

ООО «Технологии Радиосвязи»



УТВЕРЖДЕН
ТИШЖ.468383.002 РЭ - ЛУ

БЛОК УПРАВЛЕНИЯ АНТЕННОЙ

МОДЕЛЬ 9300

Руководство по эксплуатации

ТИШЖ.468383.002 РЭ

Версия 5

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата

Содержание

Перв. примен.	ТИШЖ.468383.002											
	Справ.№											
Подп. и дата	Подп. и дата	Инв.№ дубл.	Взам.инв.№	Подп. и дата	Инв.№ подл.							
						ТИШЖ.468383.002 РЭ						
						Изм	Лист	№ докум.	Подпись			
						Блок управления антенной модель 9300 Руководство по эксплуатации			Лит.	Лист	Листов	
											2	88
									ООО «Технологии Радиосвязи»			

2.3	Использование БУА	36
2.3.1	Порядок действия при работе	36
2.3.2	Клавиатура и индикация БУА	37
2.3.3	Описание меню БУА	39
2.4	Возможные аварии и неисправности	50
2.5	Порядок контроля работоспособности БУА	51
2.6	Действия в экстремальных условиях	51
3	Техническое обслуживание	52
3.1	Общие указания	52
3.2	Порядок технического обслуживания БУА	52
4	Хранение	55
5	Транспортирование	56
	Приложение А Распайка соединителей БУА	57
	Приложение Б Методики расчета коэффициентов пересчета градусов угла перемещения антенны в количество импульсов инкрементальных энкодеров	60
	Приложение В Обновление встроенного программного обеспечения БУА	63
	Приложение Г Протокол обмена данными между БУА и устройством управления	66
	Приложение Д Инструкция по вводу установок по углу места и азимуту при работе БУА с абсолютными датчиками углового положения	82
	Перечень принятых сокращений	85
	Ссылочные нормативные документы	86
	Список литературы	87

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ				Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Настоящее руководство по эксплуатации (РЭ) ТИШЖ.468383.002 РЭ распространяется на блок управления антенной (БУА) модели 9300.

РЭ предназначено для обеспечения правильной и безопасной эксплуатации БУА модель 9300, ознакомления с его устройством, изучения правил использования по назначению, технического обслуживания, текущего ремонта, хранения и транспортирования и содержит сведения об основных параметрах и характеристиках БУА и условиях его работы.

В процессе эксплуатации БУА для поддержания работоспособного состояния следует выполнять планово-профилактическое обслуживание.

Периодичность и объем регламентных работ при техническом обслуживании приведены в разделе 3.

Перечень принятых сокращений, перечень ссылочных нормативных документов и список литературы, необходимой для изучения и эксплуатации БУА, приведены в конце руководства по эксплуатации. Номера документов по списку литературы в тексте руководства по эксплуатации указаны в квадратных скобках.

К опасным воздействиям при эксплуатации изделия относится высокое напряжение трехфазной сети 380 В переменного тока частоты 50 Гц.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
										4
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата						

ВАЖНАЯ ИНФОРМАЦИЯ

Условия применения БУА

Для обеспечения нормального функционирования БУА и системы наведения антенны (СНА) в целом в соответствии с приведенными в данном РЭ параметрами должны быть выполнены определенные условия по построению станции спутниковой связи или другого объекта, в составе которого используется БУА. Только выполнение перечисленных ниже условий гарантирует нормальную работу БУА и СНА в целом.

1. Силовые кабели (от БУА к электродвигателям) и сигнальные кабели (от БУА к датчикам углового положения - инкрементальным или абсолютным) на всей трассе от БУА к антенной системе должны быть экранированы друг от друга или разнесены не менее чем на 1 м.

2. Приемный тракт станции до входа встроенного приемника наведения БУА или внешнего приемника сигнала наведения (ПСН) не должен содержать цепей автоматической регулировки усиления (АРУ) входного сигнала, используемого в качестве сигнала наведения.

3. Нестабильность частоты приемного тракта станции до входа внешнего ПСН должна быть не более ± 1 кГц при работе в режиме «Узкая полоса» ПСН ТИШЖ.464349.101 с отключенной ФАПЧ, не более ± 25 кГц в режиме «Узкая полоса» ПСН с включенной ФАПЧ и режимом поиска, при работе от встроенного приемника наведения БУА или в режиме ПСН «Широкая полоса» - не более $\pm 0,3 \cdot \Delta F$, где ΔF – установленная в БУА или ПСН полоса сигнала наведения.

