

# Kullanım Kılavuzu

Sıvılarda sürekli seviye ölçümü için radar sensör

## VEGAPULS 61

Dört telli 4 ... 20 mA/HART



Document ID: 36500



**VEGA**

## **İçindekiler**

<b>1 Bu belge hakkında .....</b>	<b>4</b>
1.1 Fonksiyon.....	4
1.2 Hedef grup .....	4
1.3 Kullanılan semboller .....	4
<b>2 Kendi emniyetiniz için .....</b>	<b>5</b>
2.1 Yetkili personel .....	5
2.2 Amaca uygun kullanım .....	5
2.3 Yanlış kullanma uyarısı.....	5
2.4 Genel güvenlik uyarıları .....	5
2.5 AB'ye uyum .....	6
2.6 NAMUR tavsiyeleri .....	6
2.7 Avrupa için kablolu teknolojisi kapsamında ruhsat .....	6
2.8 Çevre ile ilgili uyarılar .....	6
<b>3 Ürün tanımı .....</b>	<b>8</b>
3.1 Yapısı.....	8
3.2 Çalışma şekli .....	9
3.3 Ambalaj, nakliye ve depolama .....	9
3.4 Aksesuarlar ve yedek parçalar .....	10
<b>4 Monte edilmesi.....</b>	<b>12</b>
4.1 Genel açıklamalar .....	12
4.2 Manşet veya adaptör flanş .....	12
4.3 Montaj hazırlıkları, montaj bileziği .....	13
4.4 Montaj talimatları .....	14
4.5 Ölçüm düzenleri - Borular .....	20
4.6 Ölçüm düzenleri - Debi.....	25
<b>5 Besleme gerilimine bağlanma .....</b>	<b>27</b>
5.1 Bağlantının hazırlanması .....	27
5.2 Bağla .....	28
5.3 İki hücreli gövdedenin bağlantı şeması.....	30
5.4 VEGADIS adaptörü ile iki hücreli gövde .....	31
5.5 Açma fazı .....	32
<b>6 Göstergе ve ayar modülü ile devreye alma .....</b>	<b>34</b>
6.1 Göstergе ve ayar modülünün kullanılması .....	34
6.2 Kumanda sistemi.....	35
6.3 Ölçüm değeri göstergesi - Dil seçimi .....	36
6.4 Parametreleme.....	37
6.5 Parametre bilgilerinin emniyete alınması .....	55
<b>7 PACTware ile devreye alma .....</b>	<b>56</b>
7.1 Bilgisayarın bağlayın.....	56
7.2 Parametreleme.....	57
7.3 Parametre bilgilerinin emniyete alınması .....	58
<b>8 Diğer sistemlerle devreye alma .....</b>	<b>59</b>
8.1 DD kontrol programları .....	59
8.2 Field Communicator 375, 475 .....	59
<b>9 Tanı, Ürün Yönetimi ve Servis .....</b>	<b>60</b>

9.1 Bakım .....	60
9.2 Ölçüm değeri ve sonuç belleği .....	60
9.3 Ürün Yönetimi Fonksiyonu .....	61
9.4 Arızaların giderilmesi .....	64
9.5 Elektronik modülü değiştirir .....	68
9.6 Yazılım güncelleme .....	68
9.7 Onarım durumunda izlenecek prosedür .....	69
<b>10 Sökme .....</b>	<b>70</b>
10.1 Sökme prosedürü .....	70
10.2 Bertaraf etmek .....	70
<b>11 Ek .....</b>	<b>71</b>
11.1 Teknik özellikler .....	71
11.2 Ebatlar .....	78
11.3 Sinai mülkiyet hakları .....	87
11.4 Marka .....	87

**Ex alanlar için güvenlik açıklamaları**

Ex uygulamalarda özel ex güvenlik açıklamalarına uyunuz. Bu açıklamalar, kullanım kılavuzunun ayrılmaz bir parçasıdır ve exproof ortam uygulama onayı her cihazın yanında bulunur.

Redaksiyon tarihi: 2018-11-23

## 1 Bu belge hakkında

### 1.1 Fonksiyon

Bu kullanım kılavuzu size cihazın montajı, bağlantısı ve devreye alımı için gereken bilgilerinin yanı sıra bakım, arıza giderme, parçaların yenisiyle değiştirilmesi ve kullanıcının güvenliği ile ilgili önemli bilgileri içerir. Bu nedenle devreye almadan önce bunları okuyun ve ürünün ayrılmaz bir parçası olarak herkesin erişebileceği şekilde cihazın yanında muhafaza edin.

### 1.2 Hedef grup

Bu kullanım kılavuzu eğitim görmüş uzman personel için hazırlanmıştır. Bu kılavuzunun içeriği uzman personelin erişimine açık olmalı ve uygulanmalıdır.

### 1.3 Kullanılan semboller



#### Belge No.

Bu kılavuzun baş sayfasındaki bu simbol belge numarasını verir. Belge numarasını [www.vega.com](http://www.vega.com) sayfasına girerek belgelerinizi indirmeyi başarabilirsiniz.



#### Bilgi, öneri, açıklama

Bu simbol yararlı ek bilgileri içerir.



**Dikkat:** Bu uyarıya uyulmaması, arıza ve fonksiyon hatası sonucunu doğurabilir.



**Uyarı:** Bu uyarıya uyulmaması, can kaybına ve/veya cihazda ağır hasarlara yol açabilir.



**Tehlike:** Bu uyarıya uyulmaması, ciddi yaralanmalara ve/veya cihazın tahrip olmasına yol açabilir.



#### Ex uygulamalar

Bu simbol, Ex uygulamalar için özel açıklamaları belirtmektedir.

- **Liste**

Öndeki nokta bir sıraya uyulması mecbur olmayan bir listeyi belirtmektedir.

- **Prosedürde izlenecek adım**

Bu ok, prosedürde izlenecek olan adımı gösterir.

- 1 **İşlem sırası**

Öndeki sayılar sırayla izlenecek işlem adımlarını göstermektedir.



#### Pilin imhası

Bu simge pilin ve akülerin imhasına ilişkin özel açıklamaları göstermektedir.

## 2 Kendi emniyetiniz için

### 2.1 Yetkili personel

Bu dokümantasyonda belirtilen tüm işlemler sadece eğitimi ve tesis işleticisi tarafından yetkilendirilmiş uzman personel tarafından yapılabilir.

Cihaz ile çalışan kişinin gerekli şahsi korunma donanımını giymesi zorunludur.

### 2.2 Amaca uygun kullanım

VEGAPULS 61 sürekli seviye ölçümü yapan bir sensördür.

Kullanım alanına ilişkin detaylı bilgiler için "*Ürün tanımı*" bölümune bakın.

Cihazın işletim güvenliği sadece kullanma kılavuzunda ve muhtemel tamamlayıcı kılavuzlarda belirtilen bilgilere ve amaca uygun kullanma halinde mümkündür.

### 2.3 Yanlış kullanma uyarısı

Amaca veya öngörülen şekle uygun olmayan kullanma halinde (örn. yanlış montaj veya ayar nedeniyle hazırlanın taşması) bu ürün, sistemin parçalarında hasarlar oluşması gibi kullanıma özgü tehlikelere yol açabilir. Bunun sonucunda nesneler, kişiler ve çevre zarar görebilir. Ayrıca bu durumdan dolayı cihazın güvenlik özellikleri yavaşlayabilir.

### 2.4 Genel güvenlik uyarıları

Cihaz, standart yönetmeliklere ve yönnergelere uyulduğunda teknolojinin en son seviyesine uygundur. Cihaz, sadece teknik açıdan kusursuz ve işletim güvenliği mevcut durumda işletilebilir. Kullanıcı, cihazın arızasız bir şekilde işletiminden sorumludur. Cihazın arızalanmasına yol açabilecek agresif veya korozif ürün ortamlarında kullanımda, operatörün uygun önlemleri alarak cihazın doğru çalışacağından emin olması gerekmektedir.

Kullanıcı ayrıca bütün kullanma süresi boyunca gerekli iş güvenliği önlemlerinin geçerli düzenlemelere uygun olmasını sağlamak ve yeni kuralları göz önünde bulundurmakla yükümlüdür.

Kullanıcı, bu kullanma kılavuzunda belirtilen güvenlik açıklamalarına, yerel kurulum standartlarına ve geçerli güvenlik kuralları ile kazadan kaçınma kurallarına uymak zorundadır.

Kullanma kılavuzunda belirtilen işlemleri aşan müdahaleler güvenlik ve garanti ile ilgili sebeplerden dolayı sadece imalatçı tarafından yetkilendirilmiş personel tarafından yapılabilir. Cihazın yapısını değiştirmek veya içeriğinde değişiklik yapmak kesinlikle yasaktır. Güvenlik nedeniyle sadece üreticinin belirttiği aksesuarlar kullanılabilir.

Olabilecek hasarları engelleyebilmek için cihazın üzerinde bulunan güvenlik etiketleri ve uyarıları dikkate alınmalı, bunların anlamı kullanım kılavuzuna bakarak öğrenilmelidir.

Radar sensörlerinin verici frekansları her cihaz modeli için C, K veya W bandındadır. Küçük verici performansları uluslararası kabul edilen

sınır değerlerinin çok altındadır. Amaca uygun kullanıldığı takdirde, sağılıkla ilgili herhangi bir şikayetin görülmemesi gerekmektedir.

## 2.5 AB'ye uyum

Cihaz ilgili AB yönetmeliklerinin yasal taleplerini yerine getirmektedir. CE işaretü ile cihazın yönetmelikle uyumluluğunu teyit ederiz.

AB Uyumluluk Beyannamesini internette [www.vega.com/downloads](http://www.vega.com/downloads) adresindeki sitemizde bulabilirsiniz.

### Elektromanyetik uyumluluk

Dört telli veya Ex-d-ia model cihazlar endüstriyel bir ortam için öngördürmüştür. Bu cihazlarda, EN 61326-1'e göre A sınıfı bir cihazda olduğu gibi, hattan gelen ve başka şekilde yansiyen bazı parazitlenmeler olabileceği dikkate alınmalıdır. Cihaz başka bir ortamda kullanılacaksa uygun önlemler alınarak diğer cihazlarla olan elektromanyetik uyumluluğu temin edilmelidir.

## 2.6 NAMUR tavsiyeleri

NAMUR, Almanya'daki proses endüstrisindeki otomasyon tekniği çıkar birligidir. Yayınlanan NAMUR tavsiyeleri saha enstrümantasyonunda standart olarak geçerlidir.

Cihaz aşağıda belirtilen NAMUR tavsiyelerine uygundur:

- NE 21 – İşletim malzemelerinin elektromanyetik uyumluluğu
- NE 43 – Ölçüm konverterlerinin arıza bilgileri için sinyal seviyesi
- NE 53 – Saha cihazları ile görüntü ve kontrol komponentlerinin uygunluğu
- NE 107 – Saha cihazlarının otomatik kontrolü ve tanısı

Daha fazla bilgi için [www.namur.de](http://www.namur.de) sayfasına gidin.

## 2.7 Avrupa için kablosuz teknoloji kapsamında ruhsat

Cihaz, aşağıdaki birbirleriyle uyumlu standartların güncel verilerine göre test edilmiştir:

- EN 302372 - Tank Level Probing Radar

Bununla AB ülkelerinde kapali kapların içinde kullanımına izin verilmiştir:

Kendi standartları bu standartlara getirildiği takdirde EFTA ülkelerinde kullanımına izin verilir.

Kapali hazne için kullanım için EN 302372'nin E Ek'indeki a ile f arasındaki hususların yerine getirilmesi gerekmektedir.

## 2.8 Çevre ile ilgili uyarılar

Doğal yaşam ortamının korunması en önemli görevlerden biridir. Bu nedenle, işletmelere yönelik çevre korumasını sürekli düzeltmeyi hedefleyen bir çevre yönetim sistemini uygulamaya koymuşuz. Çevre yönetim sistemi DIN EN ISO 14001 sertifikalıdır.

Bu kurallara uymamıza yardımcı olun ve bu kullanım kılavuzundaki çevre açıklamalarına dikkat edin:

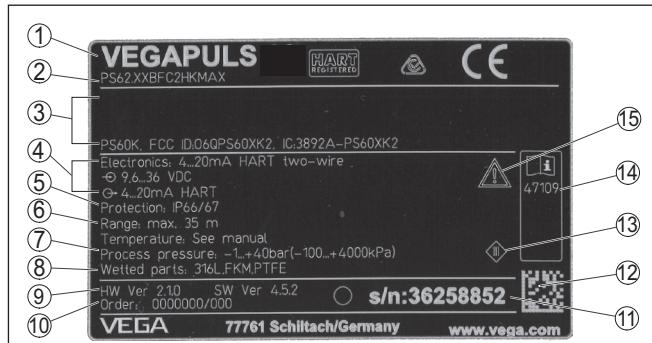
- Bölüm "*Ambalaj, nakliye ve depolama*"
- Bölüm "*Atıkların imhası*"

## 3 Ürün tanımı

### 3.1 Yapısı

#### Model etiketi

Model etiketi cihazın tanımlaması ve kullanımı için en önemli bilgileri içermektedir:



Res. 1: Model etiketinin yapısı (Örnek)

- 1 Cihaz tipi
- 2 Ürün kodu
- 3 Onaylar
- 4 Sağlanan elektrik ve sinyal çıkışları elektroniği
- 5 Koruma tipi
- 6 Ölçüm aralığı
- 7 Proses ve çevre sıcaklığı, proses basıncı
- 8 Hamadden malzeme ile temas eden parçalar
- 9 Donanım ve yazılım versiyonu
- 10 Sipariş numarası
- 11 Cihazların seri numaraları
- 12 VEGA Tools uygulaması için matriks şifresi
- 13 Cihaz koruma sınıfı simgesi
- 14 Cihaz belgelerine ait ID numaraları
- 15 Cihaz dokümantasyonunda dikkate alınması gereken hususlar

#### Seri numarası - cihaz arama

Cihazın seri numarası model etiketinde bulunur. İnternet sitemizden cihaza ait şu verilere ulaşmanız mümkündür:

- Ürün kodu (HTML)
- Teslimat tarihi (HTML)
- Siparişe özel cihaz özellikleri (HTML)
- Teslimat sırasında söz konusu olan kullanım kılavuzu ve kısa kullanım kılavuzu (PDF)
- Bir elektronik değişimi için siparişe özgü sensör bilgileri (XML)
- Test sertifikası (PDF) - opsiyonel

Bunun için "[www.vega.com](http://www.vega.com)" sayfasına girin ve "Arama" kısmına girdiğinizde buraya seri numarasını girin.

Alternatif olarak verileri akıllı telefonunuzdan alabilirsiniz:

- "Apple App Store"dan veya "Google Play Store"dan VEGA Tools uygulamasını indirin
- Cihazın üzerindeki veri matriks kodunu tarayın veya
- seri numarasını manuel olarak App uygulamasına girin

**Bu kullanım kılavuzunun  
geçerlilik alanı**

Bu kullanım kılavuzu aşağıdaki cihaz modelleri için kullanılabilir:

- 2.1.0 üstü donanım
- 4.5.3 üstü yazılım sürümü

**Elektronik modeller**

Cihazın iki farklı elektronik modeli mevcuttur. Her mevcut elektronik model, model etiketi ve elektronik üzerinde bulunan ürün kodu ile tanımlanır.

- PS60HK - Standart elektronik model
- PS60HS - Daha yüksek hassasiyette elektronik model

**Teslimat kapsamı**

Teslimat kapsamına şunlar dahildir:

- Radar sensörü
- Sabitleme malzemeli montaj kulbu (opsiyonel)
- Dokümantasyon
  - Minik kullanım kılavuzu VEGAPULS 61
  - Opsiyonel cihaz donanımlarının kılavuzları
  - Ex için özel "Güvenlik açıklamaları" (Ex modellerinde)
  - Gerekmesi halinde başka belgeler

**Bilgi:**

Kullanım kılavuzunda opsiyonel olan cihaz özellikleri de tanımlanmaktadır. Teslimat kapsamı verilen siparişin özelliklerine bağlıdır.

**Uygulama alanı**

### 3.2 Çalışma şekli

VEGAPULS 61 basit proses koşullarında sıvıların sürekli seviye ölçü-  
mü için bir radar sensördür.

Kullanım alanına bağlı olarak farklı modeller kullanılır:

- Küçük hıznelerde agresif sıvıların seviye ölçümü: **Kapsullenmiş anten sistemi**
- Açık oluklarda debi ölçümü veya sularda seviye ölçümü: **Plastik horn anten**
- $\varepsilon_r$ -Değer  $\geq 1,8$  içeren doldurma malzemeler: **Standart elektronik**
- $\varepsilon_r$ -Değer  $\geq 1,5$ ,  $< 1,8$  içeren doldurma malzemeler; Çok kötü yan-  
sıma özellikli uygulamalar: **Daha yüksek hassasiyetli elektronik**

Gerçekte erişilebilen değerler ölçüm koşullarına, anten sistemine,  
daha doğrusu dikey çıkış borusuna veya Bypass'a bağlıdır.

**Çalışma prensibi**

Radar sensörünün anteninden yak. 1 nsn aralıklarla kısa radar sinyalleri gönderilir. Bunlar ürün ortamına yansıtılır ve anten tarafından yankı olarak algılanır. Radar sinyallerinin göndermeden yakalanmasına kadar geçen hareket süresi uzaklılığı ve bununla da dolum seviyesi orantılıdır. Bu şekilde tespit edilen dolum seviyesi uygun bir çıkış sinyaline dönüştürülür ve ölçüm değeri olarak görüntülenir.

**Ambalaj**

### 3.3 Ambalaj, nakliye ve depolama

Cihazınız kullanılacağı yere nakliyesi için bir ambalajla korunmuştur.  
Bu kapsamında, standart nakliye kazaları ISO 4180'e uygun bir kontrolle  
güvence altına alınmıştır.

Standart cihazlarda kartondan yapılan ambalaj çevre dostudur ve yeniden kullanılabilir. Özel modellerde ilaveten PE köpük veya PE folyo kullanılır. Ambalaj atığını özel yeniden dönüşüm işletmeleri vasıtasiyla imha edin.

#### **Nakliye**

Nakliye, nakliye ambalajında belirtilen açıklamalar göz önünde bulundurularak yapılmalıdır. Bunlara uymama, cihazın hasar görmesine neden olabilir.

#### **Nakliye kontrolleri**

Teslim alınan malın, teslim alındığında eksiksiz olduğu ve nakliye hasarının olup olmadığı hemen kontrol edilmelidir. Tespit edilen nakliye hasarları veya göze batmayan eksiklikler uygun şekilde ele alınmalıdır.

#### **Depolama**

Ambalajlanmış parçalar montaja kadar kapalı ve ambalaj dışına koyulmuş kurulum ve depolama işaretleri dikkate alınarak muhafaza edilmelidir.

Ambalajlanmış parçalar, başka türlü belirtilmemişse sadece aşağıda belirtilen şekilde depolanmalıdır:

- Açık havada muhafaza etmeyin
- Kuru ve tozsuz bir yerde muhafaza edin
- Agresif ortamlara maruz bırakmayın
- Güneş ışınlarından koruyun
- Mekanik titreşimlerden kaçının
- Depo ve nakliye sıcaklığı konusunda "Ek - Teknik özellikler - Çevre koşulları" bölümüne bakın.
- Bağlı nem % 20 ... 85

#### **Depolama ve transport ıslısı**

Ağırlıkları 18 kg (39.68 lbs)'nun üzerinde olan cihazlarda kaldırma ve taşımak için bu işler için uygun ve onaylı araçlar kullanılmalıdır.

### **3.4 Aksesuarlar ve yedek parçalar**

#### **PLICSCOM**

PLICSCOM gösterge ve kontrol modülü ölçüm değerinin, kumanda ve tanının görüntülenmesini sağlar. Her zaman sensöre veya dış gösterge ve ayar birimine sokulup, sonra tekrardan çıkarılabilir.

Entegre Bluetooth modül (opsiyonel), standart kontrol cihazlarıyla kablosuz kullanma izin verir:

- Akıllı telefon/Tablet (iOS ve Android kumanda sistemleri)
- Bluetooth-USB adaptörlü bilgisayar/Notebook (Windows işletim sistemi)

Daha fazla bilgiyi "PLICSCOM gösterge ve ayar modülü" kullanım kılavuzundan (Belge no. 36433) bulabilirsiniz.

#### **VEGACONNECT**

VEGACONNECT arayüz adaptörü, iletişim olanağına sahip cihazların, bir bilgisayarın USB arayüzüne takılmasına olanak sağlar. Bu cihazlara parametre girmek için VEGA-DTM'li PACTware uygulama yazılımı kullanılması gerekmektedir.

Daha fazla bilgiyi "VEGACONNECT arayüz adaptörü" (Belge-ID 32628) kullanım kılavuzundan bulabilirsiniz.

**VEGADIS 81**

VEGADIS 81, VEGA-plics® sensörleri için bir dış göstergе ve ayar birimidir.

İki hücreli sensörlerde VEGADIS 81 için "VEGADIS adaptörü" de gerekmektedir.

Daha fazla bilgiyi "VEGADIS 81" kullanım kılavuzundan (Belge-ID 43814) bulabilirsiniz.

**VEGADIS Adaptörü**

VEGADIS adaptörü, iki hücreli gövdesi olan sensörler için yedek parçadır. VEGADIS 81'in M12 x 1fisiyle sensör gövdesine bağlantısını sağlar.

Daha ayrıntılı bilgi için "VEGADIS adaptörü" ek kılavuzdaki (Belge ID 45250) bölümüne bakınız.

**VEGADIS 82**

VEGADIS 82, HART protokollü sensörlerin ölçüm değerlerinin görünütlenmesi ve ayarlanması amaçlıdır. 4 ... 20 mA/HART sinyal hattına sokulur.

Daha fazla bilgiyi "VEGADIS 82 4 ... 20 mA/HART" kullanım kılavuzunda (Belge ID 45300) bulabilirsiniz.

**PLICSMOBILE T81**

PLICSMOBILE T81, HART sensörlerinde ölçüm değerlerinin iletiminde ve uzaktan parametrelemede kullanılan bağımsız bir GSM/GPRS/UMTS radyo birimidir. Ayarı PACTware ve buna ait DTM ile bilgisayardan ya da akıllı telefon/tablet üzerinde VEGA-Tools uygulaması kullanılarak yapılabılır. Bağlantı kurulumu PLICSMOBILE sistemine entegre bluetooth arayüzden sağlanabilir.

Daha fazla bilgiyi "PLICSMOBILE T81/B81/S81" kullanım kılavuzunda bulabilirsiniz (Belge no. 55234).

**Koruyucu kapak**

Koruyucu kapak sensör gövdesini kirlemeye ve güneş ışınları tarafindan şiddetli ısınmaya karşı korur.

Daha ayrıntılı bilgi için ek kılavuzdaki "Koruyucu kapak" bölümününe bakın (Belge-ID 34296).

**Elektronik modül**

VEGAPULS 60 serisi elektronik modülü, VEGAPULS 60 serisinin radar sensörlerindeki parçalarla değiştirilebilir. Farklı sinyal çıkışları için modeller mevcuttur (Her sinyal çıkışı için bir tek model).

Daha fazla bilgiyi "VEGAPULS 60 serisi elektronik modülü" kullanım kılavuzundan (Belge-ID 36801) bulabilirsiniz.

**4 ... 20 mA/HART - Dört telli için yardımcı elektronik**

Yardımcı elektronik, şu 4 ... 20 mA/HART - iki telli sensörler için değiştirilebilir bir parçadır:

- VEGAPULS 60 serisi
- VEGAFLEx 80 serisi
- VEGABAR 80 serisi

Daha fazla bilgiyi "4 ... 20 mA/HART dört telli" kullanım kılavuzunda (doküman no. 42766) bulabilirsiniz.

## 4 Monte edilmesi

### 4.1 Genel açıklamalar

#### Vidalama

Dışlı bağlantılı cihazlarda proses bağlantısındaki altigen ona uyan bir civata anahtarıyla sıkıştırılmalıdır.

Anahtar ağızı bkz. Bölüm "Ebatlar".



#### İkaz:

Gövde veya elektrikli bağlantı vidalamakta kullanılamaz! Sıkıştmak gövdenin ör. döner mekânîgîne hasar verebilir.

#### Neme karşı koruma

Cihazınızı, nemlenmeye karşı, şu önlemleri alarak koruyun:

- Uygun bir bağlantı kablosu kullanın (*Güç kaynağına bağlanması*" bölümune bakınız)
- Dışlı kablo bağlantısını (konnektörü) sıkıştırın
- Gövde yatay kurulacağındı dışlı kablo bağlantısını (erkek konnektörü) aşağıya bakacak şekilde döndürün
- Dışlı kablo bağlantısının (konnektör) önündeki bağlantı kablosunu arkaya itin.

Bu, özellikle açık alanlarda, içinde (örn. temizlik işlemleri sonucu) nem olma ihtimali olan kapalı alanlarda veya soğutulmuş ve ısıtılmış haznelere montaj için geçerlidir.

Cihaz koruma türüne uygunluk için kullanım sırasında gövde kapağıının kapalı ve gerekirse sürgülenmiş olmasına dikkat edin.

Kullanım kılavuzunun "*Teknik veriler*" bölümünde belirtilen kirlilik derecesinin mevcut ortam koşullarına uygun olduğundan emin olunuz.

#### Proses koşulları için uygunluk

Proseste yer alan tüm cihaz parçalarının, ortaya çıkacak proses koşullarına uygun olduğundan emin olun.

Bu parçalar arasında şunlar sayılabilir:

- Ölçüme etkin yanıt veren parça
- Proses bağlantısı
- Proses için yalıtımlama

Proses koşulları arasında şunlar sayılabilir:

- Proses basıncı
- Proses sıcaklığı
- Malzemelerin kimyasal özellikleri
- Abrazyon (çizilme) ve mekanik özellikler

Proses koşulları ile ilgili bilgiler için "*Teknik özellikler*" bölümune ve model etiketine bakın.

#### Ortam koşullarına uygunluk

Cihaz, IEC/EN 61010-1'e göre normal ve genişletilmiş ortam koşullarına uygundur.

