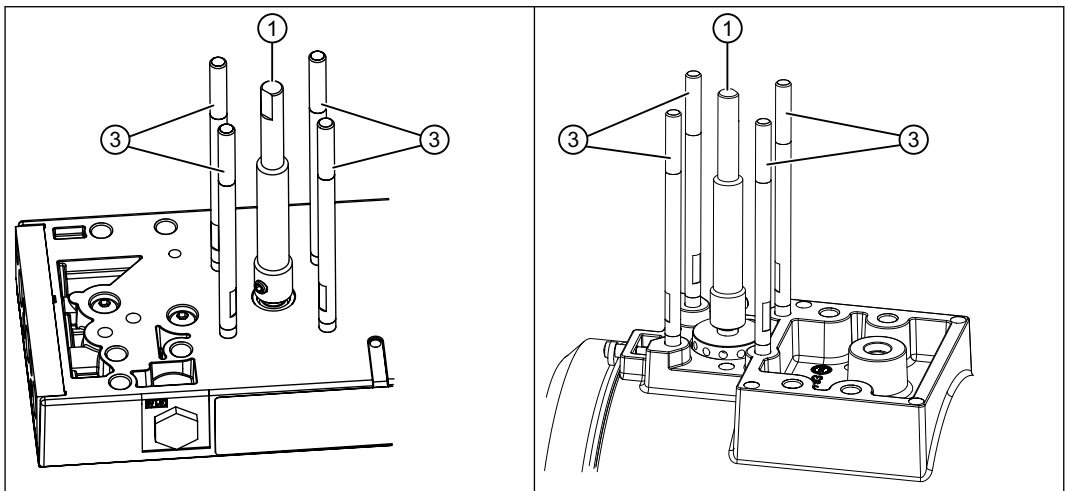
A. 安装延伸轴和气动放大器

使用单作用定位器的示例。右图显示的是隔爆外壳中的设备。

1. 将延伸轴 ① 插入到定位器轴上。
2. 拧紧定位器轴平端的锁定螺钉 ②。

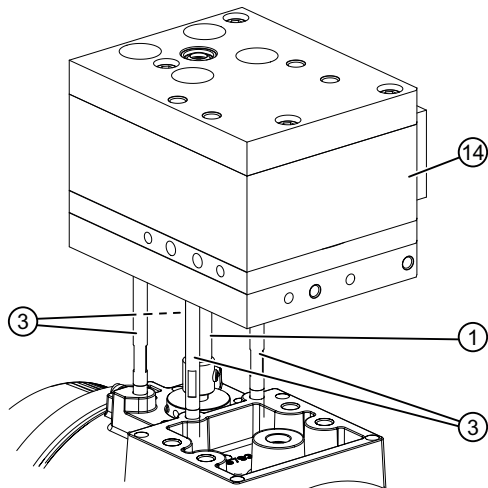


3. 检查延伸轴 ① 是否正确就位。
4. 将螺栓 ③ 的螺纹短端拧入定位器，直至到达限位挡块处。

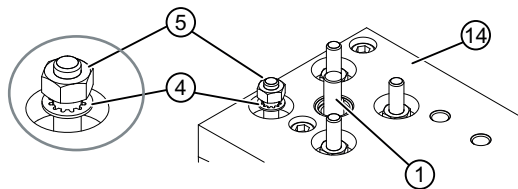


5. 使用开口扳手轻轻拧紧螺栓 ③。

6. 通过螺栓 ③ 插入气动放大器 ⑭。



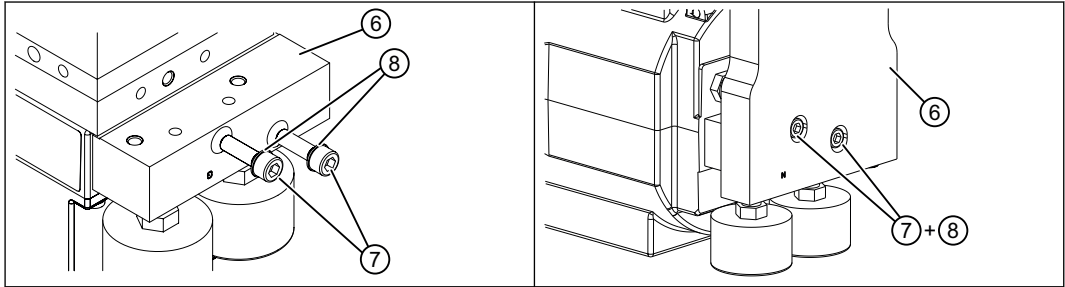
7. 用锁紧垫圈 ④ 和螺母 ⑤ 固定气动放大器 ⑭。拧紧后，确保轴 ① 能轻松转动。



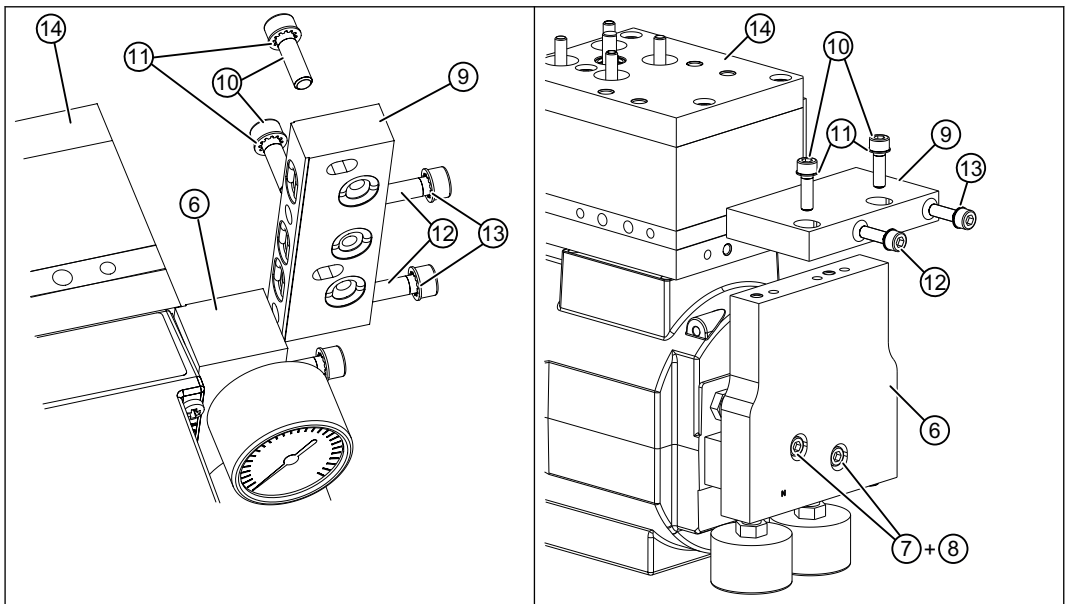
E.2 安装气动放大器

B. 安装压力计和连接模块

1. 检查O形环是否在压力计模块中。单作用版本中有两个O形环。双作用版本中有三个O形环。
2. 用螺钉 ⑦ 和锁紧垫圈 ⑧ 固定压力计模块 ⑥。确定螺钉位置，**请勿**将其拧紧。