4. Кратковременная нестабильность уровня входного сигнала, используемого в качестве сигнала наведения, включая все дестабилизирующие факторы (нестабильность коэффициента передачи приемного тракта станции до входа встроенного приемника наведения БУА или внешнего ПСН, люфты в конструкции опорно-поворотного устройства антенны (ОПУ), недостаточная жесткость конструкции антенны или фундамента (опоры), вибрация антенны при порывах ветра и т.п.), должна быть не более $\pm 1/4$ значения установленного параметра БУА «Величина допустимого снижения сигнала наведения при автосопровождении».

5. Отношение сигнал/шум входного сигнала, используемого в качестве сигнала наведения, на входе встроенного приемника наведения БУА или ПСН должно быть не менее 10 дБ.

6. Конструкция ОПУ совместно с приводами должна обеспечивать плавность хода антенны, без «закусывания» и скачкообразного изменения нагрузки на электродвигатели.

Интв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Интв.№ дубл.	Подп. и дата

										ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата							5

1 ОПИСАНИЕ И РАБОТА БУА

1.1 Назначение

БУА модель 9300 предназначен для наведения антенны в направлении КА в различных режимах работы и обеспечивает работу с антеннами L, S, C, X и Ku-диапазонов с диаметрами рефлекторов от 1,2 до 9,3 м. БУА обеспечивает работу при оснащении антенной системы приводами с асинхронными электродвигателями, оснащенными электромагнитными тормозами и датчиками углового положения.

1.2 Выполняемые функции

БУА выполняет следующие функции:

- ручное и автоматическое управление двумя приводами (азимут и угол места) для наведения антенны по заданному алгоритму в зависимости от выбранного режима работы БУА. Тип приводов – трехфазные асинхронные двигатели переменного тока, максимальная мощность до 2.2 кВт каждый;

- задание скорости перемещения антенны в ручном режиме;

- прием и обработка по заданному алгоритму в зависимости от выбранного режима работы БУА информации от концевых выключателей электродвигателей;

- прием и обработка сигнала от КА (в L-диапазоне) для формирования сигнала наведения встроенным формирователем сигнала наведения (ФСН);

- прием и обработка по заданному алгоритму в зависимости от выбранного режима работы БУА аналогового сигнала наведения от внешнего приемника наведения, пропорционального уровню принимаемого станцией радиочастотного сигнала от КА ;

- оперативное перенацеливание антенны в заданную заранее запомненную позицию (до 20-ти позиций альманаха);

- удаленный контроль и управление параметрами и режимами функционирования БУА от внешнего АРМ по интерфейсу RS-485 M&C;

- постоянный контроль исправности модулей, входящих в состав БУА, с выдачей сообщений об обнаруженных авариях на индикатор и в АРМ;

- обновление встроенного программного обеспечения от внешнего АРМ по интерфейсу RS-485 M&C;

- прием и обработка сигнала наведения от цифрового сигнала наведения (по интерфейсу RS-485) от внешнего приемника наведения (опция);

- прием и обработка сигнала наведения в диапазоне 50-180 МГц (опция);

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ				Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

- обработка сигналов от датчиков углового положения антенны (абсолютные энкодеры) по протоколу SSI.

1.3 Режимы работы

БУА имеет три режима работы:

«Ручной» – движение антенны при нажатии кнопок на передней панели БУА;

«Программное наведение» – движение антенны по целеуказанию с передней панели или по интерфейсу дистанционного контроля и управления;

«Автосопровождение» – автоматический поиск и установка антенны в направлении максимума диаграммы направленности по критерию достижения максимального уровня сигнала наведения с заданной ошибкой наведения.

В режиме «Автосопровождение» БУА может работать при различных типах сигнала наведения:

- от встроенного формирователя сигнала наведения (ФСН) L-диапазона;
- от встроенного ФСН диапазона входных частот 50 – 180 МГц (опция);
- от внешнего приемника наведения – аналоговый сигнал 0 – 10 В, пропорциональный уровню мощности принимаемого радиочастотного сигнала;
- от внешнего приемника наведения – цифровой сигнал по интерфейсу RS-485, пропорциональный уровню мощности принимаемого радиочастотного сигнала (опция);
- от сигнала наведения поступающего от АРМ по интерфейсу RS-485 M&C (опция).

По типу управления БУА поддерживает следующие режимы работы:

- местное управление (управление БУА осуществляется со встроенной клавиатуры БУА на передней панели);
- удаленное управление (управление БУА осуществляется от внешнего АРМ по интерфейсу RS-485 по протоколу M&C).

Внешний вид БУА 9300 приведен на рисунках 1 и 2.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	7



Рисунок 1 - Передняя панель БУА модель 9300



Рисунок 2 - Задняя панель БУА модель 9300

1.4 Технические характеристики

1.4.1 Основные технические характеристики БУА модель 9300

Основные технические характеристики БУА модель 9300 представлены в таблице 1.