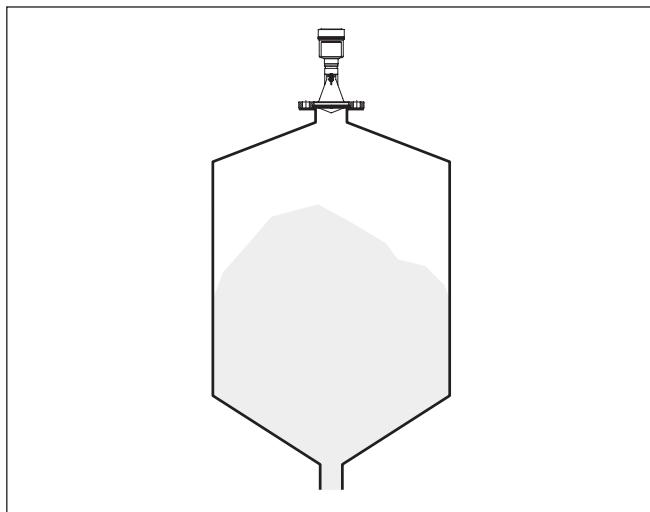
### 4.2 Manşet veya adaptör flans

Cihazın sokete montajı için sonradan donanım amacıyla da DN 80 (ASME 3" veya JIS 80) için ambalaj dışında bir kombi-manşet flansı

mevcuttur. Cihaz, opsiyonel olarak fabrikadan DN 100 (ASME 4" veya JIS 100)'den itibaren bir adaptör flanşla donatılabilir.

Plastik, alüminyum-tek hücreli ve saf çelik gövde çeşitlerinde manşet flanşı direk gövde üzerinden geçirilebilir. Alüminyum iki hücreli gövdelerde sonradan montaj mümkün değildir, montaj türünün sipariş sırasında belirlenmesi gerekmektedir.

Bu montaj opsiyonlarıyla ilgili çizimler için "Ebatlar" bölümünü bakın.



Res. 2: Radar sensörünün flanş montajı

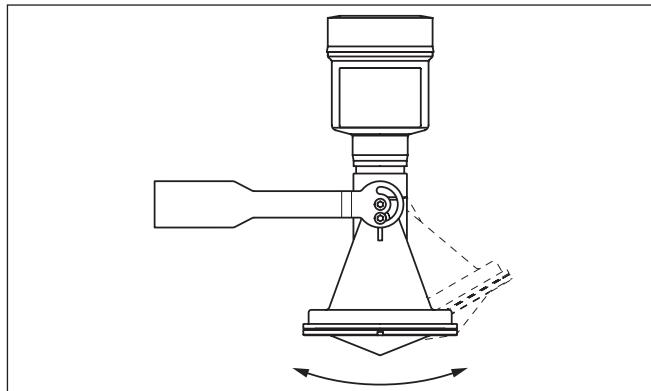
### 4.3 Montaj hazırlıkları, montaj bileziği

Montaj kulbu hazırlının duvarına veya silonun tavanına kolay bir şekilde sabitleme olanlığı sunar. Montaj kulbu duvara, tavaşa veya dirseğe montaj için uygundur. Bu, özellikle açık hazırlere, sensörü dökme malzemenin yüzeyine ayarlamak için çok etkin bir olanaktır.

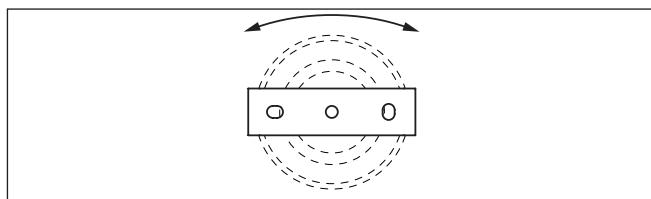
Bilezik üründen ayrı olarak tedarik edilmektedir ve devreye alınmadan önce üç M5 x 10 imbus vidasıyla ve yaylı diskle sensöre vidalanmalıdır. Maks. sıkıştırma torkuyla ilgili olarak "Teknik özellikler" bölümünü bakın. Kullanılması gereken alet edevat 4 ebatındaki allen anahtarıdır.

Kulbu vidalayla sensöre tutturmak için iki varyant mümkündür. Sensör, seçilen varyanta bağlı olarak kulpta şu şekilde hakeret ettirilebilir:

- Bir hücreli gövde
  - 180° kademesiz eğim açısı
  - 0°, 90° ve 180° üç kademeli eğim açısı
- Çift hücreli gövde
  - 90° kademesiz eğim açısı
  - 0° ve 90° iki kademeli eğim açısı



Res. 3: Eğim açısının değiştirilmesi



Res. 4: Ortadaki sabitleyiciden döndürme

#### 4.4 Montaj talimatları

##### **Plastik huni antenin siz-dirmaz montajı**

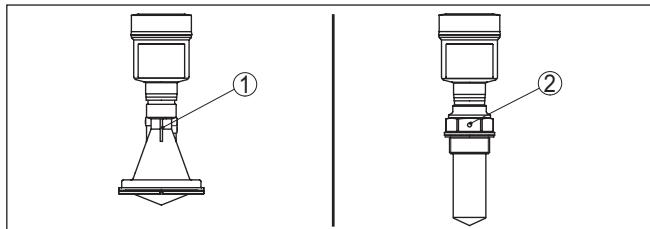
Manşet veya adaptör flanşlı plastik huni antenli modelin sizdirmaz montajı için şunlar mevcut olmalıdır:

1. Uygun yassı conta (ör. 25 veya 50 sertlikte Shore'lu EPDM) kullanın
2. Flanş delikleri sayısına uygun flanş vidası sayısı
3. Tüm vidaları teknik özelliklerde belirtilen torkla sıkın

##### **Kutuplanma**

Radar sensöründen gönderilen radar sinyalleri elektromanyetik dalgalarıdır. Kutuplanma, elektrikli kısmın yönüdür. Cihaz bağlantı flanşından veya vidalı desteklerden döndürülererek kutuplanma kullanılabilir ve bu şekilde parazit yankı oluşumu azaltılabilir.

Kutuplanmanın pozisyonu, proses bağlantısındaki bir işaretle belirtilmiştir.



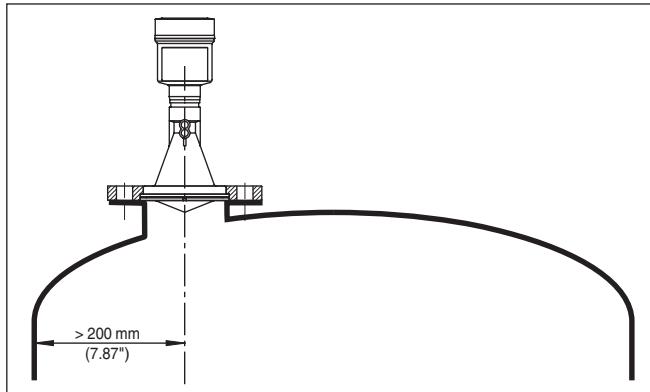
Res. 5: Kutuplanmanın konumu

- 1 Plastik horn antenli modelde işaret
- 2 Kapsüllenmiş anten sistemli modelde işaret

#### Montaj pozisyonu

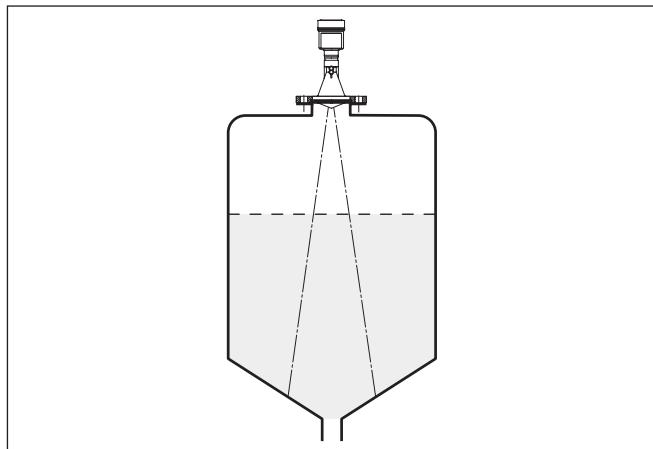
Sensörü hazne duvarından en az 200 mm (7.874 in) uzakta bir pozisyonda monte edin. Sürgülü veya yuvarlak tavanlı haznelerdeki sensörün ortaya monte edilmesi halinde, ilgili düzen sonucu önlenebilen çoklu yankılar oluşabilir ("Devreye alma" bölümüne bakın).

Bu mesafeye uyamayacak olursanız, devreye alırken bir kez parazit sinyal bastırma işlemi yapmanız gereklidir. Bu, özellikle haznenin duvarına yapışmalar olmasının beklentiği durumlar için geçerlidir. Bu durumda, parazit sinyal bastırma işleminin ilerki bir zamanda mevcut yapışmalar için de tekrarlanması tavsiye olunur.



Res. 6: Radar sensörünün yuvarlak tavanlarına montajı

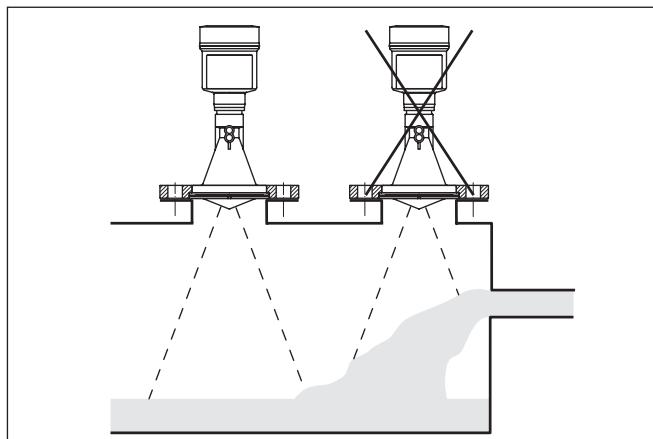
Konik zeminli haznelerde, sensörün, haznenin ortasına monte edilmesi avantajlıdır çünkü bu durumda tabana kadar ölçüm yapılabılır.



*Res. 7: Radar sensörünün konik tabanlı haznelere montajı*

#### **İçeri akan madde**

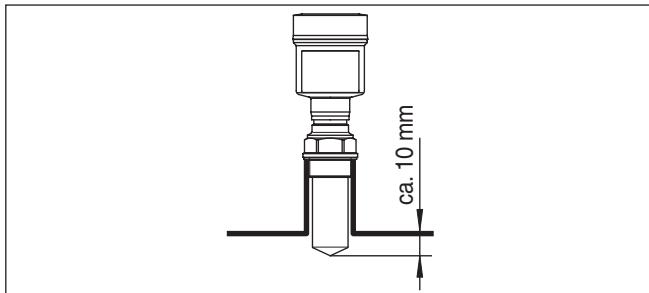
Cihazları doldurma akımının üstüne veya içine takmayın. İçeri akan doldurma malzemesini değil, doldurma malzemesi yüzeyinin kapsama alanına alınmasını sağlayın.



*Res. 8: İçeri akan dolum malzemesinde radar sensörünün montajı*

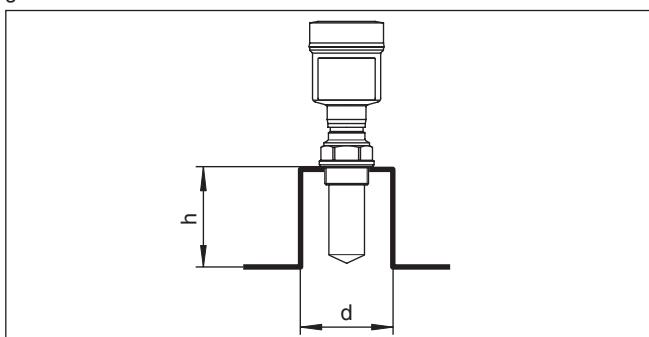
#### **Kapsüllenmiş anten sisteminde soketler**

Boruların ebadını anten kenarı soketten en az 10 mm (0.4 in) dışarı sarkacak şekilde seçmeniz yararlı olur.



Res. 9: Tavsiyeye deger boru soketi montaji

Doldurulacak malzemenin yansima özelliklerinin iyi olması halinde, VEGAPULS 61 cihazini anten uzunluğundan daha yüksek boru soketlerine de takabilirsiniz. Soket yüksekliklerine ilişkin kılavuz değerler aşağıda görülmektedir. Soket ucu bu durumda düz ve çapaksız olmalıdır. Daha sonra bir kez parazit sinyal bastırma işlemi yapmanız gerekmektedir.



Res. 10: Farkli boru baglantisi ebatları

Aşağıdaki tabloda, çapa (d) bagli maksimum boru soketi uzunluğu (h) belirtilmektedir.

Ek boru çapi d		Ek boru uzunluğu h	
40 mm	1½"	≤ 100 mm	≤ 3.9 in
50 mm	2"	≤ 150 mm	≤ 5.9 in
80 mm	3"	≤ 200 mm	≤ 7.9 in
100 mm	4"	≤ 300 mm	≤ 11.8 in
150 mm	6"	≤ 400 mm	≤ 15.8 in

#### Plastik horn antenli modelde soketler

VEGAPULS 61'in bir sokete montajı amacıyla DN 80 (ASME 3" veya JIS 80) için ilgili bir manşet flanş ve uygun bir adaptör flanş mevcuttur.

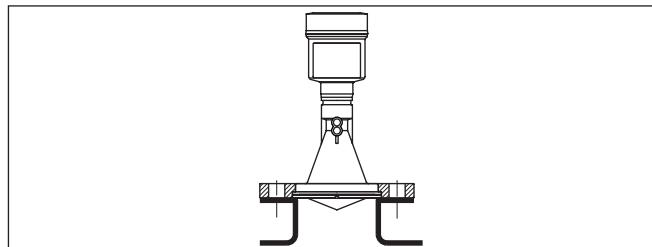
Plastik, alüminyum-tek hücreli ve saf çelik gövde çeşitlerinde manşet flanşı direk gövde üzerinden geçirilebilir. Alüminyum iki hücreli göv-

delerde sonradan montaj mümkün değildir, montaj türünün sipariş sırasında belirlenmesi gerekmektedir.



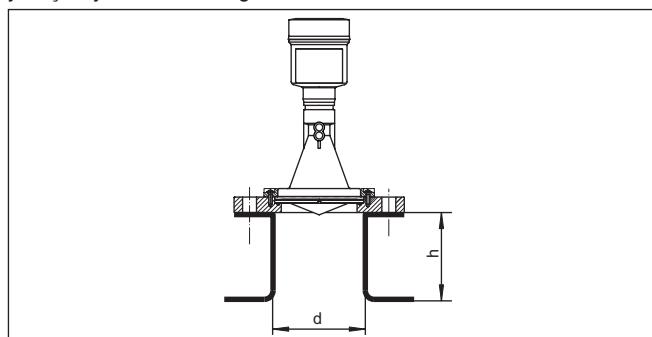
### Bilgi:

Soketler mümkün olduğunca kısa ve soketin ucu yuvarlaklaştırılmış olmalıdır. Böylece hazne soketleri sonucu hatalı yansımalar düşük tutulur.



Res. 11: Tavsiyeye değer boru soketi montajı

Doldurulacak malzemenin yansımaya özelliklerinin iyi olması halinde, VEGAPULS 61'i uzun boru soketlerine de takabilirsiniz. Soket yüksekliklerine ilişkin kılavuz değerler aşağıda görülmektedir. Daha sonra bir yanlış sinyal bastırmanız gerekmektedir.



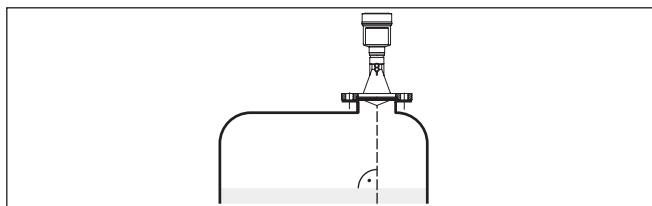
Aşağıdaki tabloda, çapa (d) bağlı maksimum boru soketi uzunluğu (h) belirtilmektedir.

Ek boru çapı d	Ek boru uzunluğu h		
80 mm	3"	≤ 300 mm	≤ 11.8 in
100 mm	4"	≤ 400 mm	≤ 15.8 in
150 mm	6"	≤ 500 mm	≤ 19.7 in

Ek boru çapı d	Ek boru uzunluğu h
3"	≤ 11.8 in
4"	≤ 15.8 in
6"	≤ 19.7 in

**Sensör ayarı**

Optimum ölçüm sonuçları elde etmek için, sensörü sıvılara mümkün olduğunda dolum malzemesinin yüzeyine dikey gelecek gibi ayarlayın.



Res. 13: Sıvı içinde hizalaması

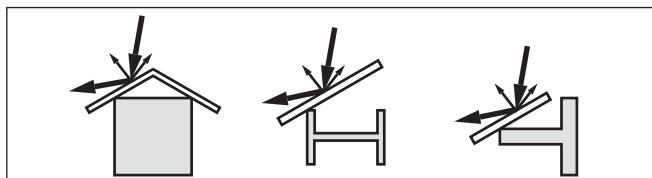
**Hazne düzenleri**

Radar sensörünün takılacağı yer iç düzenler radyo sinyalleri ile kesişmeyecek seçilmelidir.

Teller, limit şalteri, ısıtma hatları, hazne destekleri gibi hazne iç düzenleri parazitlenmeye neden olabilir ve kullanım yankısını olumsuz etkileyebilir. Ölçüm yerinizin tasarımını yaparken radar sinyalinin dolum malzemesiyle arasında "hiçbir engelin" olmamasına dikkat edin.

Mevcut hazne iç düzenlerinde devreye alma sırasında bir kez parazit sinyal bastırma işlemi yapmanızı tavsiye ederiz.

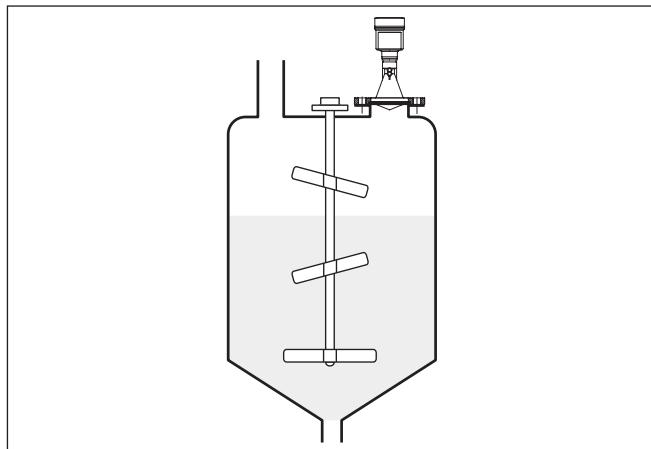
Haznenin destek ve taşıyıcı gibi büyük iç düzenlerinin hatalı yankılarla sebebiyet vermesi halinde, ek önlemlerle bunlar azaltılabilir. İç düzenler üzerine çapraz şekilde yerleştirilmiş küçük saç kaplamalar radar sinyallerini "dağıtır" ve böylece hatalı ve doğrudan olabilecek yansımayı etkin bir şekilde önerler.



Res. 14: Düz profillerin üzerini deflektörle kapatın

**Karıştırma mekanizmaları**

Haznelerin içindeki karıştırma mekanizmalarında, karıştırma mekanizmaları çalışırken bir yanlış sinyal önleme yapmalısınız. Böylece karıştırma mekanizmasının farklı pozisyonlardaki hatalı yansımalarının kaydedilmesi sağlanır.



Res. 15: Karıştırma mekanizmaları

## Köpükleşme

Dolum, karıştırma mekanizmaları veya haznedeki diğer işlemler sonucu yüzeye, verici sinyallerini çok şiddetli bir şekilde sönmüleyen kısmen çok kompakt köpükleşme oluşabilir.

Köpüklerin ölçüm hatalarına neden olması halinde, mümkün olan en büyük radar antenini, daha hassas olan elektroniği veya alçak frekanslı radar sensörleri (C bandı) kullanmalısınız.

Alternatif olarak yönlendirilmiş mikrodalga kullanılabilir. Bunlar, köpükleşmeden etkilenmez ve bu uygulamalar için özellikle uygundır.

## 4.5 Ölçüm düzenleri - Borular

### Taşma borusunda ölçüm

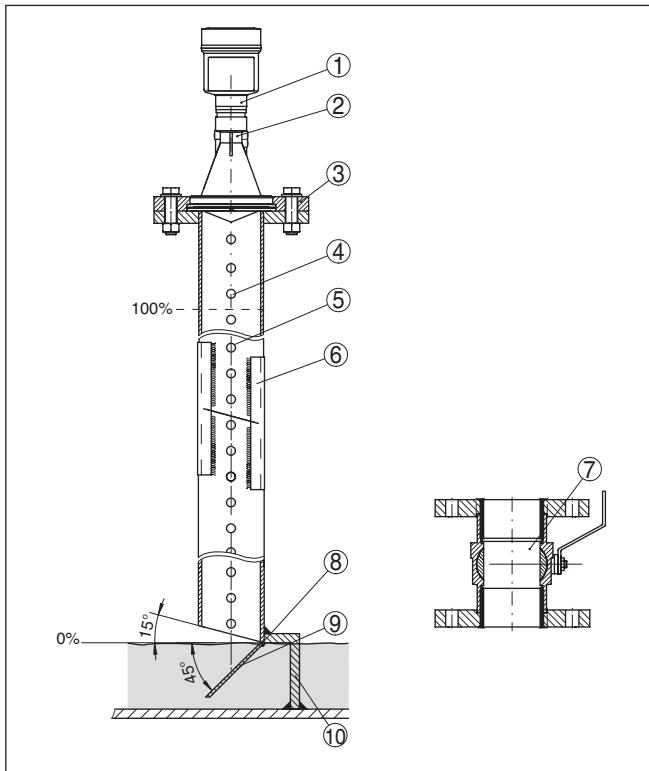
Haznede bir taşıma borusunda ölçüm alındığında hazne iç düzenlerden ve türbülstan etkilenme olmaz. Bu şartlarda dielektrik değerleri düşük olan doldurma malzemelerinin ( $\epsilon_r$  değeri  $\leq 1,6$ ) ölçümü mümkündür.

Taşma borusunda bir ölçümün yapılması için aşağıdaki sunumların ve uyarıların dikkate alınması gerekmektedir.



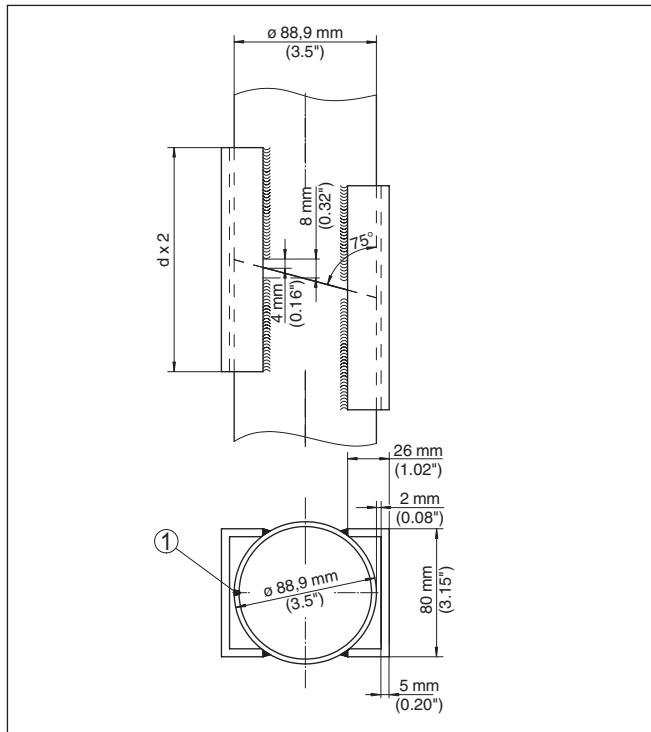
#### Bilgi:

Aşırı orada yapışmaya yatkın doldurma malzemelerinde taşıma borusunda ölçüm anlamsızdır.

**Taşma borusunun kuru-  
lumu**

Res. 16: Taşma borusunun kurulumu VEGAPULS 61

- 1 Radar sensörü
- 2 Kutuplanmanın işaretlenmesi
- 3 Cihazdaki dış ve/veya flanş
- 4 Havalandırma deliği
- 5 Delikler
- 6 U profili üzerinden kaynak bağlantı
- 7 Tam geçişli bilyeli vana
- 8 Taşma borusu ucu
- 9 Reflektör sacı
- 10 Taşma borusunun sabitlenmesi

**Taşma borusu uzantısı**

Res. 17: Farklı örnek çaplardaki taşıma borusu uzantısında kaynak bağlantısı

1 Uzunlamasına kaynaklanan borularda kaynak dikişinin konumu

**Dikkate Alınması Gereken Noktalar ve Gereksinimler  
Taşma Borusu****Dikkate Alınması Gereken Noktalar ve Gereksinimler Taşma  
Borusu:**

- Sensördeki polarizasyon işaretini dikkate alınır.
- Dişli modellerde işaret altı köşe üzerinde, flanşlı modellerde ise iki flanş deliği arasında bulunur
- İşaret taşıma borusundaki deliklerle aynı düzlemdedir

**Ölçüm talimatları:**

- % 100-Nokta en üst havalandırma deliğinin ve anten kenarının altında olmalıdır
- % 0 noktası taşıma borusunun alt ucudur
- Kayan hareket süresinin tefafisi için parametlendirmede "Uygunlama dikey boru" seçilmeli ve borunun çapı girilmelidir
- Monte edilmiş bir sensörde bir yanlış sinyal önleme yapılması tavsiye edilir, ancak mutlaka gereklidir
- Tam geçişli bilyeli bir vana ile ölçüm mümkündür

**Yapısal Gereksinimler:**

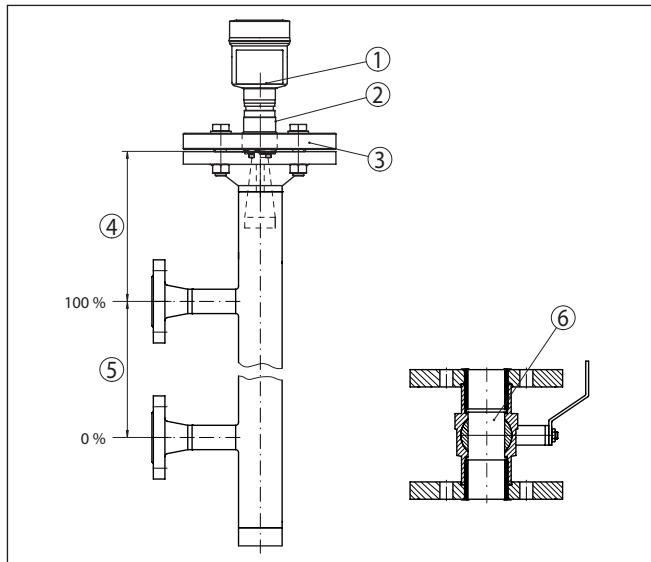
- Metalik malzeme, boru içi pürüzsüz

- Tercihen çekilmiş veya uzunlamasına kaynatılmış paslanmaz çelik boru
- Kaynak mümkün mertebe düz olmalı ve delikler ile bir eksende buluşmalıdır
- Flanşlar, boruya polarizasyon yönüne uygun olarak kaynaklanmışdır.
- Bilyeli bir vana kullanılacağında, geçişleri iç kısımlarla hizalayın ve birbirlerine sımsıksı geçirin
- Geçişlerdeki yarık büyüğlüğü  $\leq 0,1$  mm
- Ölçüm sırf boru içinde yapılabildiğinden taşıma boruları arzu edilen minimum doldurma yüksekliğine mutlaka gelmelidir
- Delik çapları  $\leq 5$  mm. İstenilen sayıda, tek tarafı veya iki tarafı açık
- Sensörün anten çapı boru iç çapına mümkün mertebe uymalıdır
- Çap, tüm uzunluk boyunca sabit olmalıdır

**Taşma Borusu İçin Dikkate Alınması Gereken Noktalar:**

- Uzantıların boru uçları diyagonal kesilmiş ve birbirlerine tam uyan şekilde koyulmuş olmalıdır
- Kaynak bağlantısını üstteki sunumda gösterildiği şekilde dışta yatılı konumda bulunan U profili üzerinden. U profiliin uzunluğu boru çapının en az iki katı
- Boru duvarı içinden kaynak yapılmaz. Taşma borusunun iç duvar yüzleri pürüzsz olmalıdır. Kaynaklama nedeniyle hatayla kopma olduğunda iç kısımda oluşan pürüzleri ve kaynak izlerini iyice temizleyin. Aksi takdirde bunlar istenmeyen kuvvetli parazit yansımalarına neden olabilir ve dolum malzemelerinin yapışması kolaylaşır
- Ön kaynak flanşlarının veya boru manşonlarının ölçüm tekniği olarak uzantısı tavsiye edilmez.