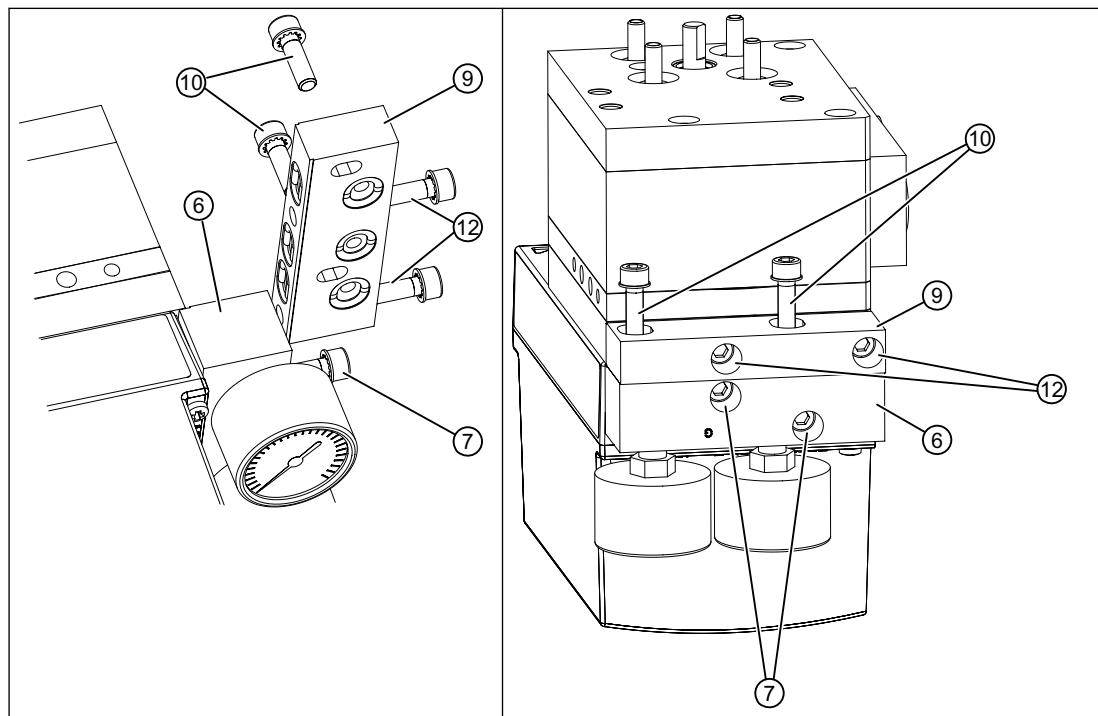


3. 用螺钉 ⑩、⑫ 和锁紧垫圈 ⑪、⑬ 固定连接模块 ⑨。确定螺钉位置，**请勿**将其拧紧。



C. 拧紧螺钉

按以下顺序拧紧螺钉。




1. 螺钉 ⑦，用于将压力计模块 ⑥ 固定到定位器上
2. 螺钉 ⑫，用于将连接模块 ⑨ 固定到气动放大器上
3. 螺钉 ⑩，用于将压力计模块 ⑨ 固定到压力计模块 ⑥ 上
4. 如下所述将定位器安装到执行机构上：
 - 安装到直行程执行机构 (页 41)
 - 安装到角行程执行机构 (页 47)
5. 使用气动放大器上的现有接口。

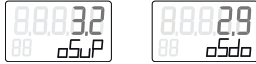
E.3 气动放大器调试

要求

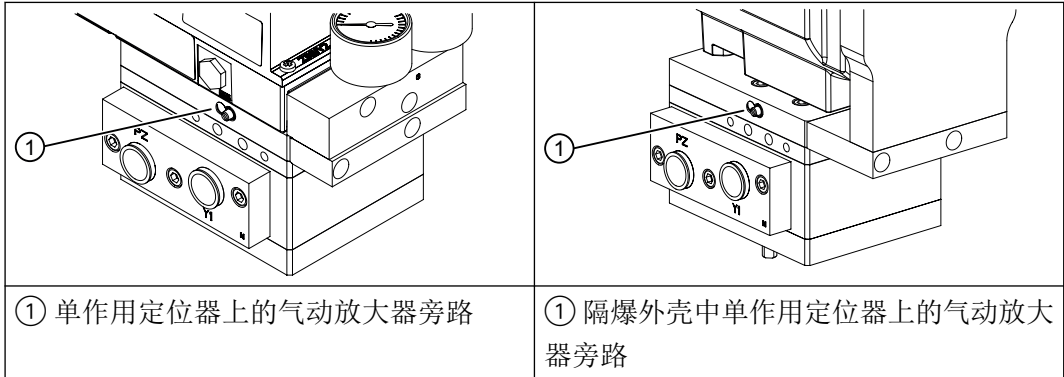
1. 使用气动放大器操作定位器。
2. “51.PNEUM”气动类型 (页 164) 参数已设置为“booSt”。

气动放大器调试步骤

1. 检查定位器上的限流器是否完全打开。新定位器的限流器在出厂时设置为打开。设备组件(页 30)部分中的图给出了限流器的位置。
2. 将“34.DEBA”闭环控制器的死区(页 154)设置为过程允许的最大值。最大值通常是 0.5。
3. 按调试(页 107)中所述开始自动初始化过程。
4. 在 RUN 3 时, 停止初始化 5 秒钟。在这 5 秒期间, 使用  按钮启动气动放大器设置功能。启动可连续确定超越量的循环。值“oSUP”和“oSdo”在屏幕中交替显示。“oSUP”和“oSdo”以总行程的百分比 (%) 形式来代表这些值。





5. 在自动初始化期间, 使用气动放大器上的调节螺钉调节气动放大器旁路。单作用执行机构上有一个调节螺钉; 双作用执行机构上有两个调节螺钉。



如果屏幕上显示“oCAY”, 则超越量小于 3%。



6. 按  或  按钮。定位器从确定行程时间开始重新运行一次初始化步骤 RUN 3。下图示意性地显示了气动放大器的 RUN 3 顺序。
7. 当初始化完成时, 屏幕上显示“FINISH”。

如果显示屏上的过程值不能保持稳定或者一个设定值无法获得相应的稳定数值, 则有必要进一步优化控制器数据。“控制器数据优化(页 103)”部分对此进行了说明。

参见

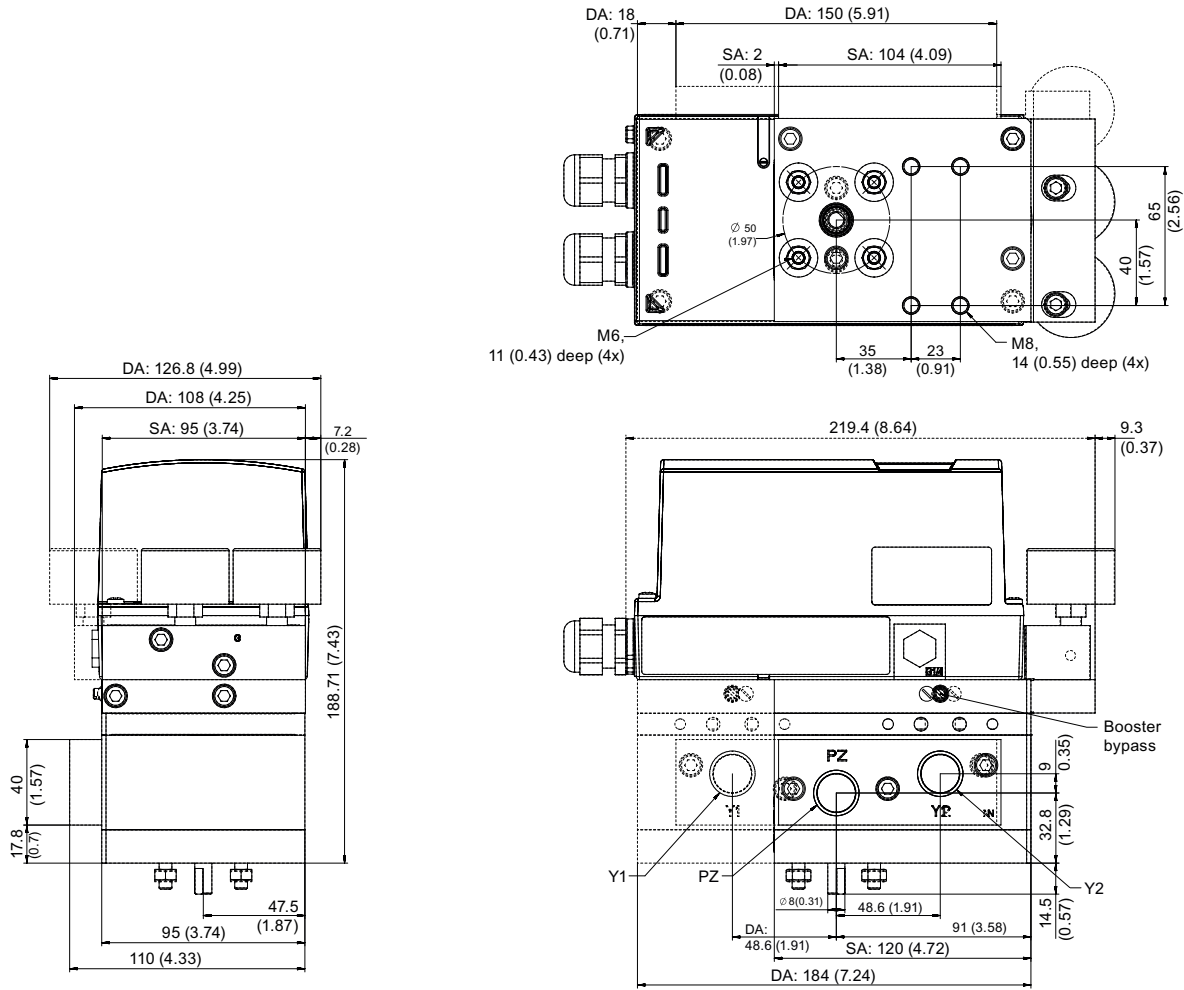
自动初始化的顺序(页 110)