Таблица 1 – Технические характеристики БУА модель 9300

Наименование параметра, размерность	Номинальное значение, допуск
Диаметр рефлектора антенной системы, м	1,2 – 9,3
Диапазон рабочих частот, МГц	L, S, C, X, Ku
Диапазон частот встроенного ФЧН L-диапазона, МГц	950 - 1950
Шаг перестройки частоты ФЧН L-диапазона, МГц	1,0

Интв.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Интв.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Наименование параметра, размерность	Номинальное значение, допуск
Полоса пропускания ФСН L-диапазона, МГц	от 10 до 40 с шагом 2 МГц
Аналоговый сигнал наведения, В	0...10
Точность наведения в режиме автосопровождения, дБ, не хуже	0,4
Интерфейс дистанционного контроля и управления	RS-485
Диапазон частот встроенного ФСН 70/140 МГц, МГц (опция)	50...180
Интерфейс цифрового сигнала наведения (опция)	RS-485
Интерфейс датчиков углового положения (ДУП) (опция)	SSI
Питание БУА	
Трехфазная сеть переменного тока 50 Гц, В	380
Потребляемая мощность, кВт, пиковая, не более	4
Масса и габариты БУА	
Габаритные размеры, мм	482x505x176 (19" 4U)
Масса, кг	13,6

1.4.2 Условия эксплуатации

БУА должен эксплуатироваться внутри отапливаемых помещений в условиях воздействия следующих факторов:

а) рабочая температура:

- пониженная температура +5°C;
- повышенная температура +45°C;

б) предельная температура в нерабочем состоянии:

- пониженная температура минус 60°C;
- повышенная температура +50°C;

в) относительная влажность не более 80% при температуре +25°C.

1.4.3 Габаритные и установочные размеры БУА

Габаритные и установочные размеры БУА приведены на рисунках 3 и 4.

Интв.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Интв.№ дубл.
Подп. и дата	

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист 9
-----	------	----------	---------	------	--------------------	-----------