**Bypass borusunda ölçüm** Taşma borusunda ölçüme alternatif başka bir ölçüm de haznenin dışındaki bir bypass borusundan yapılır.

**Bypass borusu kurulumu**

Res. 18: Bypass borusu kurulumu

- 1 Radar sensörü
- 2 Kutuplanmanın işaretlenmesi
- 3 Cihaz flanşı
- 4 Sensör referans seviyesinin borunun üst bağlantısına mesafesi
- 5 Boru bağlantılarının mesafesi
- 6 Tam geçişli bilyeli vana

**Dikkate Alınması Gereken Noktalar ve Gereksinimler Bypass****Dikkate Alınması Gereken Noktalar ve Gereksinimler Taşma Borusu:**

- Sensördeki polarizasyon işaretini dikkate alınır.
- Dişli modellerde işaret altı köşe üzerinde, flanşlı modellerde ise iki flanş deliği arasında bulunur
- İşaret hazneye olan boru bağlantılarıyla aynı düzlemdede olmalıdır

**Ölçüm talimatları:**

- %100 noktası, haznedeki boru bağlantısının üst tarafında olmamalıdır.
- % 0 noktası haznedeki boru bağlantısının altına gelmemelidir
- Sensörün referans seviyesi ile üst boru bağlantısının üst kenarı arasındaki minimum mesafe > 300 mm
- Kayan hareket süresinin tefafisi için parametlendirmede "Uygunlama dikey boru" seçilmeli ve borunun çapı girilmelidir
- Monte edilmiş bir sensörde bir yanlış sinyal önleme yapılması tavsiye edilir, ancak mutlaka gereklidir
- Tam geçişli bilyeli bir vana ile ölçüm mümkündür

**Bypass borusunun yapısal gereksinimleri:**

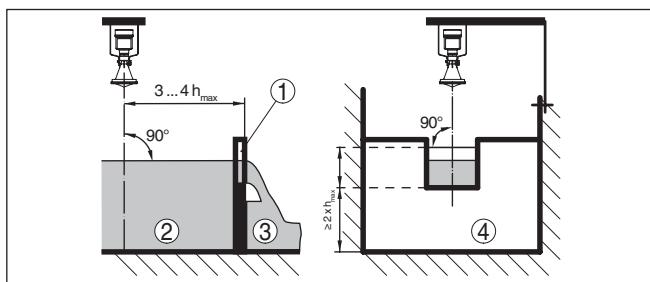
- Metalik malzeme, boru içi pürüzsüz

- İç kısmı aşırı derecede pürüzlü olan borularla iç içe takılmış boru (boru başka borunun içinde) veya boru antenli bir radar sensörü kullanın
- Flanşlar, boruya polarizasyon yönüne uygun olarak kaynaklanmıştır.
- Geçişlerdeki yarık büyütülüğü  $\leq 0,1$  mmb (Örn. Bilyeli bir vana veya münerferit boru parçalarında ara flanş kullanılacaksa)
- Sensörün anten çapı boru iç çapına mümkün mertebe uymalıdır
- Çap, tüm uzunluk boyunca sabit olmalıdır

## 4.6 Ölçüm düzenleri - Debi

### Dikdörtgensel savakta debi ölçümü

Kısa örnekler size debi ölçümü ile ilgili giriş bilgileri vermektedir. Detaylı projelendirme bilgilerini kanal imalatçılarından ve branş literatüründen temin edebilirsiniz.



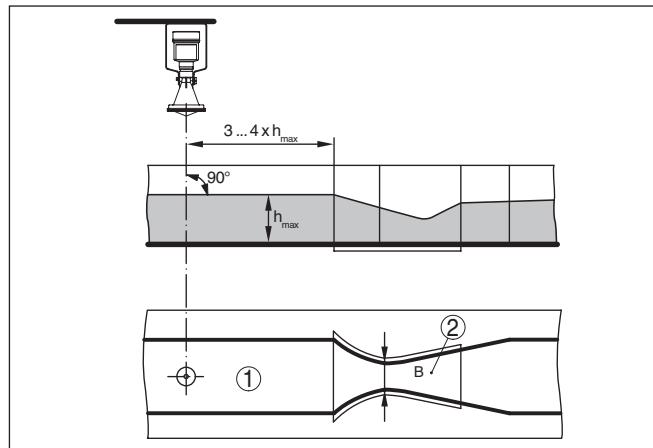
Res. 19: Dikdörtgensel savaklı debi ölçümü:  $d_{\min.}$  = Sensörün minimum mesafesi ("Teknik özellikler " bölümüne bakın);  $h_{\max.}$  = max. Dikdörtgensel savağın doldurulması

- 1 Taşma savağı (yandan görünüş)
- 2 Su üstü
- 3 Su altı
- 4 Taşma savağı (su altından görünüş)

Prensip olarak şu hususlara dikkat edilmelidir:

- Sensörün su üzerinde montajı
- Oluğun ortasına ve sıvının yüzeyine dikey montaj
- Taşma savağına mesafe
- Ayırac ağzının yerden mesafesi
- Savak ağzının su altına asgari mesafesi
- Sensörün maksimum birikme yüksekliğine minimum mesafesi

### Khafagi venturi kanalında debi ölçümü



Res. 20: Khafagi venturi kanalı ile debi ölçümü:  $h_{\text{maksx.}}$  = Kanalin maks. doldurulması; B = Kanalin en dar şekilde kapatılması

- 1 Sensör pozisyonu
- 2 Venturi oluğu

Prensip olarak şu hususlara dikkat edilmelidir:

- Sensör montajı giriş tarafında
- Oluğun ortasına ve sıvinin yüzeyine dikey montaj
- Venturi oluğuna mesafe
- Sensörün maksimum birikme yüksekliğine minimum mesafesi

**Güvenlik uyarıları**

## 5 Besleme gerilimine bağlanma

### 5.1 Bağlantının hazırlanması

İlk olarak şu güvenlik açıklamalarını dikkate alın:

**İkaz:**

Sadece elektrik verilmeyen ortamda bağlantı yapılmalıdır.

- Elektrik bağlantısı sadece bu işin eğitimimi almış ve tesis üst sorumlusunun yetki verdiği bir teknisyen tarafından yapılmalıdır.
- Aşırı gerilim bekleniyorsa, aşırı gerilime karşı koruma cihazları monte ediniz.

**Uyarı:**

Cihaza kolayca erişebileceğiniz şekilde iyi bir separatör tesis edin. Separatörün cihaza uygunluğu (IEC/EN61010) etiketlenmiş olması gereklidir.

**Şebeke enerjisi üzerinden enerji bağlantısı**

Cihaz bu durumda koruma sınıfı I'de imal edilmiştir. Bu koruma sınıfına uyulması için koruma teli mutlaka iç koruma teli bağlantı terminaline bağlanmalıdır. Bu hususta ülkeden ülkeye farklılık gösteren kurulum kurallarını göz önünde bulundurun.

Enerji bağlantısı ve akım çıkışı emin ayırma gereksinimi halinde ayrı bağlantı kabloları üzerinden sağlanır. Enerji bağlantısı alanı cihaz modeline göre farklı olabilir.

Enerji beslemesine ilişkin verileri "Teknik veriler" bölümünde bulabilirsiniz.

**Çok düşük gerilim üzerinden besleme gerilimi**

Cihaz bu durumda Koruma Sınıfı II olarak üretilmektedir. Cihazı prensipte hazne toprağına (voltaj regülatörü) ya da plastik kaplarda ise en yakın toprak potansiyeline bağlayın. Bu görev için cihaz gövdesinin yanında bir topraklama terminali bulunmaktadır.

**Bağlantı kablosu**

Şebeke enerjisinden enerji bağlantısı için sertifikalı, PE-İletkenli üç telli bir kurma kablosu gereklidir.

4 ... 20 mA'lık akım çıkıştı piyasada bulunan yalıtımsız iki telli kablo ile bağlanır. Sanayi için EN 61326-1 test değerlerinin üzerinde bir elektromanyetik parazitlenme beklentiği takdirde yalıtımlı kablo kullanılmalıdır.

Kullanılan kabloların olası maksimum çevre sıcaklığına gereken sıcaklık ve yangın direncinin olmasına dikkat edin.

Gövdeli ve dişli kablo bağlantısı olan cihazlarda dairesel kablo kullanın. Dişli kablo bağlantısının contalanabilmesi için (IP koruma tipi) kablo dış çapına uygun bir dişli kablo bağlantısı kullanın.

**Kablo bağlantı elemanları****Metrik dişli**

Dişli kablo bağlantıları metrik dişli cihaz gövdelerine fabrikada vidalanmıştır. Bunlar taşıma sırasında güvenlik temin etmek için plastik tipalarla kapatılmışlardır.

Bu tipaları elektrik bağlantısından çıkarın.

**NPT dişli**

Kendiliğinden birleşme özelliğine sahip NPT dişli vidalı cihaz gövde-lerinde kablo bağlantıları fabrikada vidalanamaz. Kablo girişlerinin serbest ağızları bu yüzden nakliye güvenliği sağlanması amacıyla toza karşı koruyucu kırmızı başlıklar ile kapatılmıştır.

Bu koruyucu başlıklar makine devreye almadan önce onaylanmış kablo bağlantılarıyla değiştirin ya da bunlara uyen kör tapa ile ağızla-rını kapatın.

Plastik gövdede NPT kablo bağlantısı ya da Conduit-Çelik boru dişliye gres yağsız olarak takılmalıdır.

Tüm gövdeler için maksimum sıkma torku, bkz. Bölüm "Teknik Özellikler".

**Kablo yalıtımlama ve topraklama**

Yalıtılmış kablo gerektiği takdirde, kablo yalitimini iki taraflı olarak topraklama potansiyeline bağlamamanız tavsiye ederiz. Yalitim sensörde doğrudan iç topraklama terminaline bağlanmalıdır. Gövdedeki dış topraklama terminali düşük empedans olarak toprak gerilimine bağlanmış olmalıdır.



Ex tesisatlarda topraklama kurulum kurallarına uygun olarak yapılır.

Hem galvanik sistemlerde hem de katodik korozyon güvenliği sis-temlerinde büyük gerilim farklarının olduğu dikkate alınmalıdır. Bu iki kenarlı ekran topraklamasında izin verilmeyen yüksek ekran akımları-na yol açılmamalıdır.

**Bilgi:**

Cihazın metalik parçaları (proses bağlantısı, ölçüm değeri kaydedici, kılıflı boru vs.) iletken olarak gövdedenin iç ve dış topraklama klemensine bağlıdır. Bu bağlantı ya doğrudan metalik ya da harici elektronije sahip cihazlarda özel bağlantı kablosunun yalitimı üzerinden yapılır.

Cihaz dahili voltaj bağlantıları hakkında daha fazla bilgiyi "Teknik Özellikler" bölümünden bulabilirsiniz.

**Kablo yalıtımlama ve topraklama**

Yalıtılmış kablo gerektiği takdirde, kablo yalitimini iki taraflı olarak topraklama potansiyeline takmanız tavsiye ederiz. Yalitim, sensörde direk iç topraklama terminaline bağlanmalıdır. Gövdedeki dış topraklama terminali alçak frekans empedans düzelticili olarak toprak voltajına bağlanmış olmalıdır.

Ex tesisatlarda topraklama kurulum kurallarına uygun olarak yapılır.

**5.2 Bağla****Bağlantı teknigi**

Elektriğin ve sinyal çıkışının bağlantısı gövdedeki yay baskılı klemens-lerle yapılır.

Gösterge ve ayar modülüne ya da arayüz adaptörüne bağlantı gövde-deki kontak pimleri vasıtasiyla yapılır.

**Bilgi:**

Terminal blok elektriğe bağlanabilir ve elektronik parçadan ayrılabilir. Bunun için terminal bloğu küçük bir tornavida ile kaldırın ve çekerek alın. Tekrar bağlarken oturma sesi duyulmalıdır.

**Bağlantı prosedürü**

Şu prosedürü izleyin:

1. Gövde kapağının vidasını sökün
2. Dişli kablo bağlantısının başlık somunu gevşetin ve tipaları çıkarın
3. Sinyal çıkışına ait bağlantı kablosunun kılıfını yakl. 10 cm (4 in) sıyırsın, tellerin münerfit yalıtmını yakl. 1 cm (0.4 in) sıyırsın
4. Kabloyu kablo bağlantısından sensörün içine itin



Res. 21: Bağlantı prosedürü 5 ve 6

5. Damar uçlarını bağlantı planına uygun olarak klemenslere takınız.

**Bilgi:**

Hem sabit teller hem de tel ucunda kılıf bulunan esnek teller doğrudan terminal ağızına takılır. Uç kılıfları olmayan esnek tellerde, üstten küçük bir tornavida ile terminale basın: Terminal ağızı açılır. Tornavidayı tekrar bırakığınızda terminaler yeniden kapanır.

6. Terminaller içinde bulunan kabloların iyi oturup oturmadığını test etmek için hafifçe çekin
7. Kablo yalıtımı iç topraklama terminaline bağlayın. Çok düşük gerilimle elektrik sağlandığında dış topraklama terminalini voltaj regülatörü ile bağlayın
8. Besleme gerilimi için olan bağlantı kablosunu aynen bu şekilde bağlantı şemasına uygun şekilde bağlayın. Şebekeden elektrik alındığında, iç topraklama terminaline ayriyeten koruyucu bir tel bağlamayı ihmal etmeyin.
9. Kablo bağlantılarının başlık somununu iyice sıkıştırın. Conta kabloları çepçeuvre sarmalıdır
10. Gövde kapağını vidalayın

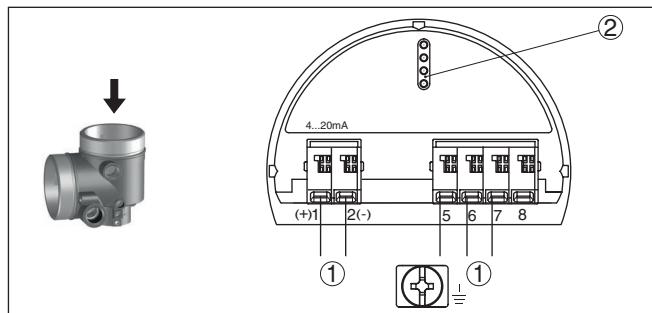
Elektrik bağlantısı bu şekilde tamamlanır.

**Bilgi:**

Terminal bloklar elektriğe bağlanabilir ve gövde modülünden ayrılabılır. Bunun için terminal bloğu küçük bir tornavida ile kaldırın ve çekerek alın. Tekrar bağlarken oturma sesi duyulmalıdır.

**5.3 İki hücreli gövdenin bağlantı şeması**

Aşağıdaki şekiller Ex olmayanların yanı sıra Ex-d-ia modeli için de geçerlidir.

**Elektronik bölmesi**

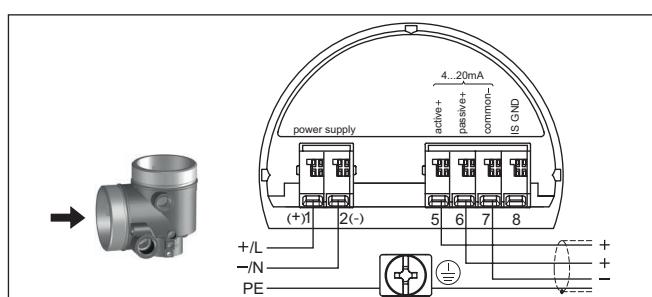
Res. 22: Elektronik bölmesi - iki hücreli gövde

1 Bağlantı alanı için iç bağlantı

2 Gösterge ve ayar modülü ya da arayüz adaptörü için

**Bilgi:**

Harici bir gösterge ve ayar ünitesinin bağlantısı Ex-d-ia modelinde mümkün olmamaktadır.

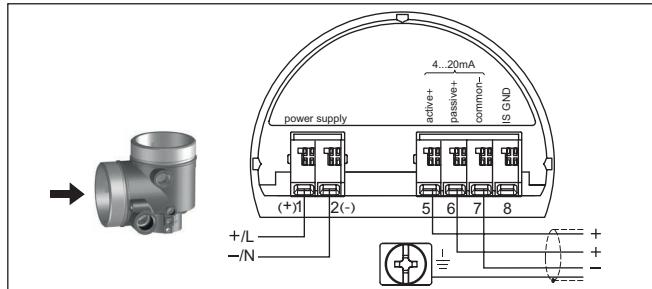
**Şebeke enerjisinde bağlantı mekanı**

Res. 23: Şebeke geriliminde çift hücreli gövdelerde bağlantı alanı

Klemens	Fonksiyon	Polarite
1	Güç kaynağı	+/L
2	Güç kaynağı	-/N
5	4 - 20 mA'lık çıkış (aktif)	+
6	4 - 20 mA'lık çıkış (pasif)	+
7	Kütle - Çıkış	-

Klemens	Fonksiyon	Polarite
8	CSA (Canadian Standards Association)'ya göre kurulumda işlev toprağı	

**Çok düşük gerilimde bağlantı alanı**



Res. 24: Çok düşük gerilimde iki hücreli gövdenin bağlantı alanı

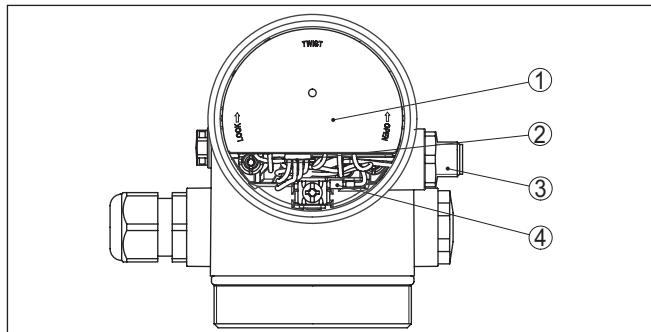
Klemens	Fonksiyon	Polarite
1	Güç kaynağı	+/L
2	Güç kaynağı	-/N
5	4 - 20 mA'lık çıkış (aktif)	+
6	4 - 20 mA'lık çıkış (pasif)	+
7	Kütle - Çıkış	-
8	CSA (Canadian Standards Association)'ya göre kurulumda işlev toprağı	

## 5.4 VEGADIS adaptörü ile iki hücreli gövde

Aşağıdaki şekiller Ex olmayan modeller için geçerli değildir.



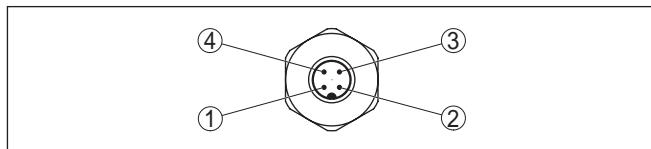
## **Elektronik bölmesi**



Res. 25: Dış gösterge ve ayar biriminin bağlanması için VEGDIS adaptörlü elektronik bölmesine bakış

- 1 VEGADIS Adaptörü
- 2 İç fiş bağlantısı
- 3 Konnektör M12 x 1

## **Fiş bağlantısının atanması**



Res. 26: M12 x 1 elektrik bağlantısına bakış

- 1 Pin 1
- 2 Pin 2
- 3 Pin 3
- 4 Pin 4

Kontak pini	Sensör içinde renkli bağlantı kablosu	Klemens Elektronik modül
Pin 1	Kahverengi	5
Pin 2	Beyaz	6
Pin 3	Mavi	7
Pin 4	Siyah	8

## **5.5 Açıma fazı**

Cihazın güç kaynağına bağlantısından (gerilimin geri döndmesinden) sonra cihaz yaklaşık 30 sn kendi kendine bir test yapar:

- Elektroniğin iç testi
- Cihaz tipi, donanım sürümü, yazılım sürümü ve ölçüm yeri isminin ekran ya da bilgisayar üzerindeki bilgileri
- "F 105 Ölçüm değerini bul" durum mesajının ekran veya bilgisayar bilgileri
- Çıkış sinyali, ayarlanan arıza akımına sıçramaktadır

Uygun bir ölçüm değeri bulunur bulunmaz ilgili akım sinyal hattına gönderilir. Değer gerçek doluluk seviyesine ve yapılmış ayarlara, örneğin fabrika ayarına tekabül eder.

## 6 Göstergе ve ayar modülü ile devreye alma

### 6.1 Göstergе ve ayar modülüne nü kullanılması

Göstergе ve kullanım modülü istendiğinde sensörün içine yerleştirilebilir ve çıkarılabilir. 90°lik açılarla dört konumda takılabilir. Bu işlemi yaparken elektrik akımının kesilmesine gerek yoktur.

Şu prosedürü izleyin:

1. Gövde kapağının vidasını söküн
2. Göstergе ve ayar modülünü elektronik üzerinde dilenilen konuma getirin ve yerine oturuncaya kadar sağa doğru çevirin
3. İzleme penceresini gövdeden kapağına takip iyice sıkın

Sökme, bu işlemi tersine takip ederek yapılır.

Göstergе ve ayar modülünün enerjisi sensör tarafından sağlanır, başka bir bağlantıya gerek yoktur.



Res. 27: Elektronik bölmesinde bir hücreli gövdede göstergе ve ayar modülünün çalıştırılması



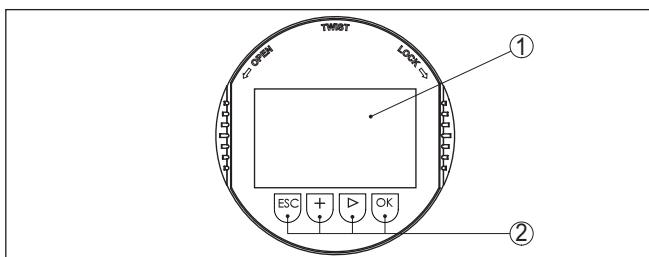
Res. 28: Göstergе ve ayar modülüni iki hücreli gövdeye montajı

- 1 Elektronik bölümünde
- 2 Bağlantı bölümünde

**Uyarı:**

Cihazın donanımını sonradan ölçüm değerlerini devamlı gösteren bir göstergе ve ayar modülü ile donatmak isterseniz, izleme pencereli bir yüksek kapak kullanılması gereklidir.

## 6.2 Kumanda sistemi



Res. 29: Göstergе ve kumanda elemanları

- 1 Sıvı kristal ekran
- 2 Kumanda tuşları

### Tuş fonksiyonları

- **[OK]** tuşu:
  - Menüye genel bakışa geç
  - Seçilen menüyü teyit et
  - Parametre işle
  - Değerini kaydet
- **[>]** tuşu:
  - Ölçüm değerinin gösterilme şeklini değiştir
  - Listeye yapılacak girişi seç

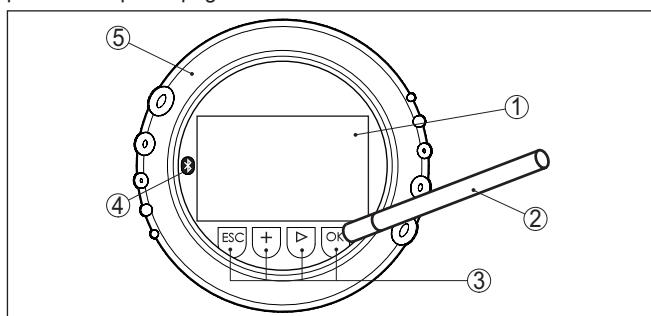
- Hızlı devreye alımdaki menü seçeneklerini seçiniz
- Düzeltme pozisyonunu seç
- **[+]** tuşu:
  - Bir parametrenin değerini değiştir
- **[ESC]** tuşu:
  - Girilen bilgileri iptal et
  - Üst menüye geri git

#### Kontrol sistemi - Doğru-dan tuşlar

Cihazı göstergeler ve ayar modülünün dört düğmesini kullanarak çalıştırıyorsunuz. LC göstergesinde münferit menü seçenekleri görülmektedir. Münferit düğmelerin fonksiyonlarını lütfen önceki grafikten öğrenin.

#### Kontrol sistemi - Manyetik pim üzerinden tuşlar

Göstergeler ve ayar modülünün Bluetooth modelinde alternatif olarak manyetik bir pim yardımıyla kullanma seçeneği bulunmaktadır. Bu, göstergeler ve ayar modülünün dört tuşunu sensör gövdesinin izleme pencere kapaklı kapağından aktive eder.



Res. 30: Göstergeler ve kumanda elemanları - Manyetik pimden kumanda ile

- 1 Sıvı kristal ekran
- 2 Manyetik pim
- 3 Kumanda tuşları
- 4 Bluetooth simgesi
- 5 İzleme pencere kapaklı kapağı

#### Zamanla ilgili fonksiyonları

**[+]** ve **[>]** düğmelerine bir kez basıldığında düzeltilen değer ya da ok bir değer değişir. 1 sn'den fazla süre düşmeye basıldığında değişiklik kalıcıdır.

**[OK]**- ile **[ESC]** tuşlarına aynı anda 5 sn'den daha uzun süre basıldığında temel menüye atlanır. Menü dili de "İngilizce"ye döner.

Sistem, son kez tuşa bastıktan yakla. 60 dakika sonra otomatik olarak ölçüm değerleri göstergesine döner. Bu kapsamda, önceden **[OK]** ile teyitlenmemiş değerler kaybolur.