E.4 RUN 3: 确定并显示行程时间 (泄漏测试)

	确定行程时间，并以“down”(dxx.x) 和“up”(Uxx.x) 显示。 使用以下按键停止操作：▽	
	PNEUM	
	Std / FIP	使用以下按键开始泄漏测量：△
	booSt	显示过冲 down (3.2 oSuP), up (2.9 oSdo)△
可能的消息		
显示屏	含义	措施
Std / FIP  	执行机构未移动。 行程时间无法更改。	使用以下按键确认消息：☒ 使用限流器螺钉更改行程时间。 使用以下按键继续操作：▽ △
booSt  	确定过冲。	使用气动放大器上的调节螺钉调节气动放大器旁路，直到显示屏显示以下信息：  使用以下按键继续操作：▽ △

E.5 气动放大器尺寸图

E.5.1 对于非隔爆外壳中的定位器

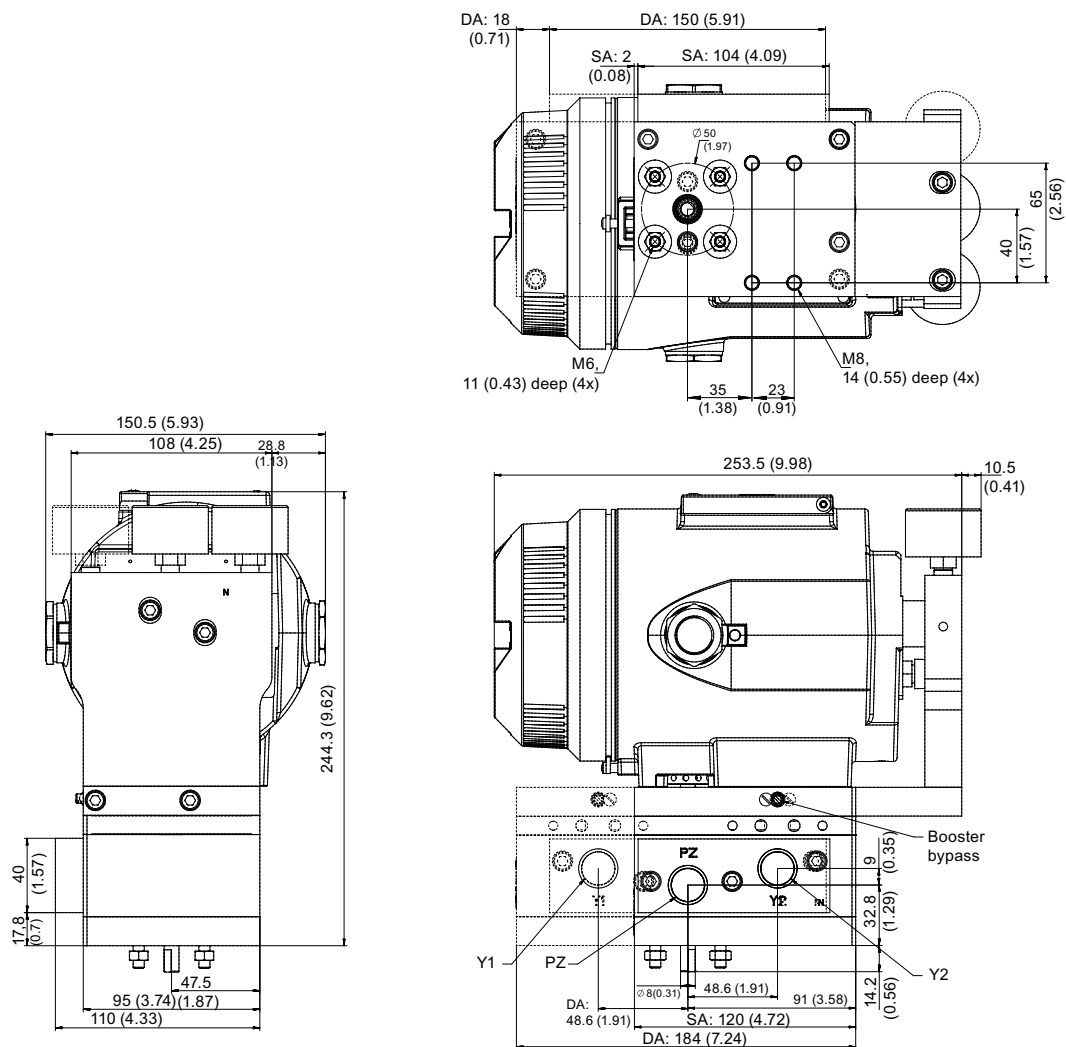


SA 单作用

DA 双作用

图 E-1 安装在定位器上的气动放大器的尺寸图，单位为 mm（英寸）

E.5.2 对于隔爆外壳中的定位器



SA 单作用

DA 双作用

图 E-2 安装在隔爆外壳中的定位器上的气动放大器的尺寸图，单位为 mm（英寸）

E.6 气动放大器的技术规范

气动放大器

气动放大器重量，单作用

- 适用于 6DR5.10 和 6DR5.13 的气动放大器套件 2.9 kg (6.5 lb)
- 适用于 6DR5.15 的气动放大器套件 3.3 kg (7.3 lb)

具有远程控制电子元件的定位器

F.1 远程控制电子元件简介

在某些情况下，建议将定位器与控制电路板分开使用。分离定位器的控制电路板的选项可用于此目的。定位器与控制电路板位于不同的位置。由于所有高度集成的电路板都位于防辐射区域，因此可通过定位器的这种远程控制电路板对处于辐射污染环境的阀门进行控制。高度集成的电子元件是存储器块和微处理器块等。

对于上述部署，需要以下两个组件：

- 组件 1：由 19 英寸控制单元形式的基本电路板组成。19 英寸控制单元安装在控制柜中。提供的型号如下：
 - 19 英寸控制单元，4 到 20 mA，带 2 线制连接，订货号 A5E00151560
- 组件 2：由不带控制电路板的定位器组成。具有控制电路板的定位器安装在阀门上。
 - 不带控制电路板但带 Position Transmitter 和气动装置的定位器，安装在阀门上，订货号 6DR5910-ONG00-0AA0
 - 无基本电子元件的定位器 6DR5910 (页 342)

组件 1 和 2 通过电气互连。组件在下文予以说明。

F.2 19 英寸控制单元

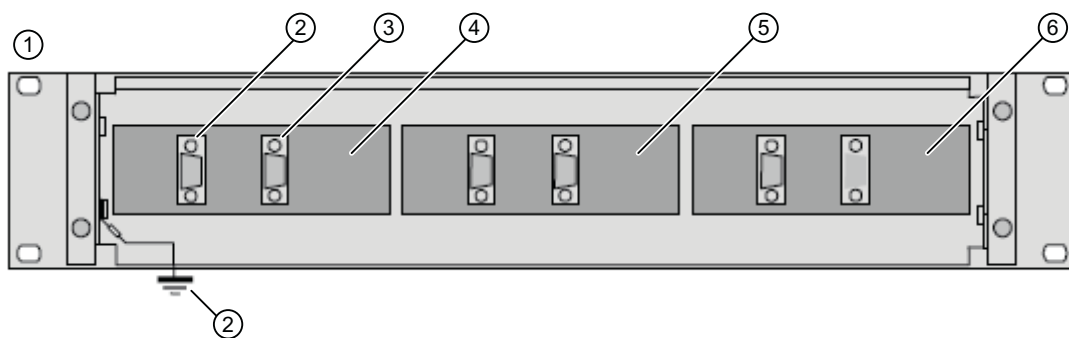
F.2.1 4 至 20 mA 19 英寸控制单元的说明

说明

该组件是 19 英寸控制单元（4 至 20 mA 型号）形式的基本电路板。只能与定位器组件 6DR5910 共同进行调试。19 英寸控制单元具有三个通道，最多可控制三个阀门。