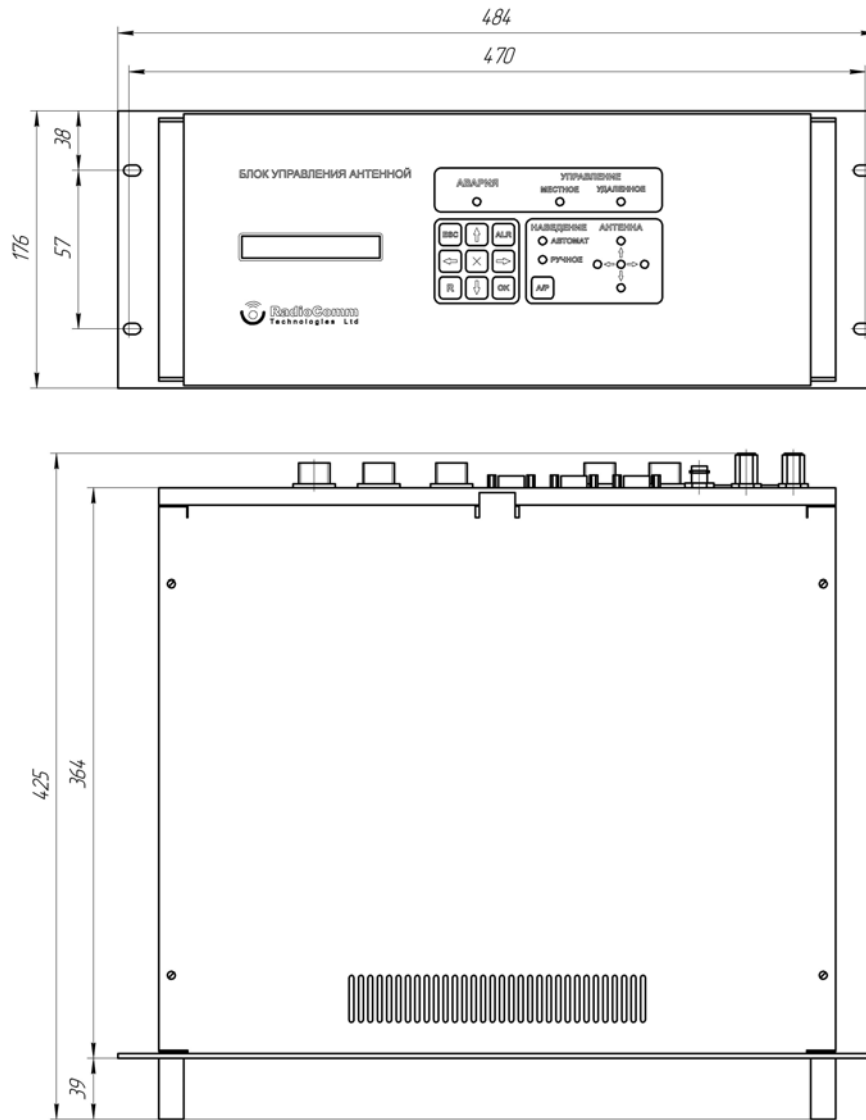


Рисунок 3 - БУА, передняя панель, вид сверху.
Габаритные и установочные размеры

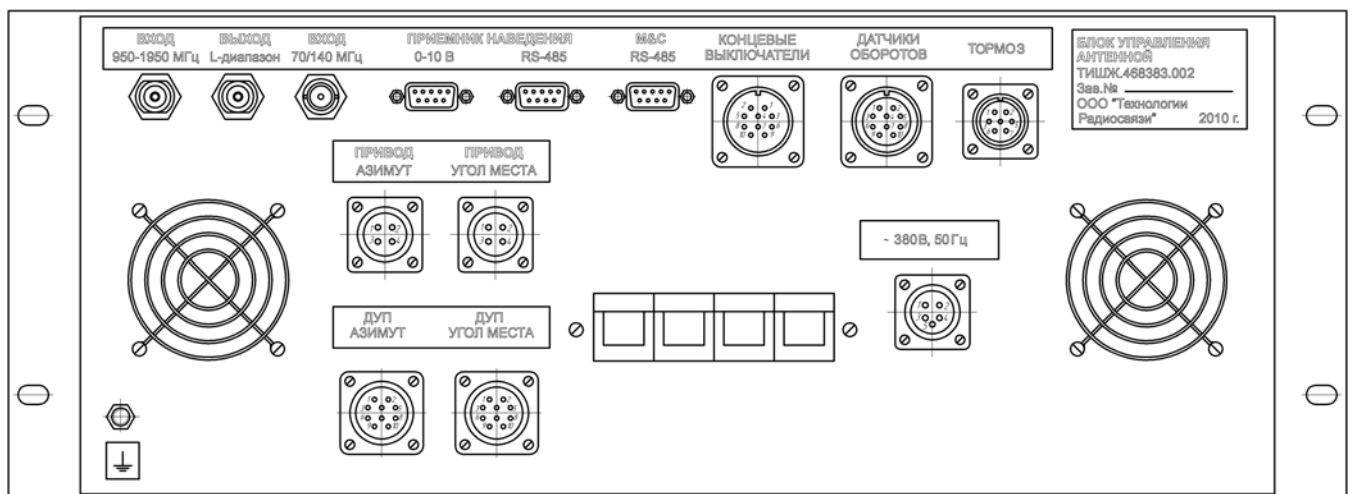


Рисунок 4 - БУА, задняя панель. Габаритные и установочные размеры

Распайка разъемов БУА приведена в приложении А.

Интв.№ подл.	Подп. и дата
Взам. интв.№	Интв.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата
------	------	----------	---------	------

ТИШЖ.468383.002 РЭ

Лист
10

Таблица 2- Соединители, расположенные на БУА, и ответные соединители

Обозначение	Тип	Тип ответного соединителя	Примечание
220В, 50Гц	PSCM4 «Valleman»	AS-412 (K2417)	
ВХОД 950-1950 МГц	N-2310F	N(M)	
ВЫХОД L-диапазон	N-2310F	N(M)	
ВХОД 70/140 МГц	B-231F	BNC(M)	
ПРИЕМНИК НАВЕДЕНИЯ 0-10В	DI-9F	DB- 9M	
ПРИЕМНИК НАВЕДЕНИЯ RS-485	DI-9F	DB- 9M	
M&C RS-485	DI-9F	DB- 9M	
ТОРМОЗ	2PMT18Б7Г1В1В	2PMT18КПН7Ш1В1В	ГЕО.364.126 ТУ
ПРИВОД АЗИМУТ	2PMDT18Б4Г5А1В	2PMDT18КПН4Ш5А1В	ГЕО.364.126 ТУ
ПРИВОД АЗИМУТ	2PMDT18Б4Г5А1В	2PMDT18КПН4Ш5А1В	ГЕО.364.126 ТУ
ДУП АЗИМУТ	2PMT22Б10Г1В1В	2PMT22КПН10Ш1В1В	ГЕО.364.126 ТУ
ДУП УГОЛ МЕСТА	2PMT22Б10Г1В1В	2PMT22КПН10Ш1В1В	ГЕО.364.126 ТУ
ДАТЧИКИ ОБОРОТОВ	2PMDT24Б10Г5В1В	2PMDT24КПН10Ш5В1В	ГЕО.364.126 ТУ
КОНЦЕВЫЕ ВЫКЛЮЧАТЕЛИ	2PMDT24Б10Ш5В1В	2PMDT24КПН10Г5В1В	ГЕО.364.126 ТУ

1.5 Устройство и работа

Структурная схема БУА 9300 приведена на рисунке 5.