### 6.3 Ölçüm değeri göstergesi - Dil seçimi

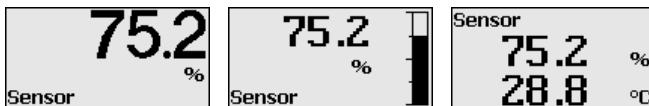
#### Ölçüm değerinin göstermesi

**[>]** tuşu ile üç farklı göstergeler modu arasında seçim yapabilirsiniz.

İlk şekilde seçilen ölçüm değeri büyük harflerle gösterilir.

İkinci şekilde, seçilen ölçüm değeri ve bununla ilgili bir çubuk grafiği gösterilmektedir.

Üçüncü şekilde, seçilen ölçüm değeri ve seçilmesi mümkün ikinci bir ölçüm değeri (örneğin, elektronik ısısı) gösterilir.



"OK" tuşıyla, fabrika çıkışlı teslim edilen bir cihazı ilk devreye alımda "Ülke dili" seçme menüsüne geçebilirsiniz.

#### Ülke dilinin seçimi

Bu menü seçeneği, başka parametrelendirmeler için ülke dilini seçmek içindir. Seçim, "Devreye alım - Display, Menü dil" menüsü üzerinden yapılır.



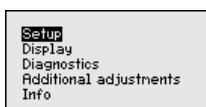
"OK" tuşıyla Ana menü'ye geçebilirsiniz.

#### 6.4 Parametreleme

Cihaz, parametreleri girme sonucu kullanım koşullarına uyarlanır. Parametreler kontrol menüsü üzerinden girilir.

#### Ana menü

Ana menü aşağıda belirtilen fonksiyonları içeren beş bölüme ayrılmıştır:



**Devreye alma:** Ölçüm yerleri ismi, ortam, kullanım, hazne, seviye ayarı ve sinyal çıkışı gibi özellikler

**Ekran:** Dil, ölçüm değeri gösterme ve aydınlatma ayarları

**Tanı:** Cihaz durumu, ibre, ölçüm güvenliği, simülasyon ve yankı eğimi hakkında bilgiler

**Diğer ayarlar:** Cihaz birimi, yanlış sinyal bastırma, linearizasyon eğimi, sıfırlama, tarih/saat, sıfırlama, kopyalama fonksiyonu

**Bilgi:** Cihaz adı, donanım ve yazılım versiyonu, kalibrasyon tarihi, cihazın özellikleri



##### Bilgi:

Bu kullanma kılavuzunda "Devreye alma", "Tanı" ve "Diğer ayarlar" menü alanındaki cihaza özgü parametreler açıklanmaktadır. Bu menü seçeneklerindeki genel parametreler "Göstergе ve ayar modülü" kullanım kılavuzunda açıklanmaktadır.

"Göstergе ve ayar modülü" kullanma kılavuzunda "Göstergе" ve "Bilgi" menü seçenekleri de bulunmaktadır.

Ölçümün optimum ayarı için "Devreye alma" ana menüsündeki münferit alt menüler peş peşe seçilip doğru parametreler girilmelidir. İzlenecek yol aşağıda belirtilmektedir.

## Devreye alma - Ölçüm yeri ismi

"Sensör tagı" menü seçeneklerinden on iki karakterlik ölçüm yeri üzerinde değişiklik yapabilirsiniz.

Bu şekilde sensöre açık bir tanım verilebilir (örn. ölçüm yeri ismi veya tank veya ürün tanımı). Dijital sistemlerde ve büyük sistemlerin dokümantasyonunda her ölçüm yerinin net bir tanımlanmasının olması için başka bir anlam içermeyen bir tanım verilmelidir.

Karakterler şunlardan oluşmaktadır:

- A'dan Z'ye tüm harfler
- 0'dan 9'a tüm sayılar
- Özel karakterler +, -, /, -

<b>Setup</b> Measurement loop name Medium Application Vessel type Vessel height/Me. range	<b>Measurement loop name</b> <b>Sensor</b>
--	---

## Devreye alma - Ortam

Her dolum malzemesinin yansıtma özelliği farklıdır. Sivilarda hata faktörleri arasında ayrıca dolum malzemesinin aktif yüzeyleri ve köpükleşme de yer alır. Dökme malzemede ise bunlar toz oluşması, malzeme koniği ve hazne duvarından gelen ek yankılardır.

Sensörün bu farklı ölçüm koşullarına uymasını sağlamak için bu menüden ilk olarak "Sıvı" veya "Dökme malzeme" seçeneklerine basılmalıdır.

<b>Setup</b> Measurement loop name <b>Medium</b> Application Vessel type Vessel height/Me. range	<b>Medium</b> <b>Liquid</b> <b>Water based</b>	<b>Solvent</b> Chem. mixtures ✓ Water based
<b>Medium</b> <b>Solid</b> <b>Ballast/pebbles</b>	<b>Medium</b> Powder/dust Granules/pellets ✓ Ballast/pebbles	

Bu seçildiğinde sensör optimum bir şekilde ürüne uyarlanır ve ölçüm güvenliği özellikle yansıtma özelliği kötü olan malzemelerde net bir şekilde artar.

İlgili tuşlarda istenilen parametreleri girin, girdiğiniz bilgileri [**OK**] ile kaydedin ve [**ESC**] ve [**->**] ile sonraki menüye geçin.

## Devreye alma - Uygulama

Ortamın yanı sıra, kullanım veya kullanım yeri gibi özellikler de ölçümü etkileyebilir.

Bu menü size, sensörü ölçüm koşullarına uyarlama olanağı sunar. Ayarlama özellikleri "Ortam" menüsü "Sıvı" ve "Dökme malzeme" alt seçeneklerinden hangisini seçtiğinize bağlıdır.

<b>Setup</b> Measurement loop name Medium <b>Application</b> Vessel type Vessel height/Me. range
---

"Sıvı"da da şu seçenekler vardır:

**Application**  
 **Storage tank**  
 Storage tank agitation  
 Storage tank on ships  
 Stirred vessel  
 Dosing vessel  
 ▾

**Application**  
 Stilling tube  
 **Bypass**  
**Plastic vessel**  
 Mob,plastic vessel  
 Open waters  
 ▾

**Application**  
 Mob,plastic vessel  
 Open waters  
 **Open flume**  
 Rainwater overfall  
 Demonstration  
 ▾

"Dikey boru" seçeneği ile, kullanılmakta olan dikey borunun iç çap değerinin verileceği yeni bir pencere açılır.

**Application**  
 **Stilling tube**  
 ▾  
 Tube inner diameter  
 0.500 m

**Tube inner diameter**  
 00.500  
 0.015 m 1.000

Aşağıda uygulamaların özellikleri ve sensörün ölçüm tekniğine bağlı özellikleri belirtilmektedir.



### Uyarı:

Cihazın aşağıdaki uygulamalarda çalıştırılması radyo teknik onayları açısından bazı yerel sınırlamalara tabi olabilir (bkz. "Kendi güvenliğiniz için" bölümü):

- Plastik depo
- Taşınabilir plastik gövde
- Açık deniz
- Açık kanal
- Aşırı yağmur suyu

### Depo tankı:

- Yapı: Büyük hacimli, dikey konumda silindirik, yatay konumda yuvarlak
- Dolum malzemesinin hızı: Yavaş doldurma ve boşaltma
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Yoğunlaşma oluşumu
  - Sakin dolum malzemesi yüzeyi
  - Ölçüm değerlerinin doğru ve kesin olması gerekiğine yönelik yüksek bekleni
- Sensörün özellikleri:
  - Seyrek oluşan parazit yankılanmalara karşı düşük hassasiyet
  - Ortalama değer oluşturulması dolayısıyla istikrarlı ve kesin ölçüm değerleri
  - Ölçüm değerlerinde yüksek doğruluk oranı
  - Sensörün kısa bir zaman dilimi içinde reaksiyon göstermesine gerek yoktur

### Depolama tankı değişimi:

- Yapı: Büyük hacimli, dikey konumda silindirik, yatay konumda yuvarlak
- Dolum malzemesinin hızı: Yavaş doldurma ve boşaltma
- İç düzenekler: yandan monte edilmiş küçük veya üstten monte edilmiş büyük karıştırma mekanizması
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Nispeten sakın dolum malzemesi yüzeyi
  - Ölçüm değerlerinin doğru ve kesin olması gerekiğine yönelik yüksek bekleni
  - Yoğunlaşma oluşumu

- Çok az miktarda köpükleşme
- Taşma mümkündür
- Sensörün özellikleri:
  - Seyrek oluşan parazit yankılanmalara karşı düşük hassasiyet
  - Ortalama değer oluşturulması dolayısıyla istikrarlı ve kesin ölçüm değerleri
  - Azami hızda ayarlı olmadığı için ölçüm değerlerinde yüksek doğruluk oranı
  - Yanlış sinyal bastırma tavsiye edilir

**Gemilerde depolama tankı:**

- Dolum malzemesinin hızı: Yavaş doldurma ve boşaltma
- Hazne:
  - Zemine entegre parçalar (Takviyeler, ısıtma kangalları)
  - Yüksek ek bağlantılar 200 ... 500 mm (Çapları da büyük)
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Yoğunlaşma oluşumu, hareket oldukça ürün birikiyor
  - Ölçüm değerlerinin son derece doğru olması gerekmektedir (% 95'in üzerinde)
- Sensörün özellikleri:
  - Seyrek oluşan parazit yankılanmalara karşı düşük hassasiyet
  - Ortalama değer oluşturulması dolayısıyla istikrarlı ve kesin ölçüm değerleri
  - Ölçüm değerlerinde yüksek doğruluk oranı
  - Yanlış sinyal bastırma gereklidir

**Karıştırma tankı:**

- Yapı: Hazneler herhangi bir büyüklükte olabilir
- Dolum malzemesinin hızı:
  - Hem hızlı hem yavaş doldurma mümkündür
  - Hazne çok sık doldurulup boşaltılmaktadır
- Hazne:
  - Ek bağlantılar mevcuttur
  - Metal malzemeden büyük karıştırma kanatları
  - Debi sabitleyici, ısıtma kangalları
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Yoğunlaşma oluşumu, hareket oldukça ürün birikiyor
  - Güçlü girdap oluşumu
  - Yüzey şiddetle oynar, köpük oluşur
- Sensörün özellikleri:
  - Az oranda ortalama değer oluşturulması neticesinde yüksek ölçüm hızı
  - Seyrek oluşan parazit yankılanmaları bastırılır.

**Dozaj kabı:**

- Yapı: Hazneler herhangi bir büyüklükte olabilir
- Dolum malzemesinin hızı:
  - Çok hızlı dolar ve boşaltılır
  - Hazne çok sık doldurulup boşaltılmaktadır
- Hazne: Dar yerde kurulum
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Yoğunlaşma oluşumu, antende ürün birikiyor
  - Köpükleşme

- Sensörün özellikleri:
  - Hiç denecek kadar az oranda ortalama değer oluşturulması neticesinde optimum ölçüm hızı
  - Seyrek oluşan parazit yankınlamları bastırılır.
  - Yanlış sinyal bastırma tavsiye edilir

**Dikeý boru:**

- Dolum malzemesinin hızı:: Çok hızlı dolar ve boşaltılır
- Hazne:
  - Havalanırma deliği
  - Flanş, kaynak dikişi gibi bağlantı yerleri
  - Boruda çalışma süresi sapması
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Yoðuþma oluþumu
  - Yapışmalar
- Sensörün özellikleri:
  - Az oranda ortalama değer oluşturulması neticesinde optimum ölçüm hızı
  - Boru iç çapının girilmesi, boruda çalışma süresi sapmasını da göz önüne alır.
  - Yankı algılama hassasiyeti düşük

**Bypass (alternatif yol):**

- Dolum malzemesinin hızı:
  - Kısa ve uzun bypass borularında hem hızlı hem de yavaş doldurma mümkündür
  - Doluluk seviyesi çoğu kez bir ayarlama mekanizması ile sabit tutulur
- Hazne:
  - Yan taraftan girişler ve çıkışlar
  - Flanş, kaynak dikişi gibi bağlantı yerleri
  - Boruda çalışma süresi sapması
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Yoðuþma oluþumu
  - Yapışmalar
  - Yað ve su ayrılabilir
  - Antenin içine taşıacak kadar doldurulabilir
- Sensörün özellikleri:
  - Az oranda ortalama değer oluşturulması neticesinde optimum ölçüm hızı
  - Boru iç çapının girilmesi, boruda çalışma süresi sapmasını da göz önüne alır.
  - Yankı algılama hassasiyeti düşük
  - Yanlış sinyal bastırma tavsiye edilir

**Plastik depo:**

- Hazne:
  - Ölçüm sabit olarak üzerine veya içine takılmıştır
  - Uygulamaya bağlı olarak hazne tavanından ölçüm
  - Hazne boş olduğunda ölçüm zeminden yapılabılır
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Plastik tavanда yoðuþma oluþumu
  - Dış tesislerde su veya haznenin tavanında kar birikebilir

- Sensörün özellikleri:
  - Hazne dışındaki parazit sinyalleri de göz önüne alınır.
  - Yanlış sinyal bastırma tavsiye edilir

#### **Taşınabilir plastik gövde:**

- Hazne:
  - Malzeme ve kalınlık farklı
  - Hazne tavanından ölçüm
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Hazne değiştirildiğinde ölçüm değeri sıçrıyor
- Sensörün özellikleri:
  - Haznenin değiştirilmesiyle, farklılaşmış refleksiyon şartlarına hızla uyum
  - Yanlış sinyal bastırma gereklidir

#### **Açık deniz:**

- Seviye değişim hızı: Seviye değişimi yavaş
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Sensörün su yüzeyinden uzaklılığı çok büyük
  - Dalgalanma nedeniyle çıkış sinyalinin büyük oranda sökümlenmesi
  - Antende buzlanma ve yoğunlaşma olabilir
  - Anten içlerine örümcek ve böcekler yuva yapabilir
  - Su yüzeyinde arada sırada madde veya böcek olabilir
- Sensörün özellikleri:
  - Yüksek oranda ortalama değer oluşturulması dolayısıyla istikrarlı ve kesin ölçüm değerleri
  - Yakın alanda hassas değil

#### **Açık kanal:**

- Seviye değişim hızı: Seviye değişimi yavaş
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Antende buzlanma ve yoğunlaşma olabilir
  - Anten içlerine örümcek ve böcekler yuva yapabilir
  - Durgun su yüzeyi
  - Doğru ölçüm sonucu beklenmektedir
  - Su yüzeyine mesafe normalde kısmen büyük
- Sensörün özellikleri:
  - Yüksek oranda ortalama değer oluşturulması dolayısıyla istikrarlı ve kesin ölçüm değerleri
  - Yakın alanda hassas değil

#### **Aşırı yağmur suyu:**

- Seviye değişim hızı: Seviye değişimi yavaş
- Proses ve ölçüm koşulları:
  - Antende buzlanma ve yoğunlaşma olabilir
  - Anten içlerine örümcek ve böcekler yuva yapabilir
  - Çalkantılı su yüzeyi
  - Sensör taşıabilir
- Sensörün özellikleri:
  - Yüksek oranda ortalama değer oluşturulması dolayısıyla istikrarlı ve kesin ölçüm değerleri
  - Yakın alanda hassas değil

**Gösterim:**

- Doluluk seviyesi için tipik olmayan tüm uygulamalar için ayar
  - Cihazın gösterimi
  - Cisim tanıma/gözetleme (Ek ayarlar gerekli)
- Sensörün özelliklerini:
  - Sensör, ölçüm aralığındaki her türlü ölçüm değişikliğini hemen kabul ediyor
  - Hemen hemen hiç ortalama değer oluşturulması neticesinde yüksek ölçüm hızı

**Dikkat:**

Haznedi, yoğunluğunu sonucunda farklı dielektrik değerlerine sahip sıvıların birbirinden ayrılması halinde, radar sensörü belirli koşullarda sadece en yüksek dielektrik değerine sahip ürün malzemesini algılayabilir. Bu yüzden, ayırma katmanlarının hatalı ölçümlere neden olabileceğini göz önünde bulundurun.

Her iki sıvının toplam yüksekliğini emin ölçmek istiyorsanız, servisimize başvurun veya ayırma katmanı ölçümü için bir cihaz kullanın.

**Devreye alma - Hazne şekli**

Malzeme (ortam) ve uygulamanın yanı sıra haznenin şekli de ölçümü etkileyebilir. Sensörü ölçüm koşullarına uyarlamak için bu menü seçenekleri size belli uygulamalarda hazne zemini ve tavanı için çeşitli seçenekler sunmaktadır.

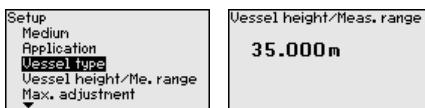


İlgili tuşlarla istenilen parametreleri girin, girdiğiniz bilgileri **[OK]** ile kaydedin ve **[ESC]** ve **[→]** ile sonraki menüye geçin.

**Devreye alma - Hazne yüksekliği, ölçüm aralığı**

Bu seçenek sayesinde sensörün çalışma alanı haznenin yüksekliğine uyarlanır ve farklı koşullarda ölçüm güvenliği oldukça artar.

Bundan bağımsız olarak aşağıda belirtilen minimum seviye ayarı yapılmalıdır.

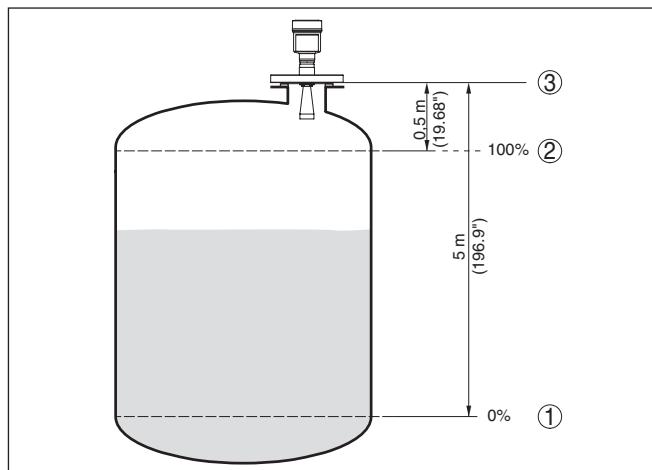


İlgili tuşlarla istenilen parametreleri girin, girdiğiniz bilgileri **[OK]** ile kaydedin ve **[ESC]** ve **[→]** ile sonraki menüye geçin.

**Devreye alma - Seviye ayarı**

Radar sensörü mesafe ölçüm cihazı olduğu için, sensörle dolum malzemesi yüzeyi arasındaki mesafe ölçülür. Ekranda gerçek dolum malzemesi yüksekliğinin görüntülenmesi için ölçülen mesafenin yüzdelik seviyeye getirilmesi gerekmektedir.

Böyle bir ayarın yapılabilmesi için uzaklık hazne doluyken ve boşken girilir (Bkz. aşağıdaki örnek):



Res. 31: Min./Maks. seviye ayarı parametreleme örneği

- 1 Min. doluluk seviyesi = Maks. ölçüm mesafesi
- 2 Maks. doluluk seviyesi = Min. ölçüm mesafesi
- 3 Referans düzlemler

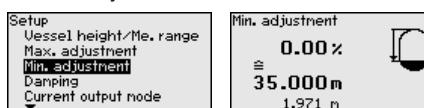
Bu değerler bilinmiyorsa, örneğin %10 ve %90 gibi mesafelerle karşılaştırılabilir. Bu mesafe değerlerinin çıkış noktası daima referans düzlemdir, yani vidanın veya flanşın conta yüzeyidir. Referans düzlemine ait verileri *Montaj Uyarıları* ve "Teknik Veriler" bölümlerinde bulabilirsiniz. Esas dolum yüksekliği oradaki veriler temelinde hesaplanır.

Gerçek doluluk durumu bu ayar sırasında herhangi bir rol oynamaz, minimum/maksimum seviye ayarı her zaman dolum malzemesi değiştirilmeksız yapılmıştır. Böylece bu ayarlar, cihaz kurulumu yapılmadan da önceki alandan yapılabilir.

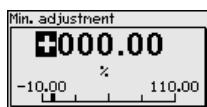
#### Devreye alma - Min. seviye ayarı

Şu prosedürü izleyin:

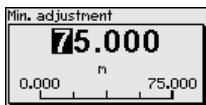
1. "[>]" ile "**Devreye alma**" menüsünü seçin ve **[OK]** ile teyit edin. Sonra [>] ile "Min. seviye ayarı" menüsünü seçin ve **[OK]** düğmesi ile teyit edin.



2. **[OK]** düğmesine basarak yüzdelik değeri düzeltin ve [>] tuşuna basarak oku istediğiniz noktaya getirin.



3. İstediğiniz yüzde değerini **[+]** düğmesiyle ayarlayın ve **[OK]** tuşuna basarak kaydedin. Ok şimdi mesafe değerine atlar.

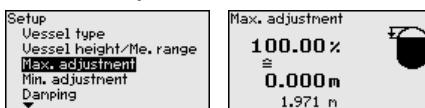


4. Yüzdelik değere uygun olarak, boş hazneye uygun uzaklık değerini metre cinsinden verin (örneğin, hazne zemininden sensöre olan uzaklık)
5. Ayarları [OK] ile kaydedin ve [ESC] ve [->] tuşlarına basarak seviye ayarını maksimuma getirin.

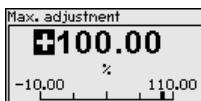
#### Devreye alma - Maks. seviye ayarı

Şu prosedürü izleyin:

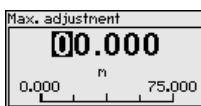
1. Sonra [->] ile Maks. seviye ayarı seçeneğini seçin ve [OK] düğmesi ile teyit edin.



2. [OK] düğmesine basarak yüzdelik değeri düzeltin ve [OK] tuşuna basarak oku istediğiniz noktaya getirin.



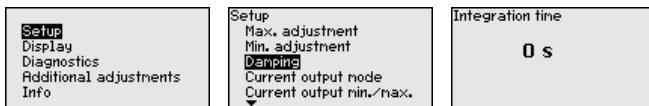
3. İstediğiniz yüzde değerini [+] düğmesiyle ayarlayın ve [OK] tuşuna basarak kaydedin. Ok şimdi mesafe değerine atlar.



4. Yüzde değere tekabül eden dolu hazne mesafesini metre değerlendinden verin. Maksimum doluluk seviyesinin anten kenarına olan minimum uzaklığın altında kalmasına dikkat edin.
5. [OK] tuşuna basarak ayarları kaydet

#### Devreye alma - Sönümleme

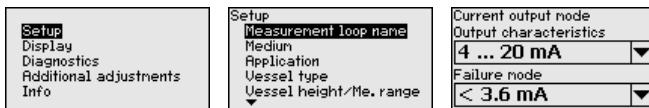
Proses koşullarına uygun ölçüm oynamalarının sökülmemesi için bu menü seçeneğinden 0 - 999 sn'lık bir entegrasyon süresi ayarlayın.



Her sensör tipi için fabrika ayarı 0 sn ve/veya 1 sn'dır.

#### Devreye alma - Akım çıkışlı mod

"Akım çıkışlı modu" menü seçeneğinden arıza durumundaki çıkış çizgisini ve akım çıkışlı davranışını belirleyin.



Output characteristics	Failure mode
✓ 4 ... 20 mA 20 ... 4 mA	22,0 mA 20,5 mA No change ✓ < 3,6 mA

Fabrika ayarı çıkış çizgisi için 4 ... 20 mA, arıza modu için < 3,6 mA.

### Devreye alma - Akım çıkışı Min./Maks.

"Akım çıkışı Min./Maks." kullanıldığında akım çıkışı davranışını belirleyin.

Setup <b>Display</b> Diagnostics Additional adjustments Info	Setup Damping Current output mode <b>Current output min./max.</b> Lock adjustment ▼	Current output min./max. Min. current <b>3,8 mA</b> Max. current <b>20,5 mA</b>
Min. current ✓ 3,8 mA 4 mA	Max. current 20 mA ✓ 20,5 mA	

Fabrika ayarı için min. akım 3,8 mA, maks. akım 20,5 mA'dır.

### Devreye alma - Kumandaının kilitlenmesi

Bu menü seçenekine basılarak şifre sürekli olarak aktif ya da pasif konuma getirilir. Yetkisiz kişi ve öngörlülmemiş değişikliklere karşı, sensör verileriniz 4 haneli bir şifre ile korunmaktadır. Şifre sürekli olarak etkinse, her an menü seçenekinden şifreyi geçici olarak kaldırabilirsiniz(yak. 60 dakika).

Setup Display Diagnostics Additional adjustments Info	Setup Current output mode Current output min./max. <b>Lock adjustment</b> ▼ Measurement loop name	PIN <b>Released</b> Lock?
---	--	---------------------------------

Şifre aktif konumda olduğunda sadece şu fonksiyonlar kullanılabilir:

- Menü seçeneklerine basarak verilerin gösterilmesi
- Sensördeki verilerin göstergeler ve ayar modülünden okunması



### Dikkat:

PIN aktif olduğunda PACTware/DTM ve diğer sistemler üzerinden kullanım kilitlidir.

Teslim konumunda şifre "0000".

### Ekran - Dil

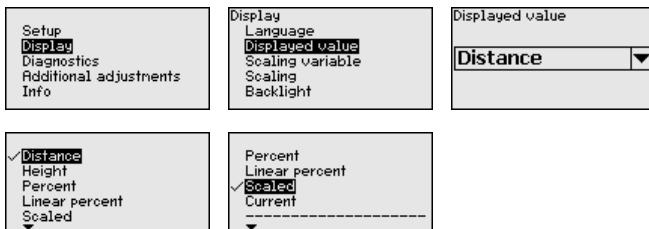
Bu menü seçeneği sizin istediğiniz ülkenin dilini kullanmanıza izin verir.

Setup Display Diagnostics Additional adjustments Info	Display Language Displayed value Scaling variable Scaling Backlight	Display Menu language Indication value 1 Indication value 2 Backlight
Language <b>English</b>	Language Deutsch ✓ English Français Español Pycckuu	Language Deutsch ✓ English Français Español Pycckuu

Sensörün teslimat bilgileri sipariş edilen ülkenin diline getirilir.

**Ekran - Göstergе deгeri**

Bu menü seçenekinden ölçüm değerinin ekran üzerindeki görüntüsünü tanımlayabilirsiniz.



Örneğin radarlı sensörlerde, göstergе değeri için fabrika ayarı uzaklaştırır.

**Ekran - Işıklandırma**

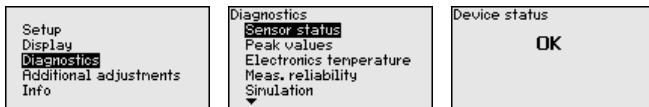
Alternatif entegre fon ışınlandırma kullanım menüsünden çalıştırılabilir. Çalışma besleme geriliminin yüksekliğine bağlıdır. İlgili sensörün kullanım kılavuzuna bakınız.