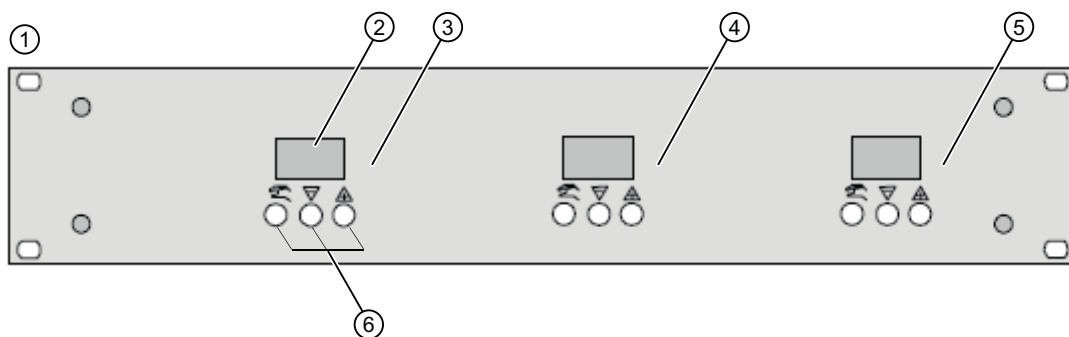
控制电路板以 4 至 20 mA 电流的形式提供阀门的当前位置，该电流与位置反馈向对应。

F.2 19 英寸控制单元



- ① 4 至 20 mA 19 英寸控制单元
- ② Sub-D 15 针插座连接器（用于连接阀门的电缆）
- ③ Sub-D 9 针公头连接器（用于连接控制系统的电缆）
- ④ 通道 3
- ⑤ 通道 2
- ⑥ 通道 1

图 F-1 4 至 20 mA 19 英寸控制单元的设备视图（后视图）



- ① 4 至 20 mA 19 英寸控制单元
- ② 显示屏
- ③ 通道 1
- ④ 通道 2
- ⑤ 通道 3
- ⑥ 输入键

图 F-2 4 至 20 mA 19 英寸控制单元的设备视图（正视图）

F.2.2 连接 4 至 20 mA 19 英寸控制单元

F.2.2.1 4 至 20 mA 19 英寸控制单元的接地机制

注意
干扰 为了耗散干扰脉冲，必须使用低电阻将定位器组件连接到等电位联结电缆（地电位）。 <ul style="list-style-type: none">• 根据下述接地概念，连接定位器 6DR5910。

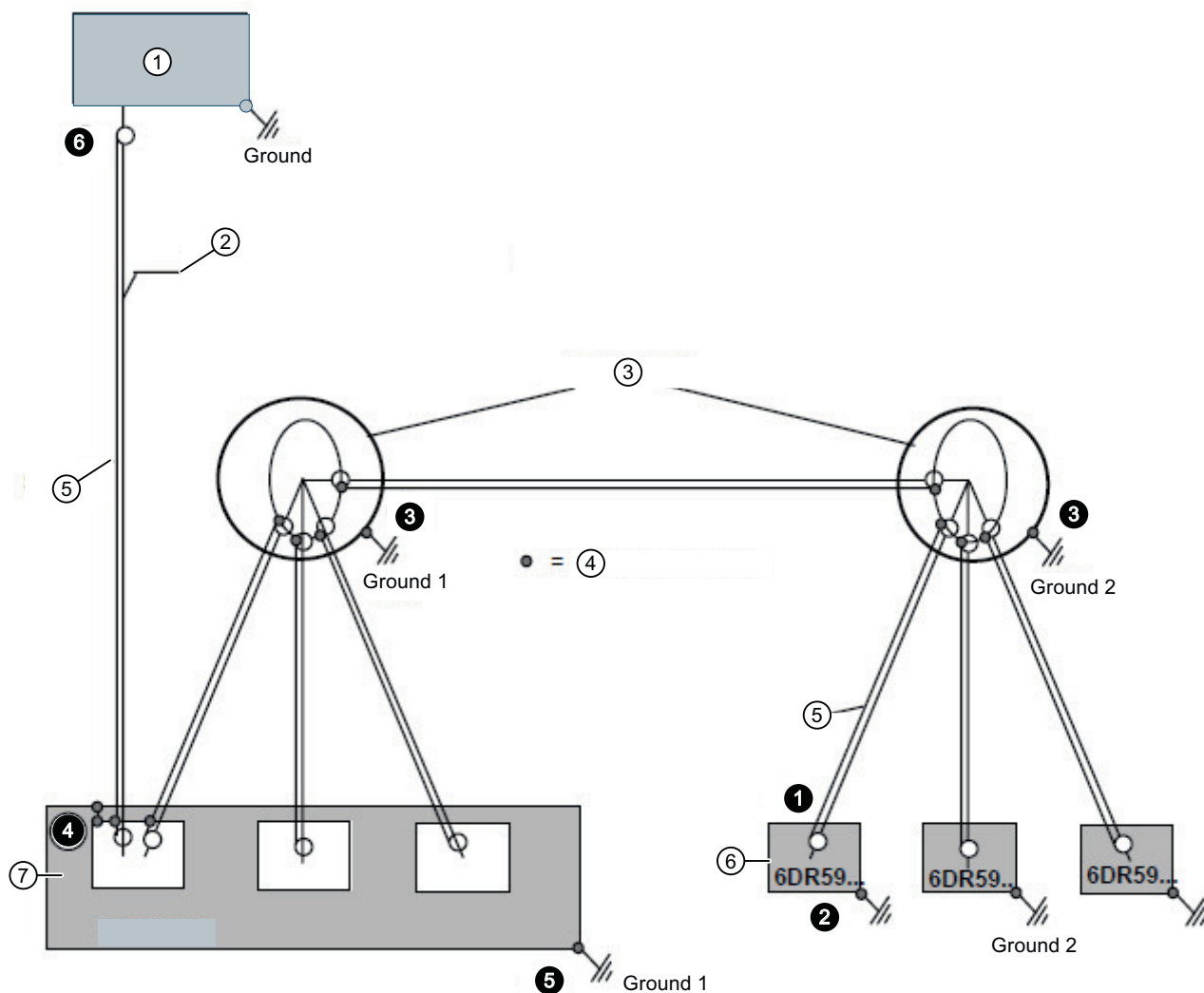
说明

电缆属性

为了避免干扰，19 英寸控制单元、定位器 6DR59.. 和现场分配器之间的电缆应具有以下信号对 (twisted pair):

- 放电 -/放电 +
 - 供电 -/供电 +
 - GND/POS
 - V_REF GND
-

F.2 19 英寸控制单元



- ① 控制系统
- ② 连接控制系统的 3 x 1 电缆
- ③ 现场分配器
- ④ 连接点
- ⑤ 屏蔽电缆
- ⑥ 定位器 6DR5910
- ⑦ 19 英寸控制单元

接地

图 F-3 4 至 20 mA 型号的 19 英寸控制单元的接地机制

各个连接点的注意事项:

- ❶ 电缆屏蔽层不连接到定位器 6DR5910。
- ❷ 定位器 6DR5910 通过机械组件连接到 Ground 2，请参见 安装/固定 (页 39)。基本安全说明 (页 77) 部分介绍了如何将外壳接地。
- ❸ 各个现场分配器已接地。现场分配器中的电缆屏蔽层不接地。电缆屏蔽层互连。