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						11



Рисунок 5 - Структурная схема БУА модель 9300

В состав БУА входят следующие основные устройства:

- модуль (плата) приемника наведения L-диапазона (формирователь сигнала наведения);
- модуль (плата) локального контроллера;
- панель местного управления (модуль клавиатуры);
- модуль индикатора;
- частотные преобразователи (со встроенными ЭМИ-фильтрами) управления азимутальным и угломестным приводами;
- модуль питания 220 В/+5 В/-5 В/+12 В;
- гальванически развязанный модуль питания 220 В/+12В;
- модуль RS-485 LOCAL BUS внутренней шины обмена данными между модулями БУА;
- гальванически развязанный модуль RS-485 EXTERNAL BUS для обмена данными с АРМ;
- модуль абсолютных энкодеров и концевых выключателей;
- гальванически развязанный модуль RS-485 EXTERNAL PRM для обмена данными с внешним цифровым приемником наведения;

Интв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. интв.№	Интв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						12

- конвертор сигнала наведения из диапазона 70/140 МГц в L-диапазон – поставляется опционально;
- корпус с двумя вентиляторами в исполнении для размещения в шкаф монтажный размером 19” высотой 4U;
- комплект ответных разъемов для подключения кабелей.

1.6 Описание структуры БУА

1.6.1 Модуль локального контроллера

Основным модулем БУА является модуль локального контроллера. Все алгоритмы работы в различных режимах наведения, режимы работы и параметры заложены в программном обеспечении локального контроллера.

Внутренние блоки БУА (модуль абсолютных энкодеров, модуль приемника наведения L-диапазона (ФЧН), частотные преобразователи азимута и угла места) соединены локальной шиной. Интерфейс локальной шины – RS-485. Протокол обмена MODBUS. Ведущим на шине является локальный контроллер. Адресация на шине фиксированная. Скорость обмена 38400 бит/сек.

Локальный контроллер реализует внутренний контур управления в БУА и, кроме предусмотренных основными режимами управления («Автосопровождение», «Программное наведение», «Ручной»), выполняет следующие функции:

- выбор для текущей работы сигнала наведения от встроенного или от внешнего формирователя аналогового или в цифровом виде (опция);
- обмен данными по внутренней сети RS-485 MODBUS между устройствами, размещаемыми в корпусе блока управления;
- обмен данными по интерфейсу дистанционного контроля и управления M&C (через модуль RS-485 EXTERNAL BUS);
- трансляцию данных от датчиков углового положения, состояния электроприводов и частотных преобразователей, концевых выключателей, в управляющий ПК АРМ СНА по интерфейсу RS-485;
- прием команд управления от управляющего ПК АРМ СНА по интерфейсу RS-485 и их обработку (управление электроприводами через частотные преобразователи, отслеживание положения ОПУ по данным датчиков углового положения) и т.п.;
- контроль работоспособности блока в целом;

Инв.№ подл.	Подп. и дата				Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	Изм							13
Взам. инв.№					Инв.№ дубл.	Подп. и дата	Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата
	13										

- локальную обработку событий по состояниям концевых выключателей и другим событиям;

- локальное управление СНА посредством приема и исполнения команд от панели местного управления.

Панель местного управления устанавливается в корпусе БУА и обеспечивает выполнение функций локального управления СНА оператором непосредственно с лицевой панели БУА.

Кроме того, на индикаторе панели местного управления отображается текущее состояние всех модулей и блоков (исправен/неисправен), установленных в БУА, режим работы БУА, а также текущее положение антенны (угол места и азимут).