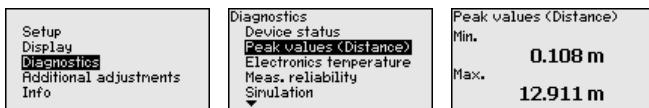
Teslimat durumunda aydınlatma açıktır.

**Tanı - Cihaz durumu**

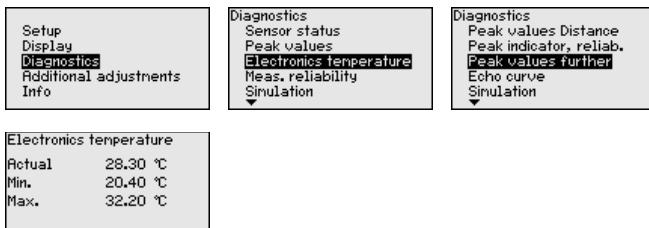
Bu menü seçenekinde cihazın durumu görüntülenmektedir.

**Tanı - İbre (mesafe)**

Sensörde her zaman minimum ve maksimum mesafe ölçüm değeri kaydedilir. "İbre" menü seçenekinde iki değer gösterilir.

**Tanı - Elektroniğin sıcaklığı**

Sensörde her zaman minimum ve maksimum elektronik sıcaklığı kaydedilir. "İbre" menü seçenekinde hem bu değerler hem de gerçek sıcaklık değeri gösterilmektedir.



**Tanı - Ölçüm güvenirliği**

Temassız çalışan doluluk seviyesi sensörlerinde ölçüm proses koşullarından etkilenebilir. Bu menü seçenekinde doluluk seviyesi yankısının ölçüm güvenilirliği dB değeri ile gösterilir. Ölçüm güvenilirliği, sinyal gücü eksi parazittir. Değer ne kadar büyük olursa, ölçüm de o kadar doğru olur. Doğru bir ölçümdede değerler > 10 dB'dır.

<b>Setup</b> <b>Display</b> <b>Diagnostics</b> Additional adjustments Info	<b>Diagnostics</b> Peak values (Distance) Electronics temperature <b>Meas. reliability</b> Simulation Curve indication ▼	<b>Meas. reliability</b>  <b>15 dB</b>
--	--	--

**Tanı - Simülasyon**

Bu menü seçenekinden akım çıkışı yoluyla ölçüm değerlerini simüle edebilirsiniz. Bu sayede örn. çıkışa bağlanmış göstergе cihazları ve kablolu sistemlerin giriş kartı kullanılarak sinyal yolu test edilir.

<b>Setup</b> <b>Display</b> <b>Diagnostics</b> Additional adjustments Info	<b>Diagnostics</b> Electronics temperature Meas. reliability Simulation Curve indication ▼	<b>Simulation</b>  <b>Start simulation?</b>
Percent Current Distance	Simulation running  <b>Percent</b> <b>94.1 %</b>	Simulation running  <b>+094.1</b> -10.0      110.0 %

Simülasyon şu şekilde başlatılır.

1. **[OK]** tuşuna basın
2. Sonra **[>]** ile istediğiniz simülasyon büyüğünü seçin ve **[OK]** düğmesi ile teyit edin.
3. **[OK]** düğmesine basarak simülasyonu başlatın. Gerçek ölçüm değeri ilk etapta % olarak ekranда görüntülenir.
4. **[OK]** düğmesine basarak düzeltme modunu başlatın
5. **[+]** ve **[>]** ile istenilen değeri ayarlayın.
6. **[OK]** tuşuna basın

**Uyarı:**

Simülasyon başladığında simüle edilen değer 4 - 20 mA akım değeri ve dijital HART sinyali olarak gösterilir.

Simülasyon şu şekilde durdurulur:

→ **[ESC]** tuşuna basın

**Bilgi:**

Tuşa en son basıldığı süreden itibaren 10 dakika sonra simülasyon otomatik olarak kesilir.

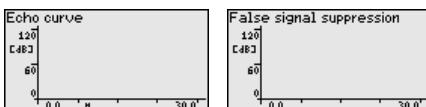
**Tanı - Eğim verileri**

"Yankı eğimi" seçeneği yankının sinyal şiddeti ölçüm aralığından dB değeriyle verilmektedir. Sinyal şiddeti ölçüm kalitesinin değerlendirilmesine izin vermektedir.

<b>Setup</b> <b>Display</b> <b>Diagnostics</b> Additional adjustments Info	<b>Diagnostics</b> Meas. reliability Simulation <b>Curve indication</b> Echo curve memory ▼	<b>Curve indication</b>  <b>Echo curve</b> False signal suppression
--	--	--

"Yanlış sinyal bastırma", boş haznenin kaydedilen hatalı yankalarını (Bkz. "Diğer ayarlar") ölçüm alanındaki "dB" değerli sinyal gücüyle verir.

Ölçüm güvenliği hakkında kesin kanya yankı eğrisi ve yanlış sinyal bastırma karşılaştırılarak varılır.



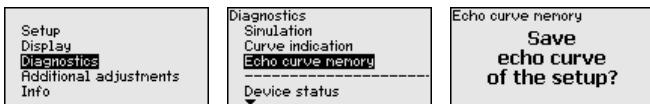
Seçilen eğri sürekli aktüelleştirilir. [OK] tuşıyla zoom fonksiyonu olan bir alt menü açılır:

- "X büyütme": Ölçüm aralığının büyütme fonksiyonu
- "Y büyütme": "dB" değerindeki sinyalin 1-, 2-, 5- ve 10 kat büyütülmesi
- "Önceki büyülüğe getirme": Göstergedeki nominal aralığın değişirilmemiş büyülüğe geri getirilmesi

### Tanı - Yankı eğimi belleği

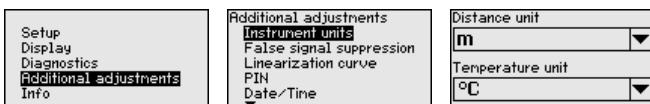
"Yankı eğimi belleği" komutu ile devreye alma zamanında yankı eğimini kaydedebilirsiniz. Genelde bu tavsiye edilir; hatta bu, Mülk İşletimi İşlevselliliğinin kullanımı için zoruridir. Kayıt olabildiğince düşük bir doluluk seviyesinde yapılır.

Çalışma sırasında sinyaldeki değişimlerin algılanması için PACTware kullanım yazılımı ve PC kullanılarak yüksek çözünürlüklü yankı eğimi görüntülenip kullanılabilir. Devreye alma yankı eğimi ayrıca yankı eğimi penceresinde de görüntülenebilir ve gerçek yankı eğimi ile kıyaslanabilir.



### Diğer özellikler - Cihazın birimleri

Bu menü seçeneklerinden sistemin ölçüm büyülüğünü ve sıcaklık birimini seçin.



### Diğer ayarlar - Yanlış sinyal önleme

Aşağıdaki koşullar hatalı yansımalara ve ölçümün zayıflamasına neden olurlar:

- Yüksek ek bağlantılar
- Hazne iç düzenleri (Taşıyıcı kolon gibi)
- Karıştırma mekanizmaları
- Hazne duvarlarında biriken maddeler veya kaynak dikişi



#### Uyarı:

Bir yanlış sinyal bastırıcı bu arıza sinyallerinin doluluk seviyesi ölçümü sırasında bir daha dikkate alınmamaları için bu sinyalleri ölçer, tanımlar ve kaydeder.

Tüm mevcut hatalı yansımaların ölçülebilmesi için bu, olabilecek en düşük sıvı seviyesiyle yerine getirilmelidir.

Şu prosedürü izleyin:

1. [->] tuşuna basarak "Parazit hariçleyici" menü seçeneğini seçin ve [OK] tuşuna basın.



2. [OK] tuşuna üç kez basarak sensör ile dolum malzemesinin yüzeyi arasındaki gerçek uzaklığı girin.
3. Bu aralıkta mevcut tüm hatalı sinyalleri [OK] ile teyitten sonra sensör tarafından tespit edilip kaydedilir.



#### **Uyarı:**

Ürün ortamı yüzeyine olan mesafe yanlış (çok büyük) verildiğinde, gerçek dolum durumu hatalı sinyal olarak görüleceğinden kayda alınacağından bu mesafeyi kontrol edin. Bu böyle olduğunda bu aralıkta dolum durumu ölçülemez.

Sensörde önceden bir yanlış sinyal bastırma etkin hale getirilmişse "Yanlış sinyal bastırma" seçeneğinde şu menü penceresi açılır:



"Sil": Önceden başlatılan yanlış sinyal bastırmayı tamamen silme görevini yerine getirir. Bu, etkin haldeki yanlış sinyal bastırıcı, haznenin ölçüm ve tekniği ile ilgili koşullarını yerine getiremediği takdirde kullanılır.

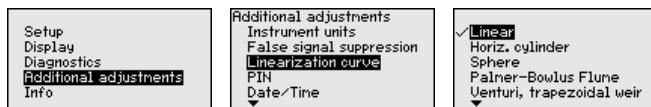
**Genişlet**: Önceden başlatılan yanlış sinyal bastırıcıyı genişletir. Bu, yanlış sinyal önlemenin doluluk seviyesi yüksekken yapılmış ve tüm hatalı yankıların tespit edilememiş olması halinde, yararlı bir işlevdir. "Genişlet" seçeneğine basıldığında ekrana dolum malzemesinin yüzeyi ile oluşan yanlış sinyalleri bastırma arasındaki uzaklık çıkar. Bu değer değiştirilebilir ve yanlış sinyal bastırma aralığı bu aralığa genişletilebilir.

#### **Diğer ayarlar - Lineeri-zasyon**

Doluluk seviyesi hazne hacimleri doluluk seviyesi yüksekliğine lineer şekilde çıkmayan tüm haznelerde bir lineerizasyon işlemi yapılmalıdır, örneğin yuvarlak veya konik bir tankta hacmin gösterilmesi dileniyor-sa. Bu hazneler için söz konusu olan lineerizasyon eğimi kayıtlıdır.

Bunlar, yüzdesel doluluk yüksekliği ile hazne hacmi arasındaki oranı belirtirler.

Uygun eğimin etkinleştirilmesiyle yüzdesel hazne hacminin doğru görüntülenmesi sağlanır. Hacim yüzde olarak değil de litre veya kilogram olarak verilecekse ek olarak "Display" menü seçeneğinden bir ölçekte ayarı yapılabilir.



İlgili tuşlarla istenilen parametreleri girin, girdığınız bilgileri kaydedin, **[ESC]** tuşıyla menüden çıkmak ve tuşla menüden çıkmak ve **[→]** tuşuya sonra menü seçeneğine geçin.



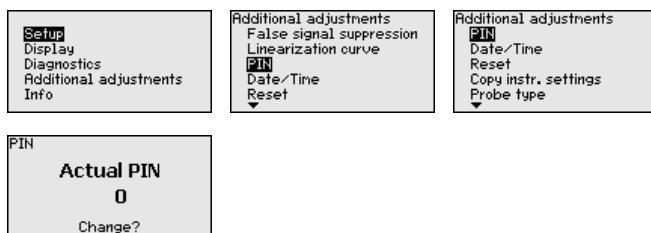
#### Dikkat:

WHG'ye göre bir taşıma güvenliği parçası ruhsatı olan cihazlar kullanıldığında aşağıdakiler dikkate alınmalıdır:

Bir lineerizasyon eğimi seçilirse, ölçüm sinyali artık dolum yüksekliğine zorla lineer olmaz. Bu, kullanıcı tarafından (özellikle sınır sinyali vericideki anahtarlama noktasının ayarı yapıldıktan) dikkate alınmalıdır.

#### Diğer ayarlar - Şifre

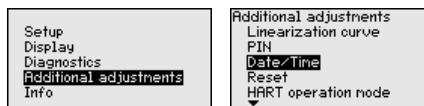
Yetkisiz kişilerin kullanımına ve öngörülmemiş değişikliklerin yapılmasına karşı, sensör verileriniz 4 haneli bir şifre ile korunmaktadır. Bu menü seçeneğinden şifre görüntülenir (Düzenlenir veya değiştirilir.). Bu bununla birlikte sadece "Devreye alma" menüsünden kilit açıldığından mevcuttur.



Teslim konumunda şifre "0000".

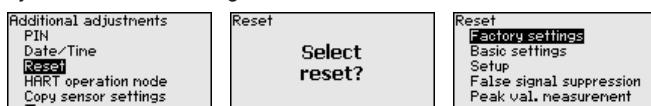
#### Diğer özellikler - Tarih/ Saat

Bu menü seçeneğinden sensörün iç saat ayarı yapılır.



#### Diğer özellikler - Sıfırlama

Sıfırlama sırasında kullanıcı tarafından belirlenen belli başlı parametre ayarları eski konumuna getirilir.



Şu sıfırlama fonksiyonları mevcuttur:

**Teslimat zamanı:** Fabrikadan teslim alındığı sırada parametre ayarlarının (siparişle ilgili ayarlar dahil) eski durumuna getirilmesi. Hem bir yanlış sinyal bastırıcıyı, hem bir serbest programlanabilen lineerizasyon eğimi hem de ölçüm değeri belleği silinir.

**Temel ayarlar:** Her cihaz için özel parametre ayarları dahil tüm ayarların standart değerlerine getirilmesi. Hem bir yanlış sinyal bastırma, hem bir serbest programlanabilen lineerizasyon eğimi hem de ölçüm değeri belleği silinir.

**Devreye alma:** Devreye alma menü seçenekindeki parametre ayarlarını yeniden cihazın standart değerlerine getirilmesi. Hem bir yanlış sinyal bastırma, hem bir serbest programlanabilen lineerizasyon eğimi hem de ölçüm değeri hem de ölçüm değeri belleği bilgileri toplanılmaya devam eder. Lineerizasyon özelliği lineere ayarlanır.

**Yanlış sinyal bastırma:** Önceden oluşturulan bir yanlış sinyal bastırmanın silinmesi. Fabrika ayarında olan yanlış sinyal bastırma etkin kalır.

**İbre Ölçüm değeri:** Ölçülen min. ve maks. uzaklıkların gerçek ölçüm değerine çevrilmesi.

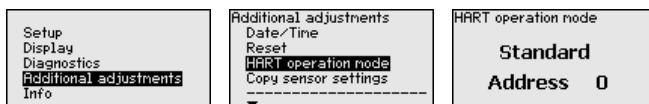
Aşağıdaki tablo cihazın standart değerlerini göstermektedir. Cihaz modeline bağlı olarak tüm menü seçenekleri mevcut olmamayabilir ya da seçeneklerin düzeni farklı yapılmış olabilir.

Menü	Menü seçeneği	Standart değer
Devreye alma	Ölçüm yeri ismi	Sensör
	Ortam	Sıvı/sulu çözelti Döküm malzemesi/balast, çakıl taşı
	Uygulama	Tank: Silo
	Hazne kalibi	Bombeli hazne zemini Bombeli hazne kapağı
	Hazne yüksekliği/Ölçüm aralığı	Tavsiye edilen ölçüm aralığı için ekteki "Teknik veriler" e bakınız.
	Min. seviye	Tavsiye edilen ölçüm aralığı için ekteki "Teknik veriler" e bakınız.
	Maks. seviye	0,000 m(d)
	Sönümleme	0,0 sn
	Akım çıkıştı modu	4 ... 20 mA, < 3,6 mA
	Akım çıkıştı, min./maks.	Min. akım 3,8 mA, Maks. akım 20,5 mA
	Kullanımın kilitlenmesi	Kilit açık

Menü	Menü seçenekleri	Standart değer
Ekran	Dil	Siparişte belirtildiği şekilde
	Göstergе dēeri	Uzaklık
	Göstergе birimi	m
	Ölçekleme büyüklüğü	Hacim l
	Ölçekleme	0,00 lin %, 0 l 100,00 lin %, 100 l
	Aydınlatma	Açık
Diğer ayarlar	Uzaklık birimi	m
	Sıcaklık birimi	°C
	Sonda uzunluğu	Dikey borunun fabrikada belirlenen uzunluğu
	Lineerizasyon eğimi	Lineer
	HART çalışma modu	Standart Adres 0

#### Diğer ayarlar - HART çalışma modu

Sensör, HART çalışma modları standartı ve multidrop sunmaktadır. Bu menü seçeneklerinden HART çalışma modunu belirleyin ve multidrop'taki adresi verin.



Sabit adresi 0 olan standart çalışma modu, 4 ... 20 mA sinyali olarak ölçüm değeri çıktıısı anlamına gelir.

Multidrop çalışma modunda 63'e kadar sensör bir iki telli kablodan kullanılabilirmektedir. Her sensöre 1 ila 63 arasında bir adres atanmalıdır.<sup>1)</sup>

Fabrika ayarı standart olarak 0 adresindedir.

#### Diğer ayarlar - Cihaz ayarlarının kopyalanması

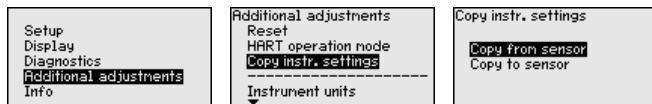
Bu fonksiyonla cihaz ayarları kopyanmaktadır. Aşağıdaki fonksiyonlar mevcuttur:

- Sensördeki verilerin göstergе ve ayar modülüne kaydedilmesi
- Göstergе ve ayar modülündeki verilerin sensöre kaydedilmesi

Bu kapsamda, göstergе ve ayar modülünün kullanımının şu verileri ya da ayarları kaydedilir:

- "Devreye alma" ve "Göstergе" menülerinin tüm verileri
- "<Diğer ayarlar" menüsünde "uzaklık birimi, sıcaklık birimi ve lineerizasyon" noktaları
- Serbest programlanabilen lineerizasyon eğimi değerleri

<sup>1)</sup> Sensörün 4 ... 20 mA sinyali kapatılır. Sensör 4 mA'lık sabit akımla çalışmaya başlar. Dijital HART sinyali olarak sifir ölçüm sinyali aktarılır.



Kopyalanan veriler göstergeler ve ayar modülünün bir EEPROM kaydedicisinde kaydedilir ve elektrik kesintisi olduğunda dahil bunlara ulaşılır. Bunlar buradan bir veya daha fazla sensöre yazdırılabilir veya bir sensörün değiştirilmesine karşılık veri güvenliğini sağlamak amacıyla muhafaza edilebilirler.

Kopyalanan verilerin tipi ve kapsamı sensörden sensöre değişiklik gösterir.

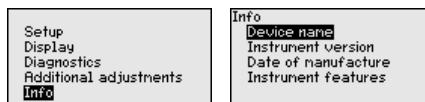


#### **Uyarı:**

Veriler sensöre kaydedildirmeden önce verilerin sensöre uygun olup olmayacağı kontrol edilir. Veriler uygun değilse bir hata mesajı verilir (Fonksiyon kilitlenir.). Veriler sensöre yazdırılırken verilerin hangi cihaz tipinden geldiği ve bu sensörün TAG numarasının ne olduğu görüntülenir.

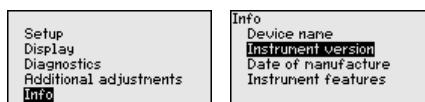
#### **Bilgi - Cihaz ismi**

Bu menüden cihaz isimlerini ve cihazın seri numarasını alın:



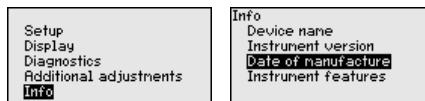
#### **Bilgi - Cihaz modeli**

Bu menü seçeneklerinden sensörün donanım ve yazılım sürümü görüntülenir.



#### **Bilgi - Kalibreleme tarihi**

Bu menü seçeneklerinden sensörün fabrikada yapılan kalibrasyonunun tarihi ve sensör parametrelerinin göstergeler ve ayar modüllerinden (bilgisayardan) son değiştirilme tarihi görüntülenir.



#### **Cihazın karakteristik özelliklerini**

Bu menü seçeneklerinden sensörün ruhsat, proses bağlantısı, conta, ölçüm aralığı, gövde ve diğer özelliklerini görüntülenir.



## 6.5 Parametre bilgilerinin emniyete alınması

### Kâğıt üzerinde

Ayarlanan verileri not etmeniz, örn. bu kullanma kılavuzuna not etmeniz ve akabinde arşivlemeniz tavsiye olunur. Bunlardan böylece kullanım ya da servis için bir defadan fazla yararlanılır.

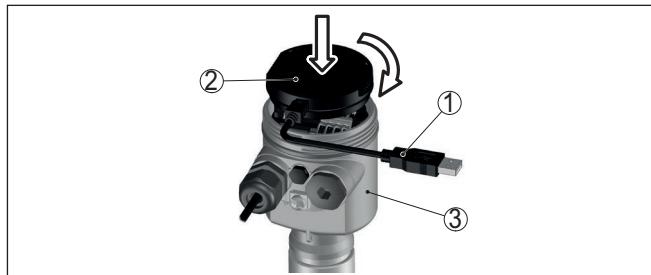
### Göstergе ve ayar modülü lünde

Cihazda bir göstergе ve ayar modülü donanımı varsa, parametre verileri bunun içine kaydedilebilir. Prosedürü okumak için "*Cihaz Ayarlarınin Kopyalanması*" menüsüne gidin.

## 7 PACTware ile devreye alma

### 7.1 Bilgisayarı bağlayın

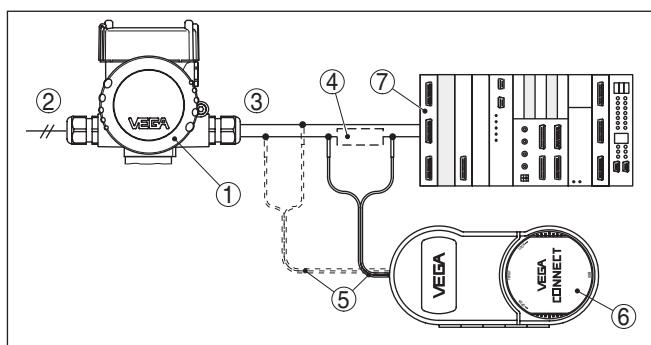
**Arayüz adaptörü yardımıyla doğrudan sensöre**



Res. 32: Bilgisayarın arayüz adaptörüyle sensöre doğrudan bağlanması

- 1 Bilgisayara USB kablosu
- 2 VEGACONNECT arayüz adaptörü
- 3 Sensör

**HART üzerinden bağlantı**



Res. 33: Bilgisayarın HART üzerinden sinyal hattına bağlanması

- 1 VEGAPULS 61
- 2 Güç kaynağı
- 3 4 ... 20 mA'lık sinyal çıkışı
- 4 HART direnci  $250 \Omega$  (değerlendirmeye bağlı olarak seçilebilir)
- 5 2 mm'lik pini ve klemensi olan bağlantı kablosu
- 6 VEGACONNECT
- 7 Değerlendirme sistemi / BPK

Gerekli komponentler:

- VEGAPULS 61
- PACTware ve uygun VEGA-DTM'li bilgisayar
- VEGACONNECT
- HART direnci yakl.  $250 \Omega$
- Değerlendirme sistemi / BPK



#### Uyarı:

Entegre HART dirençli (iç direnç takr.  $250 \Omega$ ) besleme yuvalarında ilaveten harici dirence gerek yoktur. Bu, örneğin VEGATRENN 149A,

VEGAMET 381 ve VEGAMET 391 VEGA cihazları için geçerlidir. Piyasada bulunan harici besleme yuvaları da çokluklu yeterli kuvvette bir akım sınırlama direnci ile donatılmıştır. Bu durumlarda VEGA CON-NECT paralel 4 ... 20 mA hattına bağlanabilir.

## 7.2 Parametreleme

### Koşullar

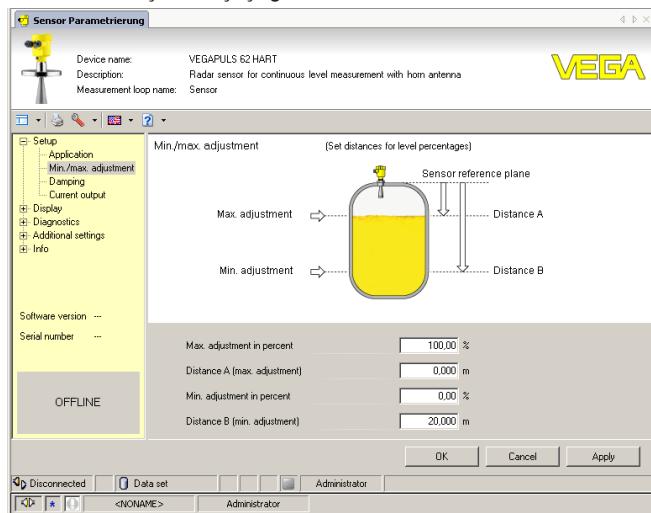
Cihazın Windows yüklü bir bilgisayarla parametrelendirilmesi için PACTware konfigürasyon yazılımı ile FDT standartına uygun bir cihaz sürücüsüne (DTM) gerek vardır. HGüncel PACTware versiyonu ve mevcut tüm DTM'ler bir DTM koleksiyonunda özetlenmiştir. Ayrıca DTM'ler FDT standartına uygun diğer çerçeve uygulamalara bağlanabilir.



### Uyarı:

Cihazın tüm fonksiyonlarının desteklenmesini sağlamak için daima en yeni DTM koleksiyonunu kullanın. Ayrıca, belirtilen tüm fonksiyonlar eski Firmware versiyonlarında bulunmamaktadır. En yeni cihaz yazılımını internet sayfamızdan indirebilirsiniz. Güncellemeye işleminin nasıl yapılacağı da yine internette mevcuttur.

Devreye almanın devamı, her DTM Collection'un ekinde bulunan ve internetten indirilebilen "<DTM Collection/PACTware>" kullanma kılavuzunda açıklanmaktadır. Detaylı açıklamalar için PACTware ve VEGA-DTM'in Çevrim İçi Çağrı Merkezine bakın.



Res. 34: Bir DTM görünümü örneği

### Standart sürüm/Tam sürüm

Tüm cihaz DTM'leri ücretsiz standart versiyon olarak ve ücretli komple versiyon olarak mevcuttur. Yazılımın tam anlamıyla kullanılabilmesi için gereken tüm işlevler standart sürümde bulunmaktadır. Bir projenin kolaylıkla yapılabilesini sağlayan siperbaz kullanımı oldukça kolaylaştırmaktadır. Projenin kaydedilmesi, yazdırılması ya da projenin başka

bir formattan kaydedilip başka bir formata yazdırılması da standart sürümün özellikleri arasındadır.