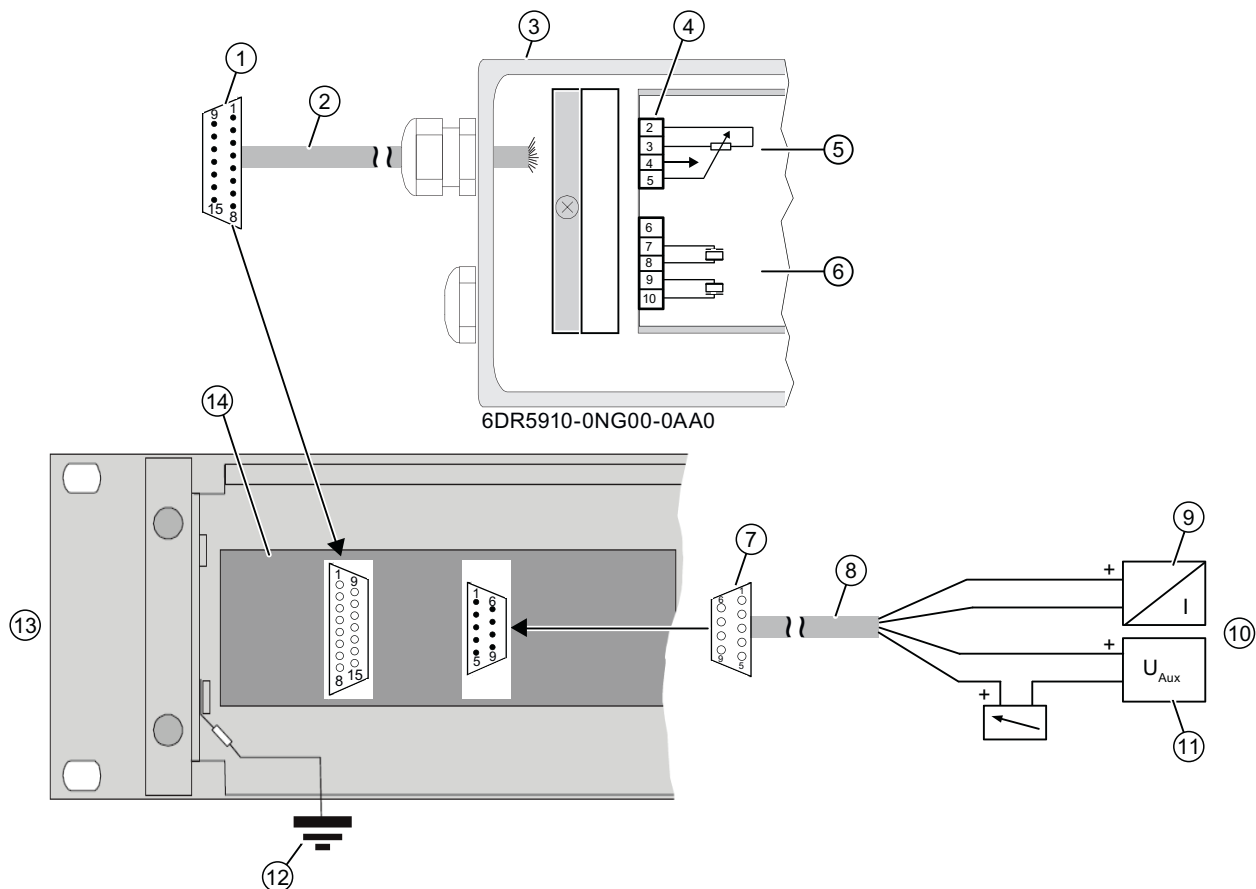
- ④ 19 英寸控制单元的电缆屏蔽层连接至现场分配器。
- ⑤ 19 英寸控制单元连接至 Ground 1。
- ⑥ 控制系统上的电缆屏蔽层不接地。

F.2.2.2 4 至 20 mA 19" 滑入式模块的电气连接

要求

已阅读连接 (页 77)和 4 至 20 mA 19 英寸控制单元的接地机制 (页 335)部分。

连接



- ① D-SUB 15 针公头连接器
- ② 连接定位器 6DR5910 的电缆
- ③ 定位器 6DR59..
- ④ 接线端子 (定位器)
- ⑤ 电位计的信号电缆
- ⑥ 气动块的信号电缆
- ⑦ D-SUB 9 针母头连接器
- ⑧ 连接控制系统的电缆
- ⑨ 信号源
- ⑩ 控制系统
- ⑪ 辅助电源 U_{Aux}
- ⑫ 地电位
- ⑬ 4 至 20 mA 19 英寸控制单元形式的基本电路板
- ⑭ 通道 1 (共 3 个通道)

图 F-4 将基本电路板连接到电源

操作步骤

请遵守基本安全说明 (页 77) 部分中的连接安全说明。

1. 将电缆 ② 的绝缘层剥去约 5 mm。
2. 打开定位器 6DR5910。拧下外壳保护盖的四个固定螺钉。

- 将准备好的电缆 ② 穿过定位器的电缆入口
- 拧紧电缆入口。
- 根据下表，将电缆 ② 的导线连接到接线端子 ④ 和 SUB-D 公头连接器 ①：

接线端子 ④/⑤	分配	分配 (公头连接器 ①)	接线端子 ④/⑥	分配	分配 (公头连接器 ①)
2	GND	7	6	未指定的	-
3	Vref	6	7	放电 +	2
4	Vcc	-	8	放电 -	1
5	Vpos	4	9	供电 +	15
			10	供电 -	14

- 使用 SUB-D 公头连接器 ① 将定位器 6DR5910 ③ 与 19 英寸控制单元 ⑬ 相连。
- 根据下表，将电缆 ⑧ 的导线连接到信号源 ⑨、电源 ⑪ 和 SUB-D 母头连接器 ⑦：

连接 ⑨ 的母头连接器 ⑦ 的分配		连接 ⑪ 的母头连接器 ⑦ 的分配	
1	信号源 +	6	-
2	信号源 -	7	-
3	-	8	U _{Aux+}
4	-	9	U _{Aux-}
5	-		

- 使用 SUB-D 母头连接器 ⑦ 将 19 英寸控制单元 ⑬ 与控制系统 ⑩ 相连。

F.2.3 4 至 20 mA 19 英寸控制单元的技术规范

有关定位器的有效技术规范，请参见“技术数据 (页 259)”部分。下文列出了 4 至 20 mA 19 英寸控制单元的技术规范。

额定条件	
防护等级	
• 正面	IP40, 符合 DIN EN 60529 标准
• 背面	IP20, 符合 DIN EN 60529 标准
安装位置	
任意	
抗振动性	
• 谐振 (正弦波), 符合 DIN EN 60082-2-6/05.96 标准	3.5 mm (0.14"), 5 ... 8.4 Hz, 4 个周期/轴
	10 m/s ² (33 ft/s ²), 8.4 ... 500 Hz, 4 次循环/轴

F.2 19 英寸控制单元

额定条件

- 振荡（正弦），符合 DIN EN 60068-2-6/04.96 标准 KWU DD 7080.9/93
KTA 3503（11.86 及以上）
- 冲击（半正弦波），符合
DIN EN 60068-2-27/02.2010 标准 150 m/s² (492 ft/s²), 11 ms, 6 次冲击/轴

结构

- | | |
|--------------|---------------------------------|
| 重量 | 约 1.8 kg |
| 材料主体 | 19 英寸控制单元, 2 U, 铝制 |
| 通道数量（基本电路板）: | 3 |
| 气候等级 | 符合 IEC/EN 60721-3 |
| • 存储 | -25°C 到 80°C, 25°C 时湿度 75%, 无冷凝 |
| • 运输 | -25°C 到 80°C, 25°C 时湿度 75%, 无冷凝 |
| • 操作 | 0°C 到 50°C, 25°C 时湿度 75%, 无冷凝 |

电气数据

- | | |
|------|----------------------------------|
| 电气连接 | 9 针 Sub-D 插头
15 针 Sub-D 母头连接器 |
|------|----------------------------------|

输入电流 I_w

- | | |
|----------|---------------|
| • 额定信号范围 | 4 到 20 mA |
| • 最小驱动电流 | ≥ 3.6 mA |

2 线制连接

- | | |
|---------------------------------|-------------------------|
| • 最小驱动电流 | ≥ 3.6 mA |
| • 所需负载电压 U_b （对应于 20 mA 时的电阻） | 6.4 V (= 320 Ω) |
| • 静态损坏极限 | ± 40 mA |

有关控制器单元的技术规范, 请参见“控制器 (页 263)”。

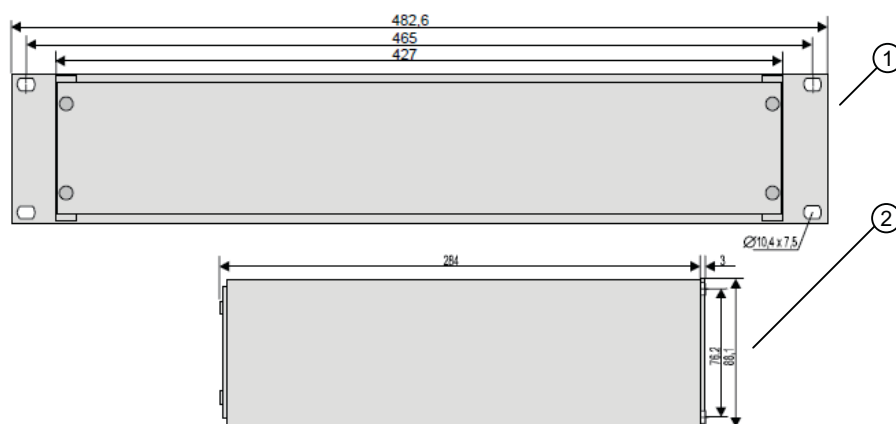
有关 Analog Output Module (AOM) 的技术规范, 请参见“模拟量输出模块 (AOM) 6DR4004-6J1-8J (页 274)”。

电缆数据（最低要求）

- | | |
|----------|------------------|
| 电缆长度 | ≤ 130 m |
| 导线电容（导线） | ≤ 150 nF/km |

电缆数据（最低要求）	
导线电容（屏蔽层）	$\leq 200 \text{ nF/km}$
电感	$\leq 1 \text{ mH/km}$
铜电阻	$\leq 100 \text{ } \Omega/\text{km}$
绝缘电导	$\geq 0.5 \times 10^7 \text{ S/km}$
环境温度	$-30 \dots +80 \text{ } ^\circ\text{C}$
极数	
• 连接控制系统的电缆（最少/最多）	4 或 9
• 连接定位器 6DR5910 的电缆	8 或 15
连接	
• 连接控制系统的电缆（最少/最多）	9 针 Sub-D 母头连接器
• 连接定位器 6DR5910 的电缆	15 针 Sub-D 公头连接器

F.2.4 4 至 20 mA 19 英寸控制单元尺寸图



① 后视图

② 侧视图

图 F-5 4 至 20 mA 19 英寸控制单元尺寸，单位 mm

没有基本电路板的定位器 6DR5910 的尺寸对应于定位器 6DR5..0 的尺寸。有关这些尺寸的信息，请参见“非隔爆外壳中的定位器(页 281)”部分。

F.2.5 远程控制电子元件的供货范围

说明	订货号
4 至 20 mA 19 英寸控制单元，铝制，3 通道，非 Ex	A5E00151560
SIPART PS2，无电路板，单作用，聚碳酸酯外壳，非 Ex	6DR5910-...