1.6.2 Модуль приемника наведения L-диапазона

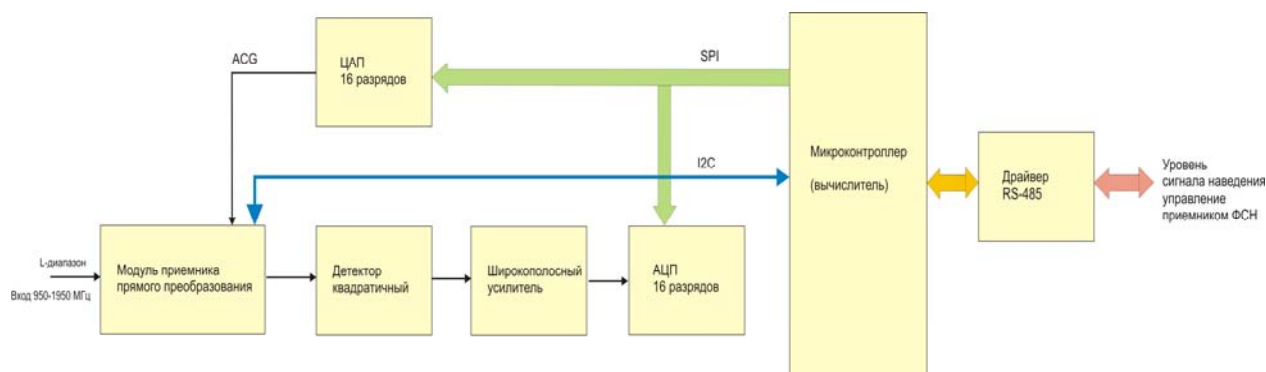


Рисунок 6 - Структурная схема приемника ФСН

Структурная схема модуля приемника наведения L-диапазона (ФСН) приведена на рисунке 6. Приемник построен с использованием конверторов прямого преобразования и включает маломощный усилитель и радиочастотный усилитель с регулируемым коэффициентом усиления, смесители с парафазными выходами I и Q понижающего преобразователя, фильтры нижних частот с программируемой частотой отсеки и цифровые усилители с регулируемым коэффициентом усиления в полосе частот. Усилитель с регулируемым коэффициентом усиления в полосе радиочастот обеспечивает регулировку усиления более 60 дБ. Конвертор включает интегрированный генератор, управляемый напряжением, а также синтезатор частот. Синтезатор программируется и конфигурируется посредством последовательного двухпроводного интерфейса типа I2C.

С выхода приемника сигнал поступает на вход широкополосного квадратичного амплитудного детектора, с выхода которого сигнал поступает на 16-разрядный аналого-цифровой преобразователь (АЦП), который преобразует сигнал в цифровой

Инд.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инд.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						14

код. С выхода АЦП преобразованное значение по шине SPI поступает в микроконтроллер для дальнейшей цифровой обработки сигнала.

Для обеспечения линейности амплитудной характеристики тракта приема в динамическом диапазоне до 60 дБ и квадратичности характеристики амплитудного детектора для исключения погрешности детектирования уровня используется ступенчатое управление коэффициентом усиления приемника (с шагом 5 дБ) процессором посредством схемы цифро-аналогового преобразователя (ЦАП) 16 разрядов, формирующего сигнал управления усилением АСГ.

Далее производится программная цифровая фильтрация сигнала наведения в микроконтроллере и выдача его в цифровом виде от процессора через драйвер шины RS-485 на вход локального контроллера по его запросу.

Кроме функции обработки принимаемого сигнала, микроконтроллер осуществляет следующие функции (по командам, принимаемым от локального контроллера):

- настройка параметров приемников (частота, полоса фильтра и т.п.);
- контроль функционирования субмодуля приемника;
- контроль захвата в синтезаторах субмодулей приемников;
- контроль функционирования АЦП;
- контроль функционирования ЦАП

1.6.3 Модуль абсолютных энкодеров и концевых выключателей

Модуль абсолютных энкодеров и концевых выключателей предназначен для решения следующих задач:

- обработка сигналов от концевых выключателей;
- выдача текущего состояния концевых выключателей по запросу от локального контроллера БУА;
- обработка сигналов от абсолютных энкодеров датчиков углового положения (ДУП), работающих по протоколу SSI;
- управление электромагнитными тормозами электродвигателей приводов и выдача их текущего состояния по запросу от локального контроллера БУА;
- выдача текущего состояния ДУП по запросу от локального контроллера БУА.

Модуль обеспечивает гальваническую развязку всех сигнальных цепей и цепей питания внешних датчиков: абсолютных энкодеров ДУП, концевых выключателей и управляющих сигналов на электромагнитные тормоза электродвигателей.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
					Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	15

1.6.4 Частотные преобразователи

В качестве частотных преобразователей управления азимутальным и угломестным приводами используются однофазные частотные преобразователи типа VFD007E21A мощностью 2.2 кВт производства «Delta Electronics Inc.» или аналогичные. Питание преобразователей осуществляется от трехфазной сети переменного тока напряжением 380 В. Преобразователи используются в режиме векторного регулирования в замкнутом контуре. Диапазон регулировки частоты составляет от 50 до 1 Гц (определяется настройками).

Управление режимами работы и параметрами частотных преобразователей осуществляется локальным контроллером по внутренней сети БУА по интерфейсу RS-485 с использованием протокола MODBUS. Кроме того, параметры частотных преобразователей могут устанавливаться как с клавиатуры передней панели, так и по каналу удаленного управления M&C.