Tam sürümde, ayrıca, projenin tam olarak belgelenmesi amacıyla genişletilmiş bir yazdırma fonksiyonunun yanı sıra ölçüm değeri ve yanık eğimi kaydetme gibi olanaklar da mevcuttur. Ayrıca burada bir depo hesaplama programı, bir de ölçüm değeri ve yanık eğimi kayıtlarının analizinin yapılmasını sağlayan çoklu bir görüntüleyici mevcuttur.

Standart sürüm [www.vega.com/downloads](http://www.vega.com/downloads) ve "Software" adresinden indirilebilir. CD formatındaki tam sürümü yetkili bayinizden temin edebilirsiniz.

### **7.3 Parametre bilgilerinin emniyete alınması**

Parametreleme bilgilerinin PACTware kullanılarak belgelenmesi ve kaydedilmesi tavsiye olunur. Bunlardan böylece kullanım ya da servis için bir defadan fazla yararlanılır.

## 8 Diğer sistemlerle devreye alma

### 8.1 DD kontrol programları

Cihazın, AMST™ ve PDM gibi DD kontrol programları için Enhanced Device Description (EDD) olarak cihaz tanımları mevcuttur.

Dosyalar [www.vega.com/downloads](http://www.vega.com/downloads) ve "Software" internet adresinden indirilebilir.

### 8.2 Field Communicator 375, 475

Cihazın, Field Communicator 375 veya 475 ile parametrelendirilmesi için EDD cihaz tanımları mevcuttur.

EDD'nin field communicator 375 veya 475'e entegre edilebilmesi için, üreticiden temin edilebilen "Easy Upgrade Utility" yazılımına ihtiyaç vardır. Bu yazılım internet ortamında güncelleştirilir; üreticinin izin vermesiyle yeni EDD'ler otomatik olarak yazılımın cihaz kataloğu alınırlar ve daha sonra bir field communicator'a aktarılabilirler.

## 9 Tanı, Ürün Yönetimi ve Servis

### 9.1 Bakım

#### Bakım

Amaca uygun kullanıldığı takdirde normal kullanımda herhangi özel bir bakım yapılmasına gerek yoktur.

#### Temizleme

Temizleme alışkanlığı cihazdaki model etiketi ile işaretlerin görünmesini sağlar.

Şu maddelere dikkat edin:

- Sadece gövde, model etiketi ve contalara zarar vermeyen temizlik malzemeleri kullanın
- Sadece cihaz koruma sınıfına uyan temizlik yöntemlerini uygulayın

### 9.2 Ölçüm değeri ve sonuç belleği

Cihaz, tanı amaçlı çok sayıda belleğe sahiptir. Elektrik kesintisi olsa da verilere bir şey olmaz.

#### Ölçüm değeri belleği

100.000'e kadar ölçüm değeri sensörde bir halka arabelleğine kaydedilebilir. Her kayıt tarih/saat ve ölçüm değeri gibi bilgileri içerir. Kaydedilebilir değerler şunlar olabilir:

- Uzaklık
- Dolum yükseklüğü
- Yüzde değer
- Lin. yüzde
- Ölçeklenmiş
- Akım değeri
- Ölçüm güvenirliği
- Elektronik sıcaklığı

Ölçüm değeri belleği teslimat sırasında etkindir ve her 3 saniyede bir uzaklık, ölçüm güvenirliği ve elektronik sıcaklık gibi özellikleri kaydeder.

Hem istediğiniz değerler hem de kayıt koşulları bir bilgisayar üzerinden PACTware/DTM ve/veya EDD iletişim sistemi ile belirlenir. Bu sayede veriler okunur ve gerekirse sıfırlanır.

#### Olay belleği

500'e kadar aktivite zamanıyla birlikte otomatik olarak sensöre kaydedilir ve bu bilgi silinmez. Her kayıt tarih/saat, olay içeriği, olay tanımı ve değer gibi bilgileri içerir. Olay içeriği şunlar olabilir:

- Bir parametrenin değiştirilmesi
- Açıma ve kapatma zamanı
- Durum mesajları (NE 107 gereğince)
- Hata mesajları (NE 107 gereğince)

Bilgiler PACTware/DTM'li bir bilgisayar üzerinden ya da EDD'li yönetim sistemi ile okunur.

#### Yankı eğimi belleği

Yankı eğimleri bununla tarih ve saat ve buna ait yankı verileri kaydedilir. Bellek iki alana ayrılmaktadır:

**Devreye alımın yankı eğimi:** Bu, devre alımındaki ölçüm koşulları için referans bir yankı eğimi görevini görür. Kullanımdaki ölçüm koşullarının değiştirilmesi veya sensörde kalan maddeler bu şekilde ortaya çıkar. Devreye alımın yankı eğimi şu şekilde kaydedilir:

- PACTware/DTM'li bilgisayar
- EDD'li iletişim sistemi
- Gösterge ve ayar modülü

**Diğer yankı eğimleri:** Bu kayıt bölgesinde sensörden 10'a kadar yankı eğimi bir halka arabelleğine kaydedilebilir. Diğer yankı eğimleri şu şekilde kaydedilir:

- PACTware/DTM'li bilgisayar
- EDD'li iletişim sistemi

### 9.3 Ürün Yönetimi Fonksiyonu

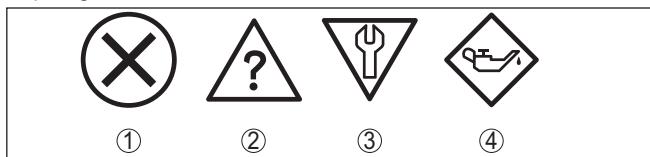
Cihazda, NE 107 ve VDI/VDE 2650'ye göre otomatik bir kontrol ve tanı aracı bulunmaktadır. Aşağıda belirtilen tablolarda tanımlanan durum mesajlarıyla ilgili detaylı hata mesajları gösterge ve ayar modülü, PACTware/DTM ve EDD içindeki "Tanı" menüsünden bulunabilir.

#### Durum mesajları

Durum mesajları aşağıda belirtilen kategorilere ayrılmıştır:

- Kesinti
- Fonksiyon kontrolü
- Spesifikasiyon dışında
- Bakım ihtiyacı

ve pictogramlar ile belirtilir:



Res. 35: Durum mesajlarının pictogramları

- 1 Arıza (Failure) - kırmızı
- 2 Spesifikasiyonun dışında kalan (Out of specification) - Sarı
- 3 Fonksiyonun kontrolü (Function check) - Turuncu
- 4 Bakım (Maintenance) - Mavi

**Arıza (Failure):** Cihazda bir fonksiyon arızası tespit edildiğinde cihaz bir arıza mesajı verir.

Bu durum mesajı daima aktiftir. Kullanıcı tarafından kapatılması mümkün değildir.

**Fonksiyonun kontrolü (Function check):** Cihazda çalışılmaktadır, ölçüm değeri geçici olarak geçersizdir (örn. Simülasyon sırasında).

Bu durum mesajı standart durumda kapalıdır. Ancak kullanıcı PACTware/DTM veya EDD üzerinden bunu tekrar açabilir.

**Spesifikasiyonun dışında kalan değerler (Out of specification):** Değer (Örn. elektronığın sıcaklığı) cihaz spesifikasiyonunda verilen değerin üzerine çıktıgı için ölçüm değeri kesin değil.

Bu durum mesajı standart durumda kapalıdır. Ancak kullanıcı PA-CTware/DTM veya EDD üzerinden bunu tekrar açabilir.

**Bakım İhtiyacı (Maintenance):** Dış etkiler sonucu cihazın fonksiyonu kısıtlanmıştır. Ölçüm etkilenmektedir, ölçüm değeri halen geçerlidir. Cihazın (örn. madde birliği için) yakın zamanda arızalanma ihtimali varsa cihaz bakımı yaptırılmayı ajandaniza koyn.

Bu durum mesajı standart durumda kapalıdır. Ancak kullanıcı PA-CTware/DTM veya EDD üzerinden bunu tekrar açabilir.

## Failure

Kod Metin mesajı	Neden	Sorun Giderme	DevSpec State in CMD 48
F013 Hiçbir ölçüm değeri yok	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kullanım sırasında sensör yanığı algılamıyor</li> <li>Anten sistemi kirli veya bozuk</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kurulumu ve parametreleri kontrol edin ve/veya gereken düzeltmeyi yapın</li> <li>Proses modüllerini ve/veya anteni temizleyin veya değiştirin</li> </ul>	0...5'lük baytin 0 biti
F017 Ayar süresi çok kısa	<ul style="list-style-type: none"> <li>Seviye ayarı belirtilen değerlerin dışında kalıyor</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Sınır değerlerine uygun seviyenin değiştirilmesi (Min. ve maks. arasındaki fark <math>\geq 10</math> mm olmalıdır.).</li> </ul>	0...5'lük baytin 1 o-lan biti
F025 Lineerizasyon tablosunda hata	<ul style="list-style-type: none"> <li>Boru bağlantı noktaları sürekli olarak yükselmiyor (Örn. mantıksız değer çiftleri)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Lineerizasyon tablosunu kontrol edin</li> <li>Tablonun silinmesi/yeniden çizilmesi</li> </ul>	0...5'lük baytin 2 o-lan biti
F036 Çalışan bir yazılımın olmaması	<ul style="list-style-type: none"> <li>Yazılım güncellemesi hatalı veya yarılmış</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Yazılım güncellemesini tekrarlayın</li> <li>Elektronik modelini kontrol edin</li> <li>Elektronik modülünü değiştirin</li> <li>Cihazı onarına gönderin</li> </ul>	0...5'lük baytin 3 o-lan biti
F040 Elektronikte hata	<ul style="list-style-type: none"> <li>Donanım hatalı</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Elektronik modülünü değiştirin</li> <li>Cihazı onarına gönderin</li> </ul>	0...5'lük baytin 4 o-lan biti
F080 Genel yazılım hatası	<ul style="list-style-type: none"> <li>Genel yazılım hatası</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Çalışma gerilimini kısa süreliğine ayırin</li> </ul>	0...5'lük baytin 5 o-lan biti
F105 Ölçüm değerini bul	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cihaz hâlâ açılma aşamasında. Ölçüm değeri de halen bulunamadı</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Açılma aşamasının sonunu bekleyin</li> <li>Süre, model ve parametrelemeye bağlı olarak yaklaşık 3 dakikaya kadar</li> </ul>	0...5'lük baytin 6 o-lan biti
F113 İletişim hatası	<ul style="list-style-type: none"> <li>EMV arızaları</li> <li>Dört telli besleme ünitesi ile iç iletişimde transfer hatası</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>EMV etkilerini giderin</li> </ul>	0...5'lük baytin 12 o-lan biti
F125 Onaylanmamış elektronik sıcaklığı	<ul style="list-style-type: none"> <li>Belirtilmeyen alanda elektronik sıcaklığı</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Çevre sıcaklığını kontrol edin</li> <li>Elektroniği yalın</li> <li>Daha yüksek sıcaklık aralığına sahip bir cihaz kullanın</li> </ul>	0...5'lük baytin 7 o-lan biti
F260 Kalibrasyonda hata	<ul style="list-style-type: none"> <li>Fabrikada yapılan kalibrasyonda hata</li> <li>EEPROM'da hata</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Elektronik modülünü değiştirin</li> <li>Cihazı onarına gönderin</li> </ul>	0...5'lük baytin 8 o-lan biti

Kod Metin mesajı	Neden	Sorun Giderme	DevSpec State in CMD 48
F261 Cihaz ayarında hata	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Devreye alımda hata</li> <li>• Yanlış sinyal bastırma hatalı</li> <li>• Sıfırlama sırasında hata</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Devreye alımı tekrarlayın</li> <li>• Sıfırlayın</li> </ul>	0...5'lük baytin 9 olan biti
F264 Kurulum/Devreye a- lım hatası	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Seviye hazne yüksekliği/ölçüm aralığı dışında</li> <li>• Cihazın maksimum ölçüm aralığı yeterli değil</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Kurulumu ve parametreleri kontrol edin ve/veya gereken düzeltmeyi yapın</li> <li>• Daha büyük ölçüm aralığı olan bir cihaz kullanın</li> </ul>	0...5'lük baytin 10 olan biti
F265 Ölçüm fonksiyonu arızası	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Sensör artık ölçüm yapmıyor</li> <li>• Çalışma gerilimi çok az</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Çalışma gerilimini test edin</li> <li>• Sıfırlayın</li> <li>• Çalışma gerilimini kısa süreli-ğine ayırin</li> </ul>	0...5'lük baytin 11 olan biti

**Function check**

Kod Metin mesajı	Neden	Sorun Giderme	DevSpec State in CMD 48
C700 Simülasyon etkin	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Bir simülasyon etkin</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Simülasyonu kapat</li> <li>• 60 dakika sonra otomatik kapanmayı bekle</li> </ul>	"Standardized Status 0" içinde "Si- mulation Active"

**Out of specification**

Kod Metin mesajı	Neden	Sorun Giderme	DevSpec State in CMD 48
S600 Onaylanmamış e- lektronik sıcaklığı	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Belirtilmeyen alanda elektroni- ğin sıcaklığı</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Çevre sıcaklığını kontrol edin</li> <li>• Elektroniği yalıtın</li> <li>• Daha yüksek sıcaklık aralığına sahip bir cihaz kullanın</li> </ul>	14 ... 24'lük bay- tin 5 olan biti
S601 Taşma	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Haznenin taşıma tehlikesi</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Daha fazla dolum yapılmama- sına sağlayın</li> <li>• Haznede dolum seviyesini kontrol edin</li> </ul>	14 ... 24'lük baytin 6 olan biti

Tab. 10: Hata kodları ve yazılı mesajlar, hatanın nedenleri hakkında ipuçları ve hatanın giderilmesi

**Maintenance**

Kod Metin mesajı	Neden	Sorun Giderme	DevSpec State in CMD 48
M500 Teslimat sırasında sıfırlama hatası	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Teslimatta sıfırlama yapıldığında veriler eski hallerine getirilemedi</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Sıfırlamayı tekrarlayın</li> <li>• Sensör verili XML dosyasını sensöre yükleyin</li> </ul>	14...24'lük baytin 0 olan biti
M501 Etkin olmayan lineerizasyon tablo- sunda hata	<ul style="list-style-type: none"> <li>• EEPROM donanım hatası</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Elektronik modülünü değiştirin</li> <li>• Cihazı onarıma gönderin</li> </ul>	14 ... 24'lük baytin 1 olan biti
M502 Tanı belleğinde hata	<ul style="list-style-type: none"> <li>• EEPROM donanım hatası</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Elektronik modülünü değiştirin</li> <li>• Cihazı onarıma gönderin</li> </ul>	14...24'lük baytin 2 olan biti

Kod Metin mesajı	Neden	Sorun Giderme	DevSpec State in CMD 48
M503 Ölçüm güvenirliği çok düşük	● Yankı ve parazit arasındaki ilişki güvenilir bir ölçüm için çok azdır.	● Kurulum ve proses koşullarını kontrol edin ● Anteni temizleyin ● Kutuplanma yönünü değiştirin ● Daha hassas bir cihaz kullanın	14...24'lük baytin 3 olan biti
M504 Bir cihaz arayüzünde hata	● Donanım hatalı	● Bağlantıları kontrol edin ● Elektronik modülünü değiştirin ● Cihazı onarına gönderin	14...24'lük baytin 4 olan biti
M505 Hiçbir yanıt yok	● Doluluk seviyesi yankısı artık algılanamıyor	● Anteni temizleyin ● Daha uygun anten/sensör kullanın ● Varsa hatalı yankıları giderin ● Sensör konumu ve hizalamayı optimize edin	14...24'lük baytin 7 olan biti

Tab. 11: Hata kodları ve yazılı mesajlar, hatanın nedenleri hakkında ipuçları ve hatanın giderilmesi

## 9.4 Arızaların giderilmesi

**Arıza olduğunda yapıla-**  
**caklar** Herhangi bir arızanın giderilmesi için gerekli önlemleri almak teknisyenin görevidir.

**Arızanın giderilmesi için izlenecek prosedür**

Alınacak ilk önlemler şunlardır:

- Arıza bildiriminin kontrol cihazı üzerinden değerlendirilmesi
- Çıkış sinyalinin kontrolü
- Ölçüm hataları ile başa çıkma

PACTware yazılıma ve gereken DTM'e sahip bir bilgisayar size daha kapsamlı tanı olanağı sunmaktadır. Birçok durumda arıza nedeni bu yolla tespit edilerek çözülür.

**4 ... 20 mA sinyalini kont-**  
**rol edin**

Bağlantı planına bağlı olarak, gereken ölçüm aralığında bir mühimetre takın. Aşağıdaki tabloda akım sinyalinde olabilecek muhtemel hatalar ve bunların giderilmesi ile ilgili tanımlamalar yer almaktadır:

Hata	Neden	Sorun Giderme
4 ... 20 mA sinyali sa- bit değil	● Ölçüm büyülüğu değişiyor	● Sönümlenmeyi ayarla
4 ... 20 mA sinyali yok	● Elektrik bağlantısı hatalı	● Bağlantıyı test edin, gerekirse düzeltin
	● Besleme gerilimi yok	● Hatlarda kesinti olup olmadığını kontrol edin ve varsa sorunu giderin.
	● Çalışma gerilimi çok düşük, yükleme direnci çok yüksek	● Kontrol edin ve gerektiği takdirde uyarlayın
Akım sinyali 22 mA'dan bü- yük; 3,6 mA'dan küçük	● Sensör elektronisi arızalı	● Cihazı ya değiştirin ya da onarına gönderin

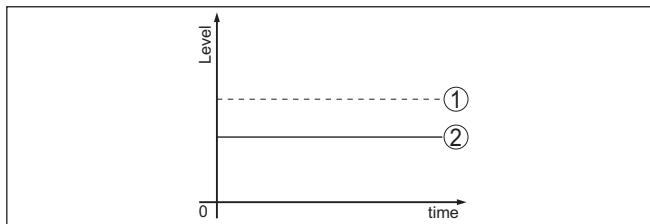
**Sivilarda ölçüm hataları-**  
**nın giderilmesi**

Aşağıdaki tablolarda sivilarda kullandan kaynaklanan tipik ölçüm ha-

- Dolum seviyesi sabitken

- Doldururken
- Boşaltırken

*"Hatalı şekil"* sütunundaki şekiller hem gerçek dolum seviyesini kesik çizgi olarak gösterir hem de sensör tarafından gösterilen dolum seviyesini ortadan çizilmiş bir çizgi olarak gösterir.



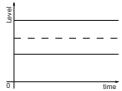
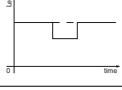
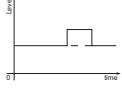
1 Gerçek dolum seviyesi

2 Sensörden okunan dolum seviyesi

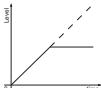
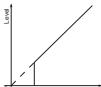
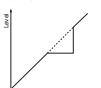
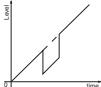
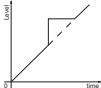
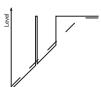
#### Uyarılar:

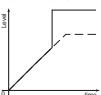
- Sensörün sabit bir değer gösterdiği her yerde sebep akım çıkışındaki ayarın "Değeri muhazafa et" şşeklinde olmasından kaynaklanmış olabilir
- Dolum seviyesi çok az olduğunda neden aynı zamanda çok yüksek hat direnci de olabilir

#### Sabit dolum seviyesinde ölçüm hatası

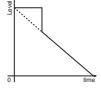
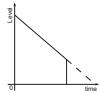
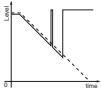
Hata açıklaması	Neden	Sorun Giderme
1. Dolum seviyesinin ölçüm değeri ya çok az ya da çok yüksek	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Min./maks seviyeleme doğru değil</li> <li>● Lineerizasyon eğimi yanlış</li> <li>● Bypass veya dikey çıkış borusuna montaj ve bunun sonucunda çalışma süresinde hata (% 100'e yakın küçük ölçüm hatası/ % 0'a yakın büyük ölçüm hatası)</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Min./maks. seviyelemeyi yapın</li> <li>● Lineerizasyon eğimini uyarlayın</li> <li>● Hazne formu ile ilgili uygulama parametresini kontrol edin ve gerekirse uyarlayın (Bypass, dikey çıkış borusu, çap)</li> </ul>
2. Ölçüm değeri % 0 yönüne sıçıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Genliği dolum seviyesi yankısından büyük olan çoklu yankı (Hazne tavanı, ürün yüzeyi)</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Uygulama parametrelerini kontrol edin gerekirse hazne tavanı, malzeme türü, kemerli zemin, yüksek dielektrik değerini uyarlayın</li> </ul>
3. Ölçüm değeri % 100 yönüne sıçrıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Prosesle bağlı olarak seviye genliği düşer</li> <li>● Yanlış sinyaller bastırılmadı</li> <li>● Bir yanlış yankının genliği veya yeri değişti (Ör. Yoğuşum, biriken ürün); yanlış sinyal bastırma artık uymuyor</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Yanlış sinyalleri bastırın</li> <li>● Değişen ariza sinyallerinin sebebini tespit edin, yanlış sinyal bastırmayı ör. yoğuşku ile etkin hale getirin</li> </ul>

**Dolum sırasında ölçüm hatası**

Hata açıklaması	Neden	Sorun Giderme
Ölçüm değeri dolum sırasında değişmeden kalyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Yakın alandaki parazitlenme fazla büyük veya seviye ölçüm yankısı fazla küçük</li> <li>Güçlü köpükleşme ve girdap oluşumu</li> <li>Maks. seviyeleme doğru değil</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Yakın alandaki yanlış sinyalleri bastırın</li> <li>Ölçüm durumunu kontrol edin: Anten soketten dışarı sarkmalıdır, modüler</li> <li>Antendeki kırılder alınması gerekmektedir</li> <li>Yakın alandaki modüllerde arızalar olduğunda: Kutuplanma yönünü değiştirin</li> <li>Yanlış sinyali önlemeyi yeniden oluşturun</li> <li>Maks. seviyelemeyi uyarlayın</li> </ul>
Doldurken ölçüm değeri zemin alanında takılıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Örneğin, <math>\varepsilon_r &lt; 2,5</math> olan sıvı yağ bazlı çözücü vb. gibi ürünlerde tank zemininin yankısı seviye ölçüm yankısından büyük</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Dolum malzemesi, hazne yüksekliği ve hazne şekli parametrelerini kontrol edin ve gerekiyorsa bunları yeniden ayarlayın.</li> </ul>
Doldurken ölçüm değeri geçici olarak takılıyor ve doğrudan doluluk seviyesine sıçrıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Doldurma malzemesi yüzeyinde türbülanslar, hızlı doldurma</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Parametreyi test edin gerekirse değiştirin (Ör. Dozaj haznesi, reaktör)</li> </ul>
Ölçüm değeri doldurma sırasında % 0 yönüne sıçrıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bir çoklu yankının (Hazne tavarı - ürün yüzeyi) genliği doluluk seviyesi yankısından daha büyuktur</li> <li>Bir parazit yankısı yerindeki dolum seviyesi yankısı parazit yankısından ayrı edilemez (Çoklu yankıya sıçrıyor)</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Uygulama parametrelerini kontrol edin gerekirse hazne tavarı, malzeme türü, kemerli zemin, yüksek dielektrik değerini uyarlayın</li> <li>Yakın alandaki modüllerde arızalar olduğunda: Kutuplanma yönünü değiştirin</li> <li>Daha uygun kurulum pozisyonu seçin</li> </ul>
Doldururken ölçüm değeri % 100 yönüne sıçrıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Doldurma sırasında oluşan güçlü türbülanslar ve köpükleşmeler sonucunda seviye yankısının genliği düşüyor. Ölçüm değeri parazit yankılanmasına sıçrıyor.</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Yanlış sinyalleri bastırın</li> </ul>
9. Doldururken ölçüm değeri aniden % 100 yönüne sıçrıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Antende değişken yoğunlaşma veya kir</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Yanlış sinyalleri bastırın veya yanlış sinyal bastırmayı yakın alandaki yoğunlaşma/kırılma ile değiştirerek yükseltin</li> </ul>

Hata açıklaması	Neden	Sorun Giderme
10. Ölçüm değeri $\geq$ % 100 ya da 0 m mesafeye sıçrıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Yakın alandaki dolum seviyesi yankısı yakın alandaki köpükleşme veya parazit sinyaller yüzünden algılanmamaktadır. Sensör taşıma güvenliğine gider. Maks. dolum seviyesi (0 m uzaklık) ile birlikte "taşma güvenliği" durum mesajı ekrana çıkar.</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Ölçüm yerini kontrol edin. Antenin soketten dışarı sarkması gereklidir</li> <li>Antendeki kirlerin alınması gerekmektedir</li> <li>Daha uygun antenli sensör kullanın</li> </ul>

### Boşaltma sırasında ölçüm hatası

Hata açıklaması	Neden	Sorun Giderme
11. Boşaltırken ölçüm değeri yakın alanda duruyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Hatalı yankı dolum seviyesi yankısından daha büyük</li> <li>Dolum seviyesi yankısı çok düşük</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Yakın alandaki hatalı yankıyı giderin. Bunun için anten soketten dışarı sarkmalıdır</li> <li>Antendeki kirlerin alınması gerekmektedir</li> <li>Yakın alandaki modüllerde arızalar olduğunda: Kutuplanma yönünü değiştirin</li> <li>Hatalı sinyallerle ilgili sorunları giderildikten sonra yanlış sinyal bastırıcı silinmelidir. Yeni hatalı sinyalleri bastırın</li> </ul>
12. Ölçüm değeri boşaltım sırasında % 0 yönüne sıçrıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Örneğin, <math>\varepsilon_r &lt; 2,5</math> olan sıvı yağ bazlı çözücü vb. gibi ürünlerde tank zemininin yankısı seviye ölçüm yankısından büyük</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Dolum malzemesi tipi, hazne yüksekliği ve hazne şekli parametrelerini kontrol edin ve gerekiyorsa bunları yeniden ayarlayın.</li> </ul>
13. Boşaltırken ölçüm değeri aniden % 100'e doğru sıçrıyor	<ul style="list-style-type: none"> <li>Antende değişken yoğunlaşma veya kir</li> </ul> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>Yanlış sinyali bastırın veya yakın alandaki yanlış sinyal bastırmayı değiştirek yükseltin</li> <li>Döküm malzemelerinde hava temizleme bağlantısı olan radar sensörü kullanın</li> </ul>

### Arızayı giderdikten sonra yapılması gerekenler

Arıza nedeni ve alınan önlemlere bağlı olarak "Çalıştırma" bölümünde tanımlanan işlem adımlarını en baştan başlayarak tekrarlayın ve akla yatkınlığını ve bütünlüğünü kontrol edin.

### 24 Saat Hizmet-Çağrı Merkezi

Bu önlemler yine de herhangi bir sonuç vermedikleri takdirde acil durumlar için +49 1805 858550 numaralı telefondan VEGA Çağrı Merkezimizi arayabilirsiniz.