F.3 无基本电子元件的定位器 6DR5910

该组件是一个无基本电子元件的定位器 (6DR5910)。只能与 19" 滑入式模块形式的基本电子元件组件共同进行调试。不具有基本电子元件的定位器可用于聚碳酸酯外壳的单操作类型中。

下文介绍如何安装、连接和调试不具有基本电子元件的定位器。

安装/固定

安装无电路板的定位器的操作步骤与将定位器安装在非隔爆外壳中的操作一致。按照“安装/固定 (页 39)”部分中的说明操作。

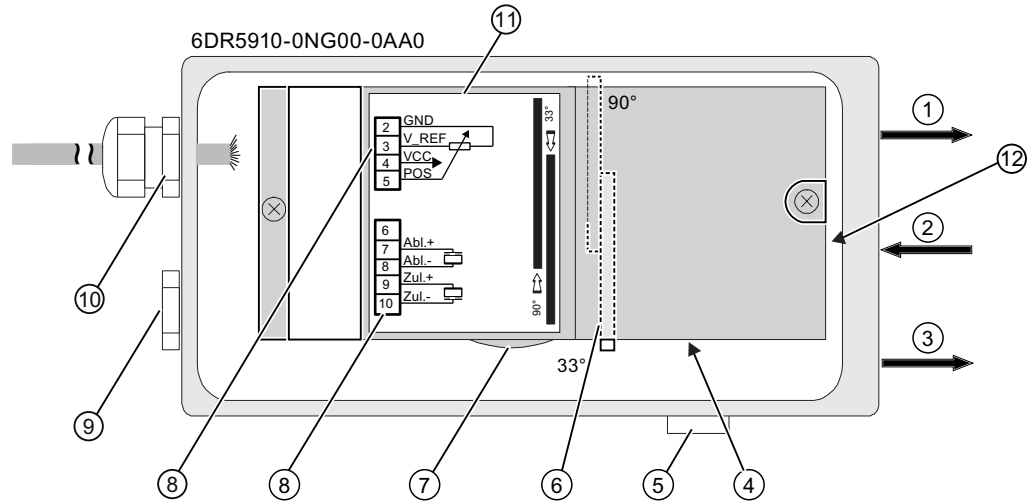
连接

按照“无基本电子元件的定位器 6DR5910 (页 342)”部分所述步骤连接定位器。还请遵守“基本安全说明 (页 77)”中有关连接的步骤。

调试

按照“调试 (页 107)”部分所述步骤调试定位器。

定位器 6DR5910 的设备视图



- | | |
|----------------------------|-------------|
| ① 输出：驱动压力 Y1 | ⑦ 摩擦离合器调节轮 |
| ② 输入：供应压力 PZ | ⑧ 接线端子（定位器） |
| ③ 输出：驱动压力 Y2（不适用于 6DR59..） | ⑨ 密封堵 |
| ④ 节流阀 Y1 | ⑩ 电缆压盖 |
| ⑤ 带有消声装置的排气口 | ⑪ 模块盖板上的接线图 |
| ⑥ 传动比选择器 | ⑫ 吹扫空气选择器 |

缩写词

G.1 定位器的缩写词

缩写词	完整形式	含义
A/D	模数转换器 (Analog-to-digital converter)	-
AC	Alternating current	交流 (Alternating current)
AI	Analog Input	-
AMS	资产管理解决方案 (Asset Management Solutions)	Emerson Process 推出的与 SIMATIC PDM 兼容的通信软件
AO	Analog Output	-
AUT	自动 (Automatic)	操作模式
ATEX	Atmosphère explosible	欧盟针对防爆保护的产品和操作指令。
CENELEC	Comité Européen de Normalisation Electrotechnique	标准组织，负责欧洲电气工程领域标准化。
CPU	Central Processing Unit	主处理器
CSA	Canadian Standard Association	加拿大标准组织
DC	Direct current	直流 (Direct current)
DI	Digital Input	-
DIN	德国工业标准 (Deutsche Industrie Norm)	-
DO	Digital Output	-
DTM	Device Type Manager	-
EDD	Electronic Device Description	-
Ex	防爆保护 (Explosion protection)	-
EMC	电磁兼容性 (Electromagnetic compatibility)	-
FDT	Field Device Tool	-
FF	FOUNDATION Fieldbus	现场总线基金会的现场总线
FM	Factory Mutual	美国检测机构/保险公司

G.1 定位器的缩写词

缩写词	完整形式	含义
FW	Firmware	设备特定的软件
GSD	设备主站数据 (Device master data)	-
HART®	Highway Addressable Remote Transducer	用于开发工业现场总线的通信系统。
IEC	International Electrotechnical Commission	电气工程和电子标准的国际标准组织。
IP	International Protection Ingress Protection	国际防护类型（依据 DIN 的完整形式） 渗透保护（US 所用的完整形式）
ISO	International Organization for Standardization	
LC	Liquid Crystal	液晶 (Liquid crystal)
MAN	手动 (Manual)	操作模式
NAMUR	化工行业测量和控制技术的标准工作组 (Standards working group for measurement and control technology in the chemicals industry)	过程控制技术用户协会
μC	微型控制器 (Microcontroller)	单片机系统
NCS	Non-Contacting Sensor	用于非接触式位置检测的传感器
NEMA	National Electrical Manufacturers Association	美国标准协会 美国国家电气制造商协会
NPT	National Pipe Thread Taper	自密封螺纹的管螺纹（依据 ANSI B.1.20.1）
OPOS interface®	Open Positioner Interface	连接定位器和气动直行程或角行程执行机构的标准接口
PA	过程自动化 (Process Automation)	过程自动化
PDM	过程设备管理器 (Process Device Manager)	Siemens 通信软件/工程组态工具
PROFIBUS	过程现场总线 (Process Field Bus)	现场总线
RSS 订阅	丰富的网站摘要	定期显示订阅网站的更改。

缩写词	完整形式	含义
VDE	德国电气电子和信息技术协会 (Verband der Elektrotechnik, Elektronik und Informationstechnik e.V.)	工业和专家协会
VDI	德国工程师协会 (Verein Deutscher Ingenieure e.V.)	技术/科学协会

G.2 功能安全的缩写

缩写	全称	含义
FIT	发生故障的时间 (Failure in Time)	发生故障的频率 10 ⁹ 个小时内发生故障的次数
HFT	硬件故障容差 (Hardware Fault Tolerance)	硬件故障容差： 出现故障或存在偏差时，功能单元继续执行所需功能的能力。
MooN	“N 条中的 M 条” 表决 (“M out of N” voting)	安全仪表系统在所用冗余和选择步骤方面的分类和描述。 安全仪表系统或其中的一部分由“N”条独立通道构成。这些通道彼此相连的方式需确保“M”条通道在每种情况下均足以使设备执行安全仪表功能。 例如： 压力测量：1oo2 结构。如果两个压力传感器其中之一达到指定的压力限值，则安全仪表系统确定已超出此限值。在 1oo1 结构中，仅有一个压力传感器。
MTBF	故障平均间隔时间 (Mean Time Between Failures)	两次故障之间的平均间隔时间
MTTR	平均恢复时间 (Mean Time To Restoration)	设备或系统发生故障与功能恢复之间的的平均时间
PF _D	要求的危险故障概率 (Probability of Dangerous Failure on Demand)	要求的安全功能的危险故障概率
PF _{AVG}	要求的危险故障平均概率 (Average Probability of Dangerous Failure on Demand)	要求的安全功能的危险故障平均概率