В режиме «Ручное наведение» БУА обеспечивает приведение в движение приводов после нажатия кнопки на клавиатуре БУА и до нажатия кнопки останова.

В режиме «Программное наведение» БУА обеспечивает установку антенной системы в заданное пространственное положение с заданной точностью в соответствии с принятыми целеуказаниями.

В режиме «Автосопровождение» БУА обеспечивает автоматическую установку антенны в направлении максимума диаграммы направленности по критерию достижения максимального уровня сигнала наведения с заданной ошибкой наведения. При пропадании сигнала наведения привода остаются в текущем положении. При пропадании электропитания и последующем его восстановлении БУА переходит в режим «Ручное наведение».

1.7 Параметры БУА

Все параметры БУА для удобства работы с ними при местном управлении с лицевой панели БУА делятся согласно меню БУА на две группы:

- системные параметры БУА;
- параметры инверторов (частотных преобразователей).

Сводный перечень системных параметров БУА приведен в таблице 3, а сводный перечень параметров частотных преобразователей приведен в руководстве по эксплуатации [1].

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инд.№ дубл.	Подп. и дата
-------------	--------------	-------------	-------------	--------------

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						16

Таблица 3 - Сводный перечень системных параметров БУА

Наименование параметра	Описание параметра	Заводская установка
1 Тип приёмника наведения	0 – встроенный ФСН L-диапазона; 1 – аналоговый сигнал от внешнего ПН с уровнем от 0 до 10 В пропорционально уровню принимаемого РЧ сигнала; 2 – цифровой сигнал от внешнего ПН по интерфейсу RS-485 пропорционально уровню принимаемого РЧ сигнала; 3 – РИРВ (специальный приёмник, опция)	0
2 Минимальный уровень сигнала АС	Минимальный уровень сигнала, задаваемый в отсчётах АЦП, при превышении которого может быть включен режим АС	0
3 Частота приёмника наведения	Параметр применим только для встроенного ФСН. Задаётся в МГц из диапазона значений от 950 до 1950 МГц с шагом 1 МГц.	1000
4 Полоса приёмника наведения	Параметр применим только для встроенного ФСН. Задаётся из диапазона значений от 0 до 31 условных единиц согласно выражению для соответствия условных единиц фактической полосе приемника в МГц: $\Delta F = (XXX + 5) * 2, [МГц]$	0
5 Коэффициент усиления фильтра приёмника наведения	Задаётся из диапазона значений от 0 до 16 условных единиц. Соответствие условных единиц фактическому усилению фильтра приведено в п. 5 таблицы 5 настоящего РЭ	0
6 Атенюатор приёмника наведения	Атенюатор встроенного ФСН 20 дБ (0 - выкл., 1 – вкл.)	0
7 Ширина диаграммы направленности (ШДН) по азимуту (АЗМ)	Указывается пороговое значение ШДН в градусах, в пределах которой в режиме АС ведётся поиск максимума сигнала по АЗМ	0.5
8 Ширина ДН по углу места (УГМ)	Указывается пороговое значение ШДН в градусах, в пределах которой в режиме АС ведётся поиск максимума сигнала по УГМ	0.5
9 Ограничение по АЗМ, влево	Указывается ограничительное значение угла АЗМ для концевого выключателя при движении антенны влево, в градусах	-
10 Ограничение по АЗМ, вправо	Указывается ограничительное значение угла АЗМ для концевого выключателя при движении антенны вправо, в градусах	-
11 Ограничение по УГМ, вверх	Указывается ограничительное значение для КВ по УГМ при движении антенны вверх, в градусах	-
12 Ограничение по УГМ, вниз	Указывается ограничительное значение для КВ по УГМ при движении антенны вниз, в градусах	-
13 Тип угловых датчиков	0 – инкрементный энкодер; 1 – абсолютный энкодер (протокол SSI)	0