Çağrı merkezimiz size normal çalışma saatleri dışında da haftada 7 gün aralıksız hizmet vermektedir.

Bu hizmeti dünya çapında sunduğumuz için destek İngilizce olarak verilmektedir. Hizmet ücretsizdir, sadece normal telefon maliyeti doğmaktadır.

## 9.5 Elektronik modülü değiştirin

Bir ariza olduğunda elektronik modül kullanıcı tarafından değiştirilebilir.



Ex uygulamalarda sadece uygun Ex ruhsatı olan bir cihaz ve elektronik modüller kullanılabilir.

Tesiste elektronik modül yoksa yetkili bayİYE sipariş edilebilir. Elektronik modüller bağlanacağı sensörlerle göre ayarlanmıştır ve hepsinin sinyal çıkışları ve besleme gerilimi birbirinden farklıdır.

Yeni elektronik modülüne, sensörün fabrika ayarları yüklenmelidir. Alternatifler şunlardır:

- Fabrikada
- Tesis içinde kullanıcı tarafından

Her iki durumda da sensörün seri numarasının girilmesi gereklidir. Seri numarası cihazın model etiketinde, cihazın içinde ve ırsaliyesinde bulunmaktadır.

Tesiste yüklerken önce sipariş bilgilerinin internetten indirilmesi gerekmektedir (Bkz. "Elektronik modül" kullanım kılavuzu).

### Dikkat:



Uygulama ile ilgili tüm ayarlar yeniden belirlenmelidir. Bu nedenle, elektronik değiştirileceğinde yeniden devreye alım yapın.

Sensörün ilk devreye alınışında parametrelerinin verilerini kaydettiğinizde bunları yeniden yedek elektronik modüle aktarabilirsiniz. Yeniden devreye almak bu aşamadan itibaren gerekmekz.

## 9.6 Yazılım güncelleme

Cihaz yazılımı aşağıdaki yollardan güncellenebilir:

- VEGACONNECT arayüz adaptörü
- HART signali
- Bluetooth

Bunun için karar verdığınız seçeneğe göre aşağıdaki bileşenler gereklidir:

- Cihaz
- Güç kaynağı
- VEGACONNECT arayüz adaptörü
- Bluetooth fonksiyonu olan göstergе ve ayar modülü PLICSCOM
- PACTware/DTM ve Bluetooth USB adaptörü olan bir bilgisayar
- Dosya halinde güncel cihaz yazılımı

Cihazın aktuel yazılımı ve ayrıntılı bilgilerine [www.vega.com](http://www.vega.com) adresinde bulacağınız download bölümünden ulaşabilirsiniz.

### Dikkat:



Lisanslı cihazların sırıf belli yazılım sürümleri ile kullanılması öngörmüş olabilir. Bu yüzden yazılım güncellenirken lisansın etkin kalıp kalmadığına dikkat edin.

Ayrıntılı bilgilere [www.vega.com](http://www.vega.com) adresinde bulacağınız download bölümünden ulaşabilirsiniz.

## 9.7 Onarım durumunda izlenecek prosedür

Hem cihaz iade formu hem de izlenecek prosedür hakkında detaylı bilgiyi [www.vega.com](http://www.vega.com) internet sayfasının dosya indirme alanından temin edebilirsiniz. Bu şekilde onarımı sizi başka sorularla rahatsız etmeden hızlı şekilde yapmamıza yardım ediyorsunuz.

Onarım gerektiğinde şu yöntemini izleyin:

- Her cihaz için bir form print edin ve doldurun
- Cihazı temizleyin ve kırılmasına karşı korunaklı şekilde ambalajlayın
- Doldurulan formu ve varsa bir güvenlik veri pusulasını ambalajın dış kısmına ilistirin
- İade için kullanılacak adresi yetkili bayınızden öğrenebilirsiniz. Bayi bilgilerini [www.vega.com](http://www.vega.com) adresinden alabilirsiniz.

## 10 Sökme

### 10.1 Sökme prosedürü

**İkaz:**

Sökmeden önce haznedeki veya boru tesisatındaki basınç, yüksek sıcaklıklar, agresif veya toksik dolum malzemeleri gibi tehlikeli proses koşullarını dikkate alın.

"Monte etme" ve "Elektrik kaynağına bağlama" bölümlerine bakınız; orada anlatılan adımları tersine doğru takip ederek yerine getiriniz.

### 10.2 Bertaraf etmek

Cihaz, bu konuda uzman geri dönüşüm işletmeleri tarafından yeniden değerlendirilen malzemelerden oluşmaktadır. Bunun için elektronik modülü kolay çıkarılabilir şekilde dizayn ettik ve geri kazanılmış malzemeler kullanmaktadır.

**WEEE Yönergesi**

Cihaz EU-WEEE yönergesi kapsamına girmez. Yönergenin 2. madde sine göre, içinde yönerge kapsamına girmeyen başka bir cihazın bir kısmı olarak elektrikli ve elektronik parçalar bulunan cihazlar yönerge kapsamında değildir. Bunlar örneğin bulunduğu yerde sabit olan sanayi tesisleridir.

Cihazı doğrudan bu alanda uzman bir geri dönüşüm işletmesine götürün ve bu iş için genel atık tesislerini kullanmayın.

Eski cihazı usulüne uygun şekilde bertaraf edemeyecekseniz geri iade ve bertaraf konusunda bize başvurabilirsiniz.

## 11 Ek

### 11.1 Teknik özellikler

#### İzin verilmiş cihazlara ilişkin not

Ex onayı vb. gibi izinleri verilmiş cihazlar için söz konusu emniyet talimatlarında bulunan teknik veriler geçerlidir. Ör. Proses koşullarında veya güç kaynağı gibi konularda burada verilen bilgilerden farklı olabilir.

#### Genel bilgiler

316L, 1.4404'e veya 1.4435'e uygundur

#### Ortamla temas eden malzemeler

Kapsüllenmiş anten sistemi

- |                           |                     |
|---------------------------|---------------------|
| - Proses bağlantısı       | PVDF, 316L          |
| - Proses için yalıtımlama | FKM (IDG FKM 13-75) |
| - Anten                   | PVDF                |

Plastik huni anten

- |                         |                                   |
|-------------------------|-----------------------------------|
| - Adaptör flanşı        | PP-GF30 siyah                     |
| - Adaptör flanş contası | FKM (COG VI500), EPDM (COG AP310) |
| - Ayar merceği          | PP                                |

Yıkama bağlantısı

- |                                |  |
|--------------------------------|--|
| - Temizleme halkası            | PP-GFK                                   |
| - O-ring conta hava bağlantısı | FKM (SHS FPM 70C3 GLT), EPDM (COG AP310) |
| - Tek yönlü vana               | 316 Ti                                   |
| - Conta tek yönlü vana         | FKM (SHS FPM 70C3 GLT), EPDM (COG AP310) |

#### Malzemeler, ortamda ıslanmamış

Montaj parçaları

- |                                    |               |
|------------------------------------|---------------|
| - Anten konisi Plastik huni anteni | PBT-GF 30     |
| - Manşet flanş                     | PP-GF30 siyah |
| - Kurulum bileziği                 | 316L          |
| - Montaj kulbu sabitleme vidaları  | 316L          |
| - Adaptör flanş sabitleme vidaları | 304           |

Gövde

- |  |  |
|--|--|
| - Plastik gövde                        | Plastik PBT (Poliester)  |
| - Alüminyum pres döküm gövdesi         | Alüminyum pres döküm AlSi10Mg, toz kaplama (Temeli: poliester) |
| - Paslanmaz çelik gövde                | 316L   |
| - Kablo bağlantı elemanı               | PA, paslanmaz çelik, pirinç                                    |
| - Conta dişli boru bağlantısı          | NBR  |
| - Tıpa dişli kablo bağlantısı          | PA   |
| - Gövde ve gövde kapağı arasında conta | Silikon SI 850 R, NBR silikonsuz                               |

- Gövde kapağı izleme penceresi	Polikarbonat (UL746-C listelenmiş), cam <sup>2)</sup>
- Topraklama terminalleri	316L
Ağırlık (Proses bağlantısına ve gövde malzemesine göre değişir)	0,7 ... 3,4 kg (1.543 ... 7.496 lbs)

### Sıkma torkları

Dişli model için maks. sıkma torkları

- G1½ 7 Nm (5.163 lbf ft)

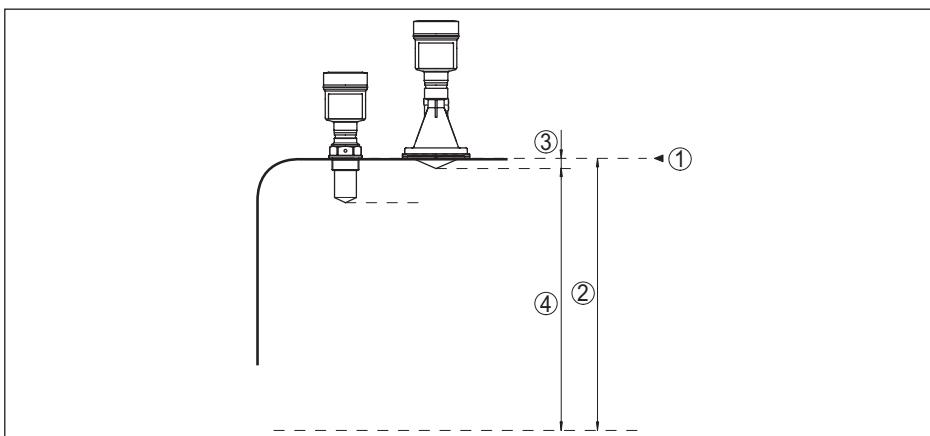
Maks. sıkıştırma torkları, plastik huni anten

- Montaj vidaları Sensör gövdesinde montaj bileziği 4 Nm (2.950 lbf ft)
  - Flanş vidaları Sıkıştırma flanşı DN 80 5 Nm (3.689 lbf ft)
  - Adaptör flanşı sıkıştırma vidaları-anten 2,5 Nm (1.844 lbf ft)
  - Flanş vidaları Adaptör flanşı DN 100 7 Nm (5.163 lbf ft)
- NPT kablo vidaları ve Conduit-Borular için maks. sıkma torkları
- Plastik gövde 10 Nm (7.376 lbf ft)
  - Alüminyum gövde/Paslanmaz çelik gövde 50 Nm (36.88 lbf ft)

### Giriş büyütüğü

Ölçüm büyütüğü

Ölçüm büyütüğü sensörün anten ucu ile dolum malzemesi yüzeyi arasındaki mesafedir. Ölçümün standart zemini altigen başlığın contalanan yüzeyi ya da flanşın alt tarafıdır.



Res. 50: Giriş büyütüğü ile ilgili veriler

- 1 Referans düzlem
- 2 Ölçüm değeri, maks. ölçüm aralığı
- 3 Anten uzunluğu
- 4 Kullanılabilir ölçüm aralığı

<sup>2)</sup> Alüminyum ve paslanmaz çelik hassas döküm gövdede cam

**Standart elektronik**

Maks. ölçüm aralığı	35 m (114.8 ft)
Tavsiye edilen ölçüm aralığı	
– Kapsüllenmiş anten sistemi	10 m (32.81 ft)'ye kadar
– Plastik huni anten	20 m (65.62 ft)'ye kadar

**Daha yüksek hassasiyette elektronik**

Maks. ölçüm aralığı	35 m (114.8 ft)
Tavsiye edilen ölçüm aralığı	
– Kapsüllenmiş anten sistemi	10 m (32.81 ft)'ye kadar

**Çıkış büyütülüğü**

Çıkış sinyalleri	4 ... 20 mA/HART - aktif; 4 ... 20 mA/HART - pasif
Çıkış sinyali aralığı	3,8 ... 20,5 mA/HART (fabrika ayarı)
Klemens enerjisi pasif	9 ... 30 V DC
Kısa devre koruması	Mevcut
Potansiyel ayrimı	Mevcut
Sinyal çözünürlüğü	0,3 µA
Akım çıkışı kesinti sinyali (Ayarlanabilir)	mA değeri sabit, 20,5 mA, 22 mA, < 3,6 mA
Maks. çıkış akımı	22 mA
Giriş akımı	≤ 3,6 mA
Yük (4 - 20 mA/HART - aktif)	< 500 Ω
Sönümleme (Giriş büyütüğünün % 63'ü)	0 ... 999 s, ayarlanabilir
HART-Çıkış değerleri	
– PV (Primary Value)	Uzaklık
– SV (Secondary Value)	Yüzde
– TV (Third Value)	Lin. yüzde
– QV (Fourth Value)	Ölçeklenmiş
Ölçüm çözünürlüğü dijital	< 1 mm (0.039 in)

**Ölçüm sapması (DIN EN 60770-1'e göre)**

DIN EN 61298-1 uyarınca proses-referans koşulları

– Sıcaklık	+18 ... +30 °C (+64 ... +86 °F)
– Bağlı hava nemi	45 ... 75 %
– Hava basıncı	860 ... 1060 mbar/86 ... 106 kPa (12.5 ... 15.4 psig)

Kurulum - Referans koşulları

– Entegre parçalara olan minimum uzaklık	> 200 mm (7.874 in)
– Reflektör	Düz plaka reflektörü
– Hatalı yansımalar	Büyük parazit sinyal yararlanım sinyalinden 20 dB daha küçük

Sivilarda ölçüm sapması

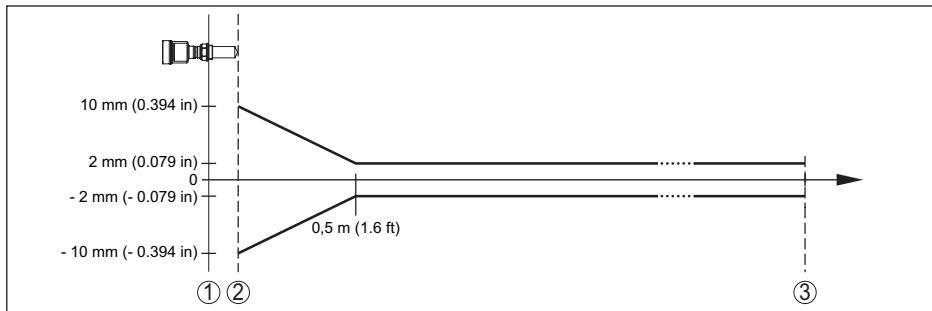
≤ 2 mm (ölçüm mesafesi > 0,5 m/1.6 ft)

Tekrarlanılmazlık<sup>3)</sup>

Dökme malzemelerde ölçüm sapması

$\leq 1 \text{ mm}$

Değerler büyük oranda uygulamaya bağlıdır. Bu nedenle bağlayıcı bilginin olması gibi bir durum söz konusu değildir.

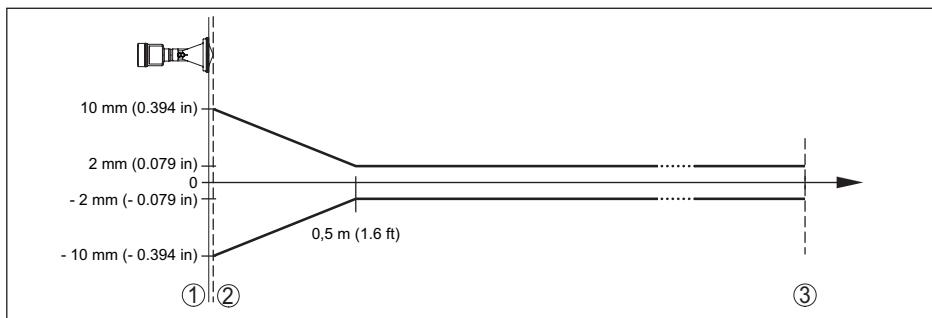


Res. 51: Referans koşullarında ölçüm sapması - Kapsüllenmiş anten sistemi

1 Referans düzlem

2 Anten kenarı

3 Tavsiye edilen ölçüm aralığı



Res. 52: Referans koşullarında ölçüm sapması - Plastik huni anten sistemi

1 Referans düzlem

2 Anten kenarı

3 Tavsiye edilen ölçüm aralığı

## Ölçüm hassasiyetini etkileyen faktörler

Veriler dijital ölçüm değeri için geçerlidir

Sıcaklık sürüklemesi - Dijital çıkış  $< 3 \text{ mm}/10 \text{ K}$ , maks. 10 mm

Bilgiler ayrıca çıkış akımı için de geçerlidir

Sıcaklık akışı - Akım çıkışı  $< \%0,03 / 10 \text{ K}$ , 16 mA aralığına veya  $\leq \%0,3$ 'e bağlı olarak

Elektrik çıkışında dijital-analog değişimi  $< 15 \mu\text{A}$   
nedeniyle sapma

<sup>3)</sup> Zaten ölçüm sapmasına dahil

Elektromanyetik parazitlenme nedeniyle ek ölçüm sapması

- NAMUR NE 21 gereğince  $< 80 \mu\text{A}$
- EN 61326-1 gereğince Hiçbiri
- IACS E10'a göre (gemi yapımı)/  
IEC 60945  $< 250 \mu\text{A}$

### Ölçüm özellikleri ve performans bilgileri

Ölçüm frekansı K bandı (26 GHz teknolojisi)

Ölçüm devri süresi

- Standart elektronik yakl. 450 ms
- Daha yüksek hassasiyette elektronik yakl. 700 ms

Sıçrama cevap süresi<sup>4)</sup>

$\leq 3 \text{ s}$

Işın açısı<sup>5)</sup>

- Kapsüllenmiş anten sistemi  $22^\circ$
- Plastik huni anten  $10^\circ$

Yansıyan YF performansı (Parametrelere bağlı)<sup>6)</sup>

- Ortalama spektral verici debisi yoğunluğu -14 dBm/MHz EIRP
- Maksimum spektral verici debisi yoğunluğu +43 dBm/50 MHz EIRP
- 1 m mesafede maks. güç yoğunluğu  $< 1 \mu\text{W}/\text{cm}^2$

### Çevre koşulları

Çevre, depo ve nakliye sıcaklığı  $-40 \dots +80^\circ\text{C}$  ( $-40 \dots +176^\circ\text{F}$ )

### Proses koşulları

Proses koşulları için ilaveten model etiketindeki bilgilere uyulmalıdır. Her zaman daha düşük değer geçerlidir.

Hazne basıncı

- Kapsüllenmiş anten sistemi  $-1 \dots 3 \text{ bar}$  ( $-100 \dots 300 \text{ kPa}$ / $-14.5 \dots 43.5 \text{ psi}$ )
- Plastik huni anten  $-1 \dots 2 \text{ bar}$  ( $-100 \dots 200 \text{ kPa}$ / $-14.5 \dots 29.0 \text{ psig}$ )
- Adaptör flanşlı model DN 100 PP veya PP-GF 30'dan itibaren  $-1 \dots 1 \text{ bar}$  ( $-100 \dots 100 \text{ kPa}$ / $-14.5 \dots 14.5 \text{ psig}$ )

Proses sıcaklığı (Proses bağlantısından ölçülmektedir)  $-40 \dots +80^\circ\text{C}$  ( $-40 \dots +176^\circ\text{F}$ )

Titreşim mukavemeti

- Adaptör flanşlı EN60068-2-6 uyarınca  $5 \dots 200 \text{ Hz}$ 'de 2 g (Rezonansta titreşim)
- Montaj kulplu EN 60068-2-6'ya göre  $5 \dots 200 \text{ Hz}$ 'te 1 g (Rezonansta titreşim)

<sup>4)</sup> Sıçrama cevap süresi çıkış sinyali ilk kez nihai değerin %90'ına ulaşıcaya kadar (IEC61298-2) ölçüm mesafesinin aniden değişmesinden sonraki süre (Sivilarda maks. 0,5 m, dökme malzeme uygulamalarında maks. 2 m.)

<sup>5)</sup> Verilen işın açısının dışında radar sinyalinin enerji seviyesi % 50 (-3 dB) azalmaktadır.

<sup>6)</sup> EIRP: Equivalent Isotropic Radiated Power.

Darbe mukavemeti 100 g, 6 ms EN 60068-2-27'ye göre (Mekanik darbe)

#### **Elektromekanik veriler - Model IP 66/IP 67**

Kablo bağlantı elemanı	M20 x 1,5 veya ½ NPT
Tel kesidi (yay baskılı klemensler)	
– Kalın tel, bükkülü tel	0,2 ... 2,5 mm <sup>2</sup> (AWG 24 ... 14)
– Tel ucu kılıflı tel demeti	0,2 ... 1,5 mm <sup>2</sup> (AWG 24 ... 16)

#### **Gösterge ve ayar modülü**

Gösterge ögesi	Arkadan aydınlatmalı ekran
Ölçüm değerinin göstergesi	
– Rakam sayısı	5
Ayar elemanları	
– 4 tuş	[OK], [->], [+], [ESC]
– Anahtar	Bluetooth On/Off
Bluetooth arayüzü	
– Standart	Bluetooth smart
– Kapsama alanı	25 m (82.02 ft)
Koruma tipi	
– Ambalajsız	IP 20
– Kapaksız gövdeye takılmış	IP 40
Malzemeler	
– Gövde	ABS
– İzleme penceresi	Polyester folyo
Fonksiyonel emniyet	SIL tepkimesiz

#### **Harici gösterge ve kullanım birimi için arayüz**

Veri iletimi	dijital (I <sup>2</sup> C veri yolu)
Bağlantı kablosu	Dört telli

Sensörlü model	Yapı - Bağlantı teli			
	Kablo uzunluğu	Standart kablo	Özel kablo	BlendaJili
4 ... 20 mA/HART	50 m	●	–	–
Profibus PA, Foundation Fieldbus	25 m	–	●	●

#### **Entegre saat**

Tarih formatı	Gün.Ay.Yıl
Saat formatı	12 h/24 h
Fabrika ayarlı zaman kuşağı	CET
Maks. saatte sapma	10,5 dk/yıl

**Ek çıkış büyülüğu - Elektronik sıcaklığı**

Aralık	-40 ... +85 °C (-40 ... +185 °F)
Çözünürlük	< 0,1 K
Ölçüm sapması	±3 K
Sıcaklık değerlerinin verilmesi	
– Göstergе	Göstergе ve ayar modülü üzerinden
– Analog	Akim çıkışı, ek akım çıkışı üzerinden
– dijital	Dijital çıkış sinyali üzerinden (Elektronik modülün mode-line bağlı olarak)

**Güç kaynağı****Çalışma geriliği**

- Çok düşük gerilim için geliştirilmiş model 9,6 ... 48 V DC, 20 ... 42 V AC, 50/60 Hz
- Şebeke gerilimi için geliştirilmiş model 90 ... 253 V AC, 50/60 Hz

Polarite hatasına karşı koruma Entegre

Maks. güç kullanımı 4 VA; 2,1 W

**Gerilim bağlantıları ve cihazda elektrik ayırma önlemleri**

Elektronik Potansiyal bağlantı yapılmamış

Gerilim toleransı<sup>7)</sup> 500 V AC

İletken bağlantı Topraklama klemensi ve metalik proses bağlantısı arasında

**Elektriğe karşı korunma önlemleri****Gövde modeline bağlı olarak koruma tipi**

- Plastik gövde IEC 60529 IP 66/IP 67 (NEMA Type 4X)
- Alüminyum gövde; paslanmaz çelik gövde - hassas döküm IEC 60529 IP 66/IP 68 (0,2 bar), NEMA Type 6P<sup>8)</sup>

Aşırı gerilim kategorisi (IEC 61010-1) - çok düşük gerilimli model

Beslemeyi yapan güç kaynağının aşırı III

gerilim kategorisi ağlarına bağlantısı

Aşırı gerilim kategorisi (IEC 61010-1) - şebeke gerilimli model

- Kullanım yüksekliği: deniz seviyesinden 2000 metre (6562 ft) yükseğe kadar III
- Kullanım yüksekliği: deniz seviyesinden 5000 metre (16404 ft) yükseğe kadar III - yalnızca aşırı gerilim güvenlikli
- Kullanım yüksekliği: deniz seviyesinden 5000 metre (16404 ft) yükseğe kadar II

<sup>7)</sup> Elektronik ile metalik cihaz parçaları arasında galvanik izolasyon

<sup>8)</sup> Koruma tipine uygunluk şartı uygun nitelikte bir kablo ve doğru bir montajdır.

Kirlilik derecesi <sup>9)</sup>	4
Koruma sınıfı (IEC 61010-1)	I

## Onaylar

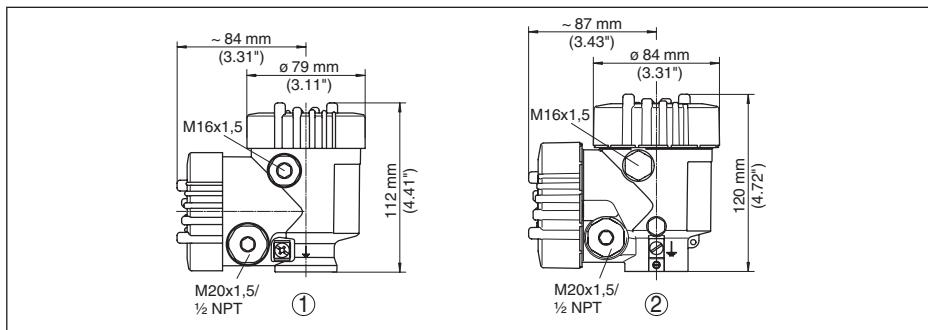
Lisanslı cihazların teknik verilerinde sürüme bağlı farklılıklar olabilir.

Bu nedenle bu cihazlara ait lisans belgeleri mutlaka dikkate alınmalıdır. Bu lisans belgeleri ya cihazın teslimi sırasında birlikte verilir veya "[www.vega.com](http://www.vega.com)" adresinde bulunan "Ürün arama (seri numarası)" download alanından indirilebilir.

## 11.2 Ebatlar

Aşağıdaki ölçekli çizimler sadece olası modellerin bir kesitini göstermektedir. Ayrıntılı ölçekli çizimleri [www.vega.com/downloads](http://www.vega.com/downloads) sayfasındaki "Çizimler" linkinden indirebilirsiniz.