G.2 功能安全的缩写

缩写	全称	含义
SFF	安全失效分数 (Safe Failure Fraction)	安全失效的比例： 不会出现使安全仪表系统处于危险或禁止功能状态的失效比例。
SIL	安全完整性等级 (Safety Integrity Level)	国际标准 IEC 61508 定义了四个独立的安全完整性等级 (SIL 1 到 SIL 4)。每个等级对应于安全功能故障的相应概率范围。安全仪表系统的安全完整性等级越高，不执行所需安全功能的概率就越低。
SIS	安全仪表系统 (Safety Instrumented System)	安全仪表系统 (SIS) 执行实现或维持系统中的安全状态所需的安全功能，由传感器、逻辑单元/控制系统和最终控制元素组成。

词汇表

0 区

设备正常运行期间经常、定期或长时间出现潜在爆炸性环境的区域。

1 区

设备正常运行期间偶尔产生潜在爆炸性环境的区域。

2 区

设备正常运行期间通常从不产生或只暂时出现潜在爆炸性环境的区域。

20 区

20 区是空气中长时间持续存在或经常出现可燃粉尘团形式的潜在爆炸性环境的区域。

21 区

21 区是正常工作期间空气中偶然会形成可燃粉尘团形式的潜在爆炸性环境的区域。

22 区

22 区是正常工作期间空气中不会形成或仅在短时间内存在可燃粉尘团形式的潜在爆炸性气体环境的区域。

ATEX

ATEX 是法语词“*Atmosphère explosible*”（潜在爆炸性环境）的缩写。ATEX 指欧盟在防爆领域的两条指令：ATEX 产品指令 2014/34/EU 和 ATEX 操作指令 1999/92/EC。

EEPROM

EEPROM（电可擦除可编程只读存储器；德语字面意思：*elektrisch löschbarer, programmierbarer Nur-Lese-Speicher*）是一种非易失性电子存储器。在各个数据字节长期变化并且需要以一种防止因电源故障而丢失的方式保存时，通常需要使用 EEPROM（例如组态数据或运行小时计数器）。

Ex d

“隔爆外壳”保护类型。当具有潜在爆炸危险的混合物进入资源外壳且外壳中存在点火源时，必须防止外壳内部的爆炸传递到周围空间。

- d: 隔爆外壳

Ex ia/Ex ib/Ex ic

如果具有潜在爆炸危险的混合物进入资源外壳，不应引起燃烧。隔离能量与升高的温度。

Ex n

带能量限制、无火花触点和触点上能量受到限制的电路的设备。

Ex t

带有“t”外壳的粉尘点火保护。粉尘点火保护，电子设备外壳防止粉尘入侵并提供限制表面温度的措施。

GSD 文件

描述 PROFIBUS DP 从站或 PROFINET IO 设备属性的文件。

GSD 是 PROFIBUS 设备的数据库文件。设备制造商提供包含设备属性描述的相应 GSD 文件。可以使用工程工具读取文件中的信息。

HART

HART (Highway Addressable Remote Transducer, 高速可寻址远程传感器) 是一种广泛使用的标准化通信系统，用于安装工业现场总线。这种通信系统使用通用数据总线实现了多个参与者 (现场设备) 的数字通信。HART 采用广泛使用的 4/20 mA 标准来传输模拟传感器信号。可直接使用旧系统的现有电缆，并且可同时运行两个系统。HART 可在 OSI 模型中指定多个协议级别。HART 实现了现场设备和较高级控制系统之间过程信息和诊断信息以及控制信号的传输。标准化参数设置可用于所有 HART 设备独立于制造商的操作。

HART 通信

HART 设备使用 4 到 20 mA 线路进行数据交换，并使用 HART 协议相互通信。即使在危险环境中，该过程也可实现双向数据交换。利用 HART 通信，可将 FSK 调制解调器的数字数据调制为模拟的 4 到 20 mA 信号。因此，可以传输测量和/或设备数据等更多信息且不会对模拟信号产生影响。所需的 FSK 调制解调器安装于现场设备或 HART 通信器上。如果是操作

员站，则通过串行接口进行外部连接。在现场设备和 HMI 设备之间使用点对点连接。在这种情况下，一台 HART HMI 设备恰好连接一台 HART 现场设备。不过，可使用多路选择器集成更多设备。

HART 通信器

当使用 HART 通信器进行参数分配时，直接与 2 线制电缆建立连接。对于通过笔记本电脑或 PC 进行的参数分配，则需在中间连接 HART 调制解调器。

IP 代码

根据 DIN 所述，缩写 IP 代表国际防护。在英语国家，IP 代表侵入防护。

NAMUR

化学工业测量和控制的标准化协会。NAMUR 是一个过程控制技术用户协会。成员主要为来自德语国家的公司。该协会 1949 年成立于勒沃库森。

NEMA

美国国家电气制造商协会。NEMA 是美国的一个标准化机构。NEMA 成立于 1926 年，由美国电力俱乐部和美国电气供应制造商联盟合并而成。

SIMATIC 软件

过程自动化程序（如 PCS 7、WinCC、WinAC、PDM、STEP 7）。

保护等级

- ia: 保护等级。电子设备无故障运行，但存在两个可数错误。
- ib: 保护等级。电子设备无故障运行，但存在一个可数错误。
- ic: 保护等级。电子设备无故障运行时不能引起点燃。

参数分配

根据执行机构或其它要求，对具体的参数设置进行专门更改以调整定位器。参数分配在定位器调试完成之后进行。

初始化

设置最重要的基本参数。调试定位器的必需步骤。

传感器

将机械变量或其它非电变量转换为电信号的转换器。

导管系统

用于美国市场的管道系统，其电线和充气管线均带有外壳保护。

电磁兼容性

根据 EMC 法令的定义：EMC 是设备在电磁环境中正常运行的而不会使其发射的电磁信号干扰该环境下其它设备的能力。

防护等级

设备的防护等级用于指示防护范围。防护范围包括与带电部件或旋转部件接触时的人员安全以及防止水、异物和灰尘侵入电气资源。电气设备的防护等级由两个字母和两个数字组成的缩写表示（例如 IP55）。防护等级采用 IP 代码编码。防护等级按照 DIN EN 60529 标准化。

辅助电压

辅助电压是除标准电源外一些电路所需的电力供应或参考电压。例如，辅助电压特别稳定，具有特殊级别或极性和/或对于开关组件的正常工作非常重要的其它属性。辅助电压可配合四线制系统等系统使用。

工厂互保研究中心

美国的工业财产保险公司和认证机构。FM Global 是世界最大的工业保险公司之一，专注于以技术手段为基础的财产保险领域。它提供产品研究、测试和认证等方面的服务。

固件

固件 (FW) 是嵌入在电子设备芯片中的软件，不同于在硬盘、CD-ROM 或其它介质中保存的软件。现在，固件大多存储在闪存或 EEPROM 中。固件是硬件中的软件，因此也是软件和硬件之间的媒介。固件通常与特定的产品型号有关。即，某设备的固件无法在其它型号的设备上运行，并且由制造公司交付。没有固件时，相应设备无法运行。固件主要包含一些控制设备的基本功能以及输入和输出例程。

过程设备管理器

PDM 是用于组态、参数分配、网络组态和现场设备的调试与维护的 Siemens 软件包。它是 SIMATIC STEP 7 的一部分，用于组态和诊断。

减量

来自拉丁语单词 *decrementare*，减少的意思。减量是逐渐减少变量时定义的变化量。在 IT 术语中，指数值逐步减少。参见增量。

控制装置

由执行机构、控制阀和定位器组成的阀。

类型 4X

符合 UL 50E。此标准包含与外壳（用于室内和室外）的设计和性能相关的其它要求。

模拟

一种通过连续变化的可测量物理量（例如，电流或电压）表示数据的信号类型。与之相对的是“数字”。常用使用 4 到 20 mA 之间的电流来传输模拟信号。

模数转换器

模数转换器是模拟环境与数字计算机之间的接口。只有使用该元件后，计算机才能用于测量和控制任务。

模数转换器将模拟输入信号转换为数字信号。模拟测量数据即被转换为数字信息。与之对应，数模转换器可将数字信息转换为模拟信号。

频移键控法

英语：Frequency shift keying (FSK)

频移键控法是一种简单的调制方法，使用两种不同的频率表示数字值 0 和 1。

潜在爆炸性环境

空气、易燃气体、绒毛、纤维或灰尘的混合。

设备类别 1

必须具有类别 1 设备，这样才能保证极高的安全等级。即使是极少发生的故障，此类别中的设备也必须保证极高的安全等级。即使设备中出现两个故障，也不应导致点燃。此类别中的设备适合在 0 区或 20 区中使用。