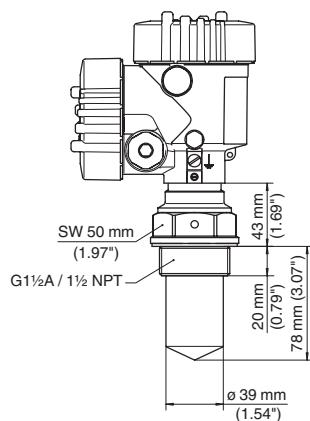
### Gövde



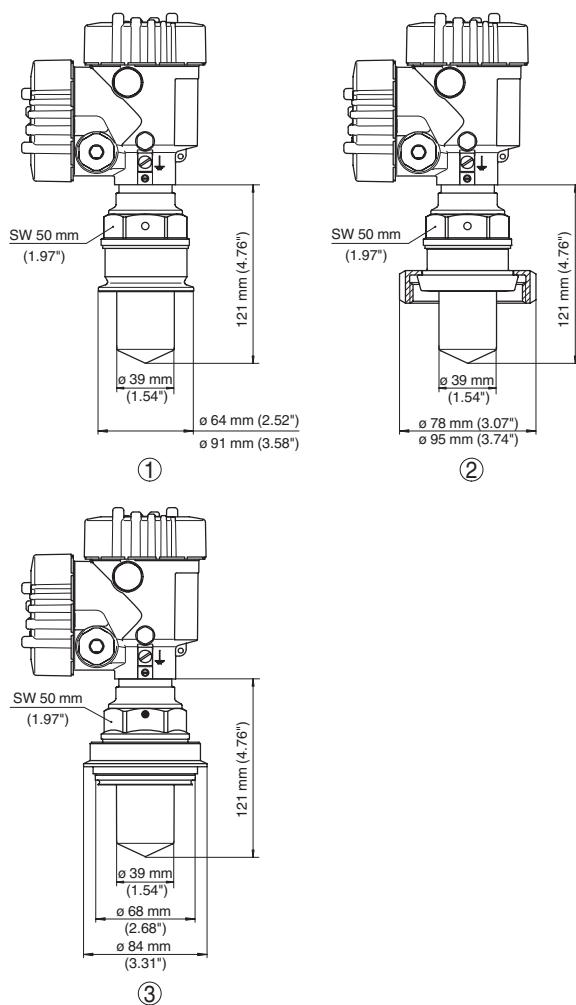
Res. 53: Gövdenin boyutları (entegre göstergе ve ayar modülü gövde yüksekliğini 9 mm/0.35 in artırır, metal gövdede bu artış 18 mm/0.71 in kadadır)

- 1 Plastik iki hücre
- 2 Alüminyum/Paslanmaz çelik - iki hücreli

<sup>9)</sup> Gövdenin koruma türü yerine getirilen kullanımda.

**VEGAPULS 61, Dişli model**

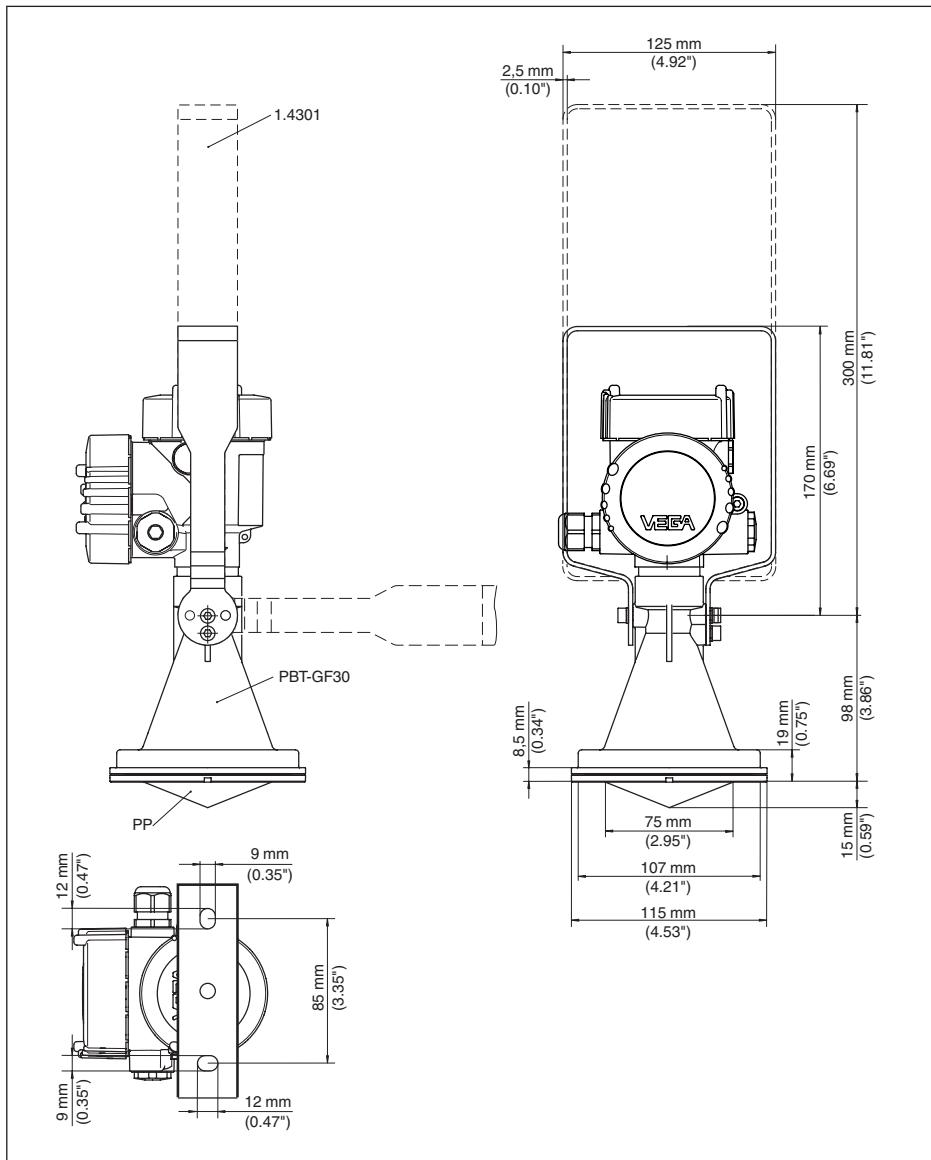
Res. 54: VEGAPULS 61, Dişli G1½, 1½ NPT

**VEGAPULS 61, hijyenik bağlantı**

Res. 55: VEGAPULS 61, hijyenik bağlantı

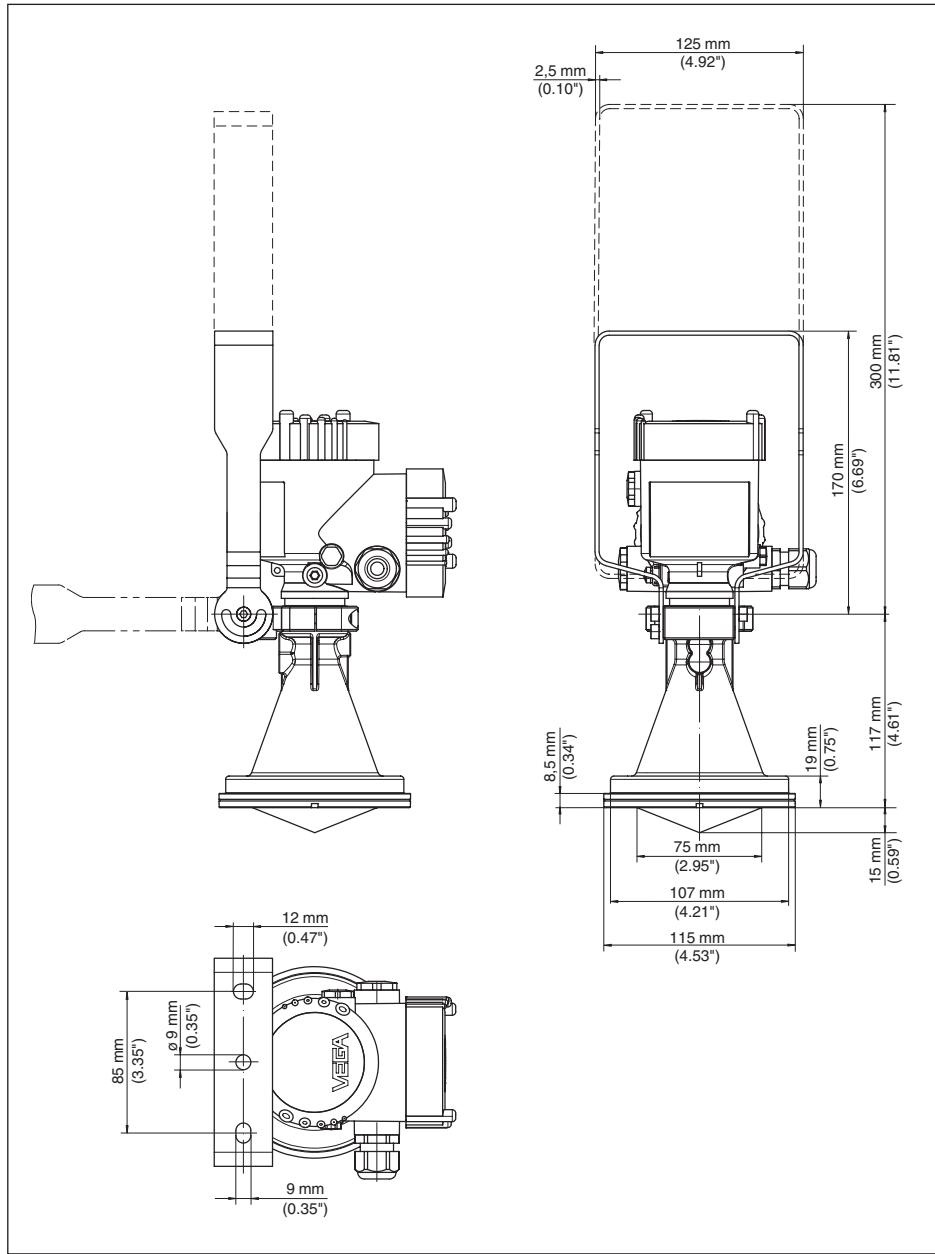
- 1 Clamp 2" PN 16 ( $\varnothing$  64 mm), 3" PN 16 ( $\varnothing$  91 mm), (DIN 32676, ISO 2852)
- 2 Boru vida bağlantısı DN 50, DN 80 (DIN 11851)
- 3 Tuchenhagen Varivent DIN 32

#### **VEGAPULS 61, Montaj bilezikli model**



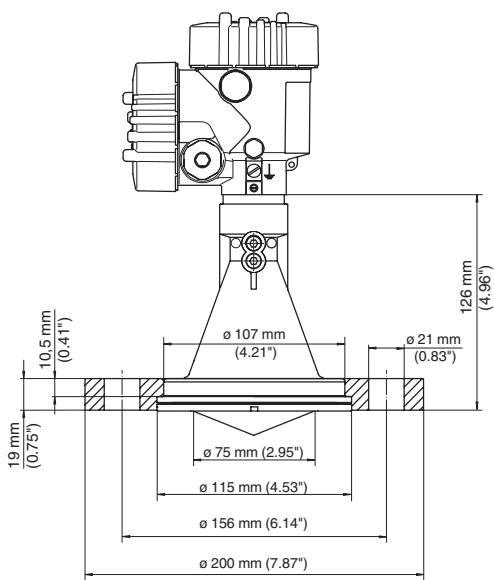
Res. 56: VEGAPULS 61, 170 veya 300 mm uzunluğunda montaj kulbu

#### **VEGAPULS 61, montaj bilezikli ve kelepçeli model**



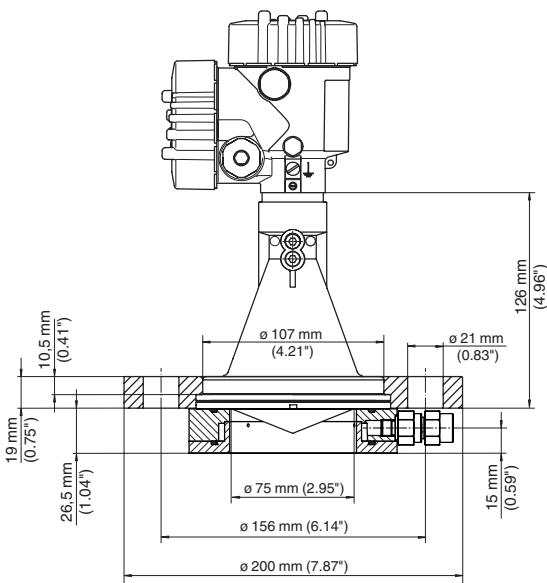
Res. 57: VEGAPULS 61, 170 veya 300 mm uzunluğunda montaj kulbu

## VEGAPULS 61, Manşet flanşlı model



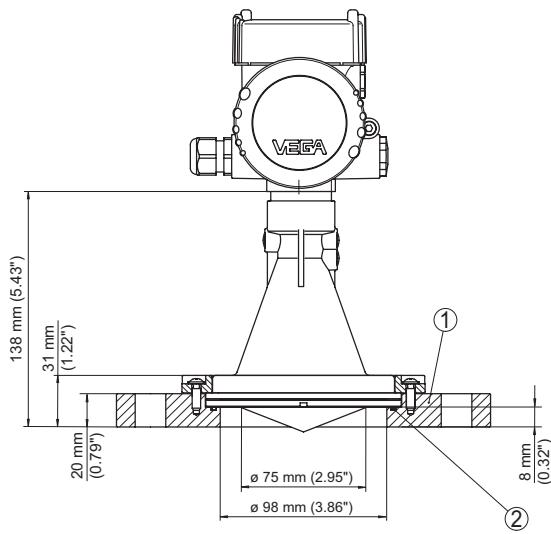
Res. 58: VEGAPULS 61, DN 80 PN 16, ASME 3" 150lbs, JIS80 10K için uygun manşet flansı

**VEGAPULS 61, sıkıştırma flanslı ve yıkama bağlantılı model**



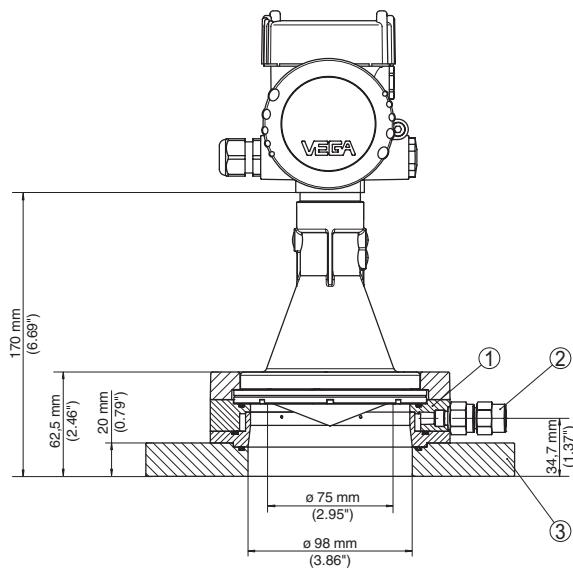
*Res. 59: VEGAPULS 61. yıkama bağıntılı sıkıştırma flansı, DN 80 PN 16, ASME 3" gereğince 150lbs, JIS80 10K*

## VEGAPULS 61, Adaptör flanslı model



Res. 60: VEGAPULS 61, Adaptör flans

- 1 Adaptör flansı
- 2 Conta

**VEGAPULS 61, adaptör flanşlı ve yıkama bağlantılı model**

Res. 61: VEGAPULS 61, Adaptör flanş

- 1 Yıkama bağlantısı
- 2 Tek yönlü vana
- 3 Adaptör flanşı

### 11.3 Sınai mülkiyet hakları

VEGA product lines are global protected by industrial property rights. Further information see [www.vega.com](http://www.vega.com).

VEGA Produktfamilien sind weltweit geschützt durch gewerbliche Schutzrechte.

Nähere Informationen unter [www.vega.com](http://www.vega.com).

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

VEGA lineas de productos están protegidas por los derechos en el campo de la propiedad industrial. Para mayor información revise la pagina web [www.vega.com](http://www.vega.com).

Линии продукции фирмы ВЕГА защищаются по всему миру правами на интеллектуальную собственность. Дальнейшую информацию смотрите на сайте [www.vega.com](http://www.vega.com).

VEGA系列产品在全球享有知识产权保护。

进一步信息请参见网站<[www.vega.com](http://www.vega.com)>。

### 11.4 Marka

Tüm kullanılan markaların yanı sıra şirket ve firma isimleri de mal sahipleri/eser sahiplerine aittir.

**INDEX****A**

Akim çıkışı, min./maks. 46  
 Akım çıkışı modu 45  
 Ana menü 37  
 Arızaların giderilmesi 64  
 Ayar  
     – sistemi 36  
 Aydınlatma 47

**B**

Bağlantı kablosu 27  
 Bağlantı prosedürü 29  
 Bağlantı tekniği 28  
 Blendaj 28  
 Bypass borusunda ölçüm 23

**C**

Cihaz ayarlarının kopyalanması 53  
 Cihaz durumu 47  
 Cihazın birimleri 49  
 Cihaz modeli 54  
 Çıkış sinyalini test edin 64

**D**

Debi ölçümü  
     – Dikdörtgensel savak 25  
     – Khafagi venturi kanalı 26  
 Dil 46

**E**

EDD (Enhanced Device Description) 59  
 Elektrik bağlantısı 28  
 Elektronik bölmesi - iki hücreli gövde 30  
 Elektronik sıcaklığı 47

**G**

Çalışma modu 53  
 Hata kodları 63  
 Hazne düzenleri 19  
 Hazne kalıbı 43  
 Hazne yüksekliği 43

**I**

İbre 47  
 İçeri akan madde 16

**K**

Karıştırma mekanizmaları 19  
 Koruma sınıfı 27  
 Köpükleşme 20  
 Kullanımın kilitlenmesi 46  
 Kutuplanma 14

**L**

Lineerizasyon eğimi 50

**M**

Montaj pozisyonu 15

**N**

NAMUR NE 107 61, 62, 63

**O**

Olay bellesi 60  
 Onarım 69  
 Ölçüm değeri belleği 60  
 Ölçüm güvenirligi 48  
 Ölçüm sapması 64  
 Ölçüm yeri ismi 38

**P**

PIN 51

**S**

Sensör ayarı 19  
 Servis - Çağrı Merkezi 67  
 Seviye ayarı 44, 45  
 Sıfırlama 51  
 Simülasyon 48  
 Soket 16, 17  
 Sönümleme 45  
 Standart değerler 52

**T**

Tarih/Saat 51  
 Taşma borusunda ölçüm 20  
 Topraklama 28

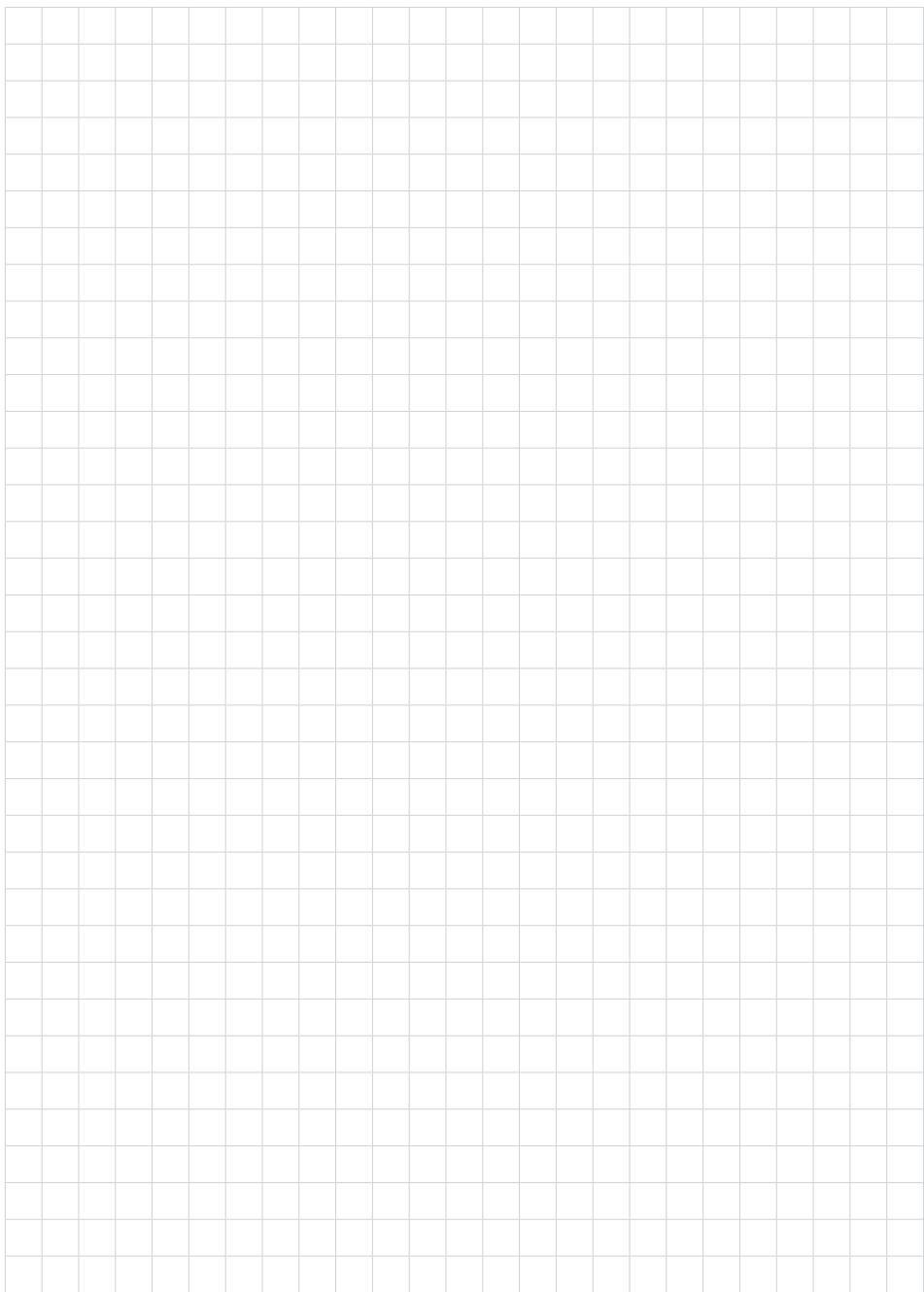
**W**

WHD uyarınca taşıma güvenliği 51

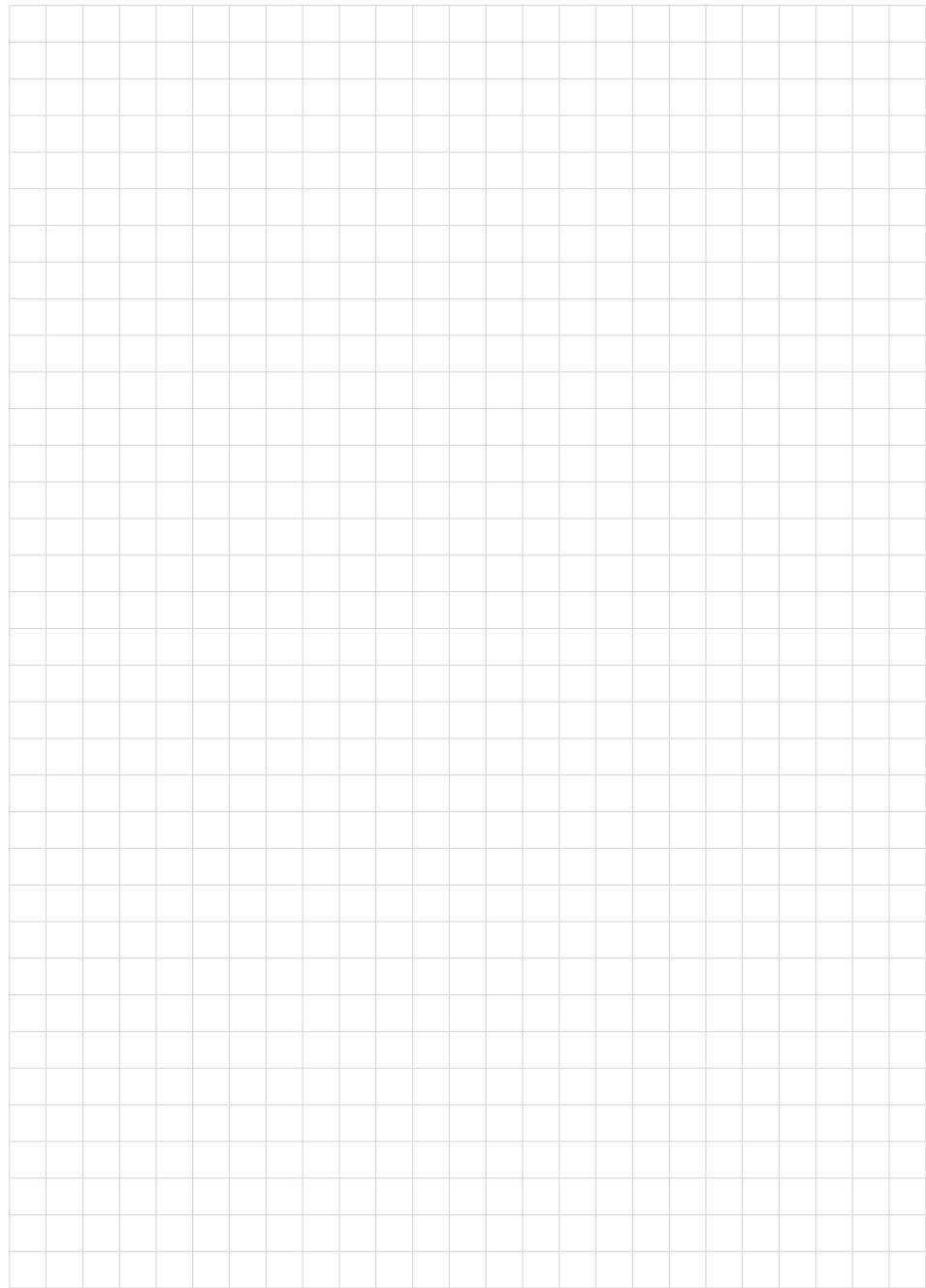
**Y**

Yankı eğimi 49  
 Yanlış sinyal bastırma 49  
 Yansıma özellikleri - Dolum malzemesi 38  
 Yedek parçalar

- 4 ... 20 mA/HART - Dört telli için yardımcı  
elektronik 11

A large grid of squares, approximately 20 columns by 25 rows, intended for handwritten notes.

36500-TR-181213



Baskı tarihi:

**VEGA**

Sensörlerin ve değerlendirme sistemlerinin teslimat kapsamı, uygulanması, kullanımı ve işletme talimatlarılarındaki bilgiler basımın yapıldığı zamandaki mevcut bilgilere uygundur.

Teknik değişiklikler yapma hakkı mahfuzdur

© VEGA Grieshaber KG, Schiltach/Germany 2018



VEGA Grieshaber KG  
Am Hohenstein 113  
77761 Schiltach  
Germany

Phone +49 7836 50-0  
Fax +49 7836 50-201  
E-mail: [info.de@vega.com](mailto:info.de@vega.com)  
[www.vega.com](http://www.vega.com)

36500-TR-181213