设备类别 2

必须具有类别 2 设备，这样才能保证较高的安全等级。此类别的设备必须在频繁出现的故障或常见故障（如设备故障）情况下保证所需的安全等级并远离点火源。此类别中的设备适合在 1 区或 21 区中使用。

设备类别 3

必须具有类别 3 设备，这样才能保证正常的安全等级。此类别的设备必须在频繁出现的故障或常见故障（如设备故障）情况下保证所需的安全等级并远离点火源。此类别中的设备适合在 2 区或 22 区中使用。

室

机器或设备中大部分封闭或完全封闭的空腔。

数字

以字符或数字形式表示变量。使用预定义的阶段来模拟原始的变化模拟变量的功能性过程。预定义的值将分配给这些阶段。与之相对的是“模拟”。

微型控制器

微型控制器（又称 μ Controller、 μ C、MCU）是单芯片计算机系统，它几乎将所有的组件，如主处理器、程序存储器、工作存储器和输入/输出接口都包括在单个芯片中。

协议

协议包含计算机之间交换数据时的数据格式、时间序列和错误处理相关信息。

协议是关于建立、监视和终止连接的约定。数据连接需要使用不同的协议。可以为参考模型的每一层分配不同的协议。传输协议用于参考模式中下面的四层，高级协议用于控制、提供数据和应用。

压电效应

一种物理现象的名称。晶体受到机械力挤压后，其特定表面间会产生电势。与之相对，对特定晶体表面施加电场也会引起晶体变形。

压力室

气动执行机构有单作用型和双作用型可供选择。在单作用型号中，只有一个可以加压和减压的压力室。形成的压力依靠弹簧保持。在双作用型号中，两个压力室相互影响。给一个压力室加压会降低另一个压力室的压力。

增量

来自拉丁语单词 *incrementare*，增加的意思。增量是逐渐增加变量时定义的变化量。在 IT 术语中，指数值逐步增加。参见减量。

执行机构

将电信号转换为机械变量或其它非电变量的转换器。

执行机构室

双作用型号的气动执行机构包括两个压力室，单作用型号的气动执行机构包括一个压力室和一个弹簧腔室。

资产管理解决方案 (AMS)

Emerson Process 提供的软件包。AMS 设备管理器类似于 PDM，是软件包最重要的一部分。

组态

请参见参数分配。

索引

A

Analog Input Module (AIM)

安装, 74

带状电缆图, 54

改型, 293

Analog Output Module (AOM)

位置, 55, 59

D

Digital I/O Module (DIO)

安装, 61

位置, 55, 58

E

EMC 滤波器模块

请参见“Analog Input Module (AIM)”, 74, 90

H

HART

调制解调器, 36

HART 变量, 199, 200

HART 模块, 35

I

I/O

技术规格, 263

iNCS

安装, 70

Inductive Limit Switches (ILS)

安装, 65

位置, 55, 58

Iy 模块, (请参见 “模拟量输出模块 (AOM)”)

M

Mechanic Limit Switches (MLS), 109

安装, 67

位置, 55, 58

N

NCS

安装, 51

NCS 传感器

连接到模拟量输入模块 (AIM), 300

NCS 模块

内部, 51

S

SIA 模块

请参见“Inductive Limit Switches (ILS)”, 64

请参见电感式限位开关 (ILS), 85

SIL 2, 203

Y

Y1, 205

安

安全位置, 94

安装

Digital I/O Module (DIO), 61

Mechanic Limit Switches (MLS), 67

模拟量输出模块, 62

安装控制台

尺寸, 50

安装套件

直行程执行机构, 41

按

按钮

位置, 30

版

版本

技术规格, 262

报

报警模块
请参见数字量 I/O 模块 (DIO), 84

变

变送器, 203

材

材料
技术规格, 262

操

操作
天然气, 109
操作模式, 32, 34

测

测试证书, 21

插

插槽引发器, (请参见电感式限位开关 (ILS))

产

产品名称, 28

齿

齿轮
可切换, 25
齿轮锁, 52

出

出厂设置
复位为 ~, 123, 128

初

初始化
取消, 132
中断, 128
自动, 110

处

处理, 216

传

传动比选择器, 52
位置, 30, 54, 59
传动销, 47, 123, 125

吹

吹扫空气选择器, 120
位置, 30

带

带状电缆
图片, 54, 58

担

担保, 19

单

单通道运行, 203

电

电感式限位开关 (ILS)
连接, 85
电缆压盖
技术规格, 262
位置, 30
电路板
图形, 31
位置, 30, 55, 59
电路框图, 34

电位计

位置, 54, 58

订

订货补充, 28

订货代码, 28

订货号

铭牌上, 28

定

定位器

更换, 132

动

动态变量, 199, 200

读

读取初始化参数, 132

阀

阀组, 120, (请参见“气动块”)

吹扫空气选择器, 120

法

法律和指令

拆卸, 21

合格人员, 21

放

放大器, (请参见气动放大器)

服

服务, 288

服务与支持的支持请求上

Internet, 288

改

改装

不当, 22

正确使用, 22

供

供气 PZ, 205

供应压力

位置, 30

合

合格人员, 23

机

机械限位开关模块

请参见“Mechanic Limit Switches (MLS)”, 67, 109

请参见“机械限位开关 (MLS)”, 67

技

技术支持, 288

个人联系人, 288

合作伙伴, 288

交

交付内容, 18

角

角行程执行机构

安装, 47

手动调试, 130

双作用, 26

自动调试, 128

自动调试 (流程图), 111

接

接线端子

选件模块, 30

接线图

位置, 30

节

节流阀
位置, 30

结

结构
技术规格, 261, 262, 263

紧

紧密关闭, 157

警

警告标签
位置, 54, 58

绝

绝缘盖板, 55, 70

客

客户支持, (请咨询技术支持)

控

控制系统, 203

快

快速关闭, 157

扩

扩展诊断, 165

冷

冷冻
排气出口, 41, 202

离

离线泄漏测试, 230

历

历史记录, 15

连

连接
NCS 传感器, 300
电感式限位开关 (ILS), 85
气动, 93, 120
压力传感器模块, 81

螺

螺纹接头
技术规格, 320

滤

滤筛
清洁~, 208

密

密封堵
位置, 30
密封塞
技术规格, 320

铭

铭牌
位置, 55, 59

模

模块盖板
位置, 54, 58
模块盖板上的接线图, 55
模拟量输出模块
安装, 62
模拟量输出模块 (AOM), 84

摩

摩擦离合器, 25
 设置, 119
 位置, 30, 55

母

母板, (请参见电路板)

目

目录
 目录表, 287

内

内部 NCS 模块
 安装, 51, 70
 调试, 122

拧

拧紧扭矩
 技术规格, (扭矩)

扭

扭矩, 262, 320

排

排气出口
 位置, 30
 排气量块, 318

气

气动放大器, 323
 气动块
 更换, 212
 请参见“气动块”, 54, 58
 位置, 54, 58
 气动连接, 120
 气动执行机构, 32

清

清洁, 208

驱

驱动压力
 图片, 92
 位置, 30, 94

热

热线, (请咨询支持请求)

设

设置, 204

手

手册, 287

数

数字量 I/O 模块 (DIO), 84, 90

死

死角功能, 155

特

特性
 安全性, 205
 特制螺钉
 位置, 55

天

天然气, 272
 操作, 109

调

调试
 取消, 132

手动, 125, 130
中断, 123
自动, 123, 128

退

退货程序, 216

外

外部位置检测系统
请参见“Position Transmitter”, 90

危

危险区
法律 and 指令, 21
危险区域
合格人员, 23

维

维护, 207

位

位置反馈模块
请参见“Analog Output Module (AOM)”, 55
请参见模拟量输出模块 (AOM), 59, 84

文

文档
版本, 15

五

五点控制器, 25, 33

系

系统压力, (请参见“供气”)

下

下载, 287

显

显示屏
位置, 30

消

消声装置
位置, 30

泄

泄漏测试
离线, 230

选

选件模块
安装, 55

压

压力传感器模块
连接, 81
压力计
安装, 317
技术规格, 263
压力计模块, 26
扭矩, 263
压缩空气, 39

印

印刷电路板, (请参见电路板)

在

在线诊断, 246

诊

诊断, 223
扩展, 165
在运行期间, 246

证

证书, 21, 287

支

支持, 288

支持请求, 288

直

直行程执行机构

单作用, 26

附加扩展, 25

气动连接, 集成式, 93

手动调试, 125

自动调试, 123

自动调试 (流程图), 111

重

重量

技术规格, 261

最

最终控制元件, 203