Индв.№ подд.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						17

Наименование параметра	Описание параметра	Заводская установка
14 Коэффициент микроградус/импульс по АЗМ	Коэффициент характеризует угол поворота антенны по АЗМ на один отсчёт энкодера в микроградусах (градус * 10 ⁻⁶). Расчётное значение согласно методике в приложении Б	-
15 Коэффициент микроградус/импульс по УГМ	Коэффициент характеризует угол поворота антенны по УГМ на один отсчёт энкодера в микроградусах (градус * 10 ⁻⁶). Расчётное значение согласно методике в приложении Б	-
16 Провал сигнала наведения (СН) для поиска	Снижение уровня СН относительно текущего максимума при достижении которого включается АС (в отсчётах АЦП). Параметр применим если согласно п. 29 выставлен режим работы АС: «0» или «2»	00200
17 Скорость привода для АС	Параметр общий для АЗМ и УГМ, в единицах Гц*10	00050
18 Макс. скорость привода АЗМ	Параметр устанавливает верхнюю границу скорости привода по АЗМ (Гц*10) для всех режимов работы	00500
19 Мин. скорость привода АЗМ	Параметр устанавливает нижнюю границу скорости привода по АЗМ (Гц*10) для всех режимов работы	00025
20 Макс. скорость привода УГМ	Параметр устанавливает верхнюю границу скорости привода по УГМ (Гц*10) для всех режимов работы	00500
21 Мин. скорость привода УГМ	Параметр устанавливает нижнюю границу скорости привода по УГМ (Гц*10) для всех режимов работы	00025
22 Ошибка обработки ЦУ по АЗМ	Параметр устанавливает границы для обработки заданных ЦУ по АЗМ в отсчётах АЦП, умножив которые на коэффициент п. 14 (микроградус на импульс) получим значение границ в градусах	00030
23 Ошибка обработки ЦУ по УГМ	Параметр устанавливает границы для обработки заданных ЦУ по УГМ в отсчётах АЦП, умножив которые на коэффициент по п. 15 (микроградус на импульс) получим значение границ в градусах	00030
24 Локальный макс. для АС *	Параметр определяет приращение уровня СН в отсчётах АЦП при прокачке антенны в пределах ШДН (зоны поиска) в режиме АС (п.п. 7 и 8), при достижении которого текущее положение антенны принимается в качестве нового локального максимума, относительно которого БУА продолжает поиск максимума сигнала.	00030
25 Уставка по АЗМ **	Параметр характеризует величину систематической ошибки (смещения) датчика угла по АЗМ, которая должна быть скомпенсирована (при её наличии) уставкой по АЗМ (в градусах)	0

Инь.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инь.№ дубл.	Подп. и дата

Наименование параметра	Описание параметра	Заводская установка
26 Уставка по УГМ **	Параметр характеризует величину систематической ошибки (смещения) датчика угла по УГМ, которая должна быть скомпенсирована (при её наличии) уставкой по УГМ (в градусах)	0
27 Реверс по углу АЗМ	Параметр применим только для программного наведения при вынесенной оси датчика АЗМ и обеспечивает изменение (реверс) направления движения для датчика АЗМ (0 - реверс выкл., 1 - реверс вкл.)	0
28 Реверс по УГМ	Параметр применим только для программного наведения при вынесенной оси датчика УГМ и обеспечивает изменение (реверс) направления движения для датчика УГМ (0 - реверс выкл., 1 - реверс вкл.)	0
29 Режим АС (таймер/сигнал)	В режиме АС подстройка (поиск локального максимума) ведётся либо по сигналу встроенного ФСН с учётом п. 24, либо по таймеру, периодически включаясь через задаваемое время, либо в совмещённом режиме ФСН и таймер (0 – ФСН, 1 – таймер, 2 – ФСН + таймер)	1
30 Период таймера АС	Задаётся период таймера для режима АС (п. 29 в сек. (0 - таймер отключен)	00060
31 Коэффициент Кр привода АЗМ	Параметр пропорционален ПИД регулятору [1], характеризует скорость вращения привода на единицу изменения угла при движении антенны в заданное положение по АЗМ, Гц/град.	00090
32 Коэффициент Кр привода УГМ	Параметр пропорционален ПИД регулятору [1], характеризует скорость вращения привода на единицу изменения угла при движении антенны в заданное положение по УГМ, Гц/град	00090
33 Время срабатывания тормозов	Параметр характеризует величину задержки исполнения команды начать движение антенны на время, выделяемое для отключения (оттягивания муфты) тормоза. Задаётся в интервалах по 5 мсек	00050
34 Инверсия знака угла АЗМ	Задаётся инверсия угла АЗМ согласно выражению: $\varphi = (-1)^* \varphi_d$, (0 – нет инверсии, 1 - инверсия)	0
35 Инверсия знака угла УГМ	Задаётся инверсия угла УГМ согласно выражению: $\varphi = (-1)^* \varphi_d$, (0 – нет инверсии, 1 - инверсия)	0
36 Режим обслуживания концевых выключателей	0 – датчики угла + программные КВ; 1 – датчики угла; 2 – программные КВ; 3 – датчики программные и КВ отключены	2

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						19

* Алгоритм поиска локального максимума СН при работе БУА в режиме «Автосопровождение» в пределах зоны поиска по Азимуту и Углу места представлен на рисунке 7, где размер зоны поиска относительно начальной (расчетной) точки А $\pm 1^\circ$, программируемой оператором индивидуально для каждого КА, приведен в качестве для примера.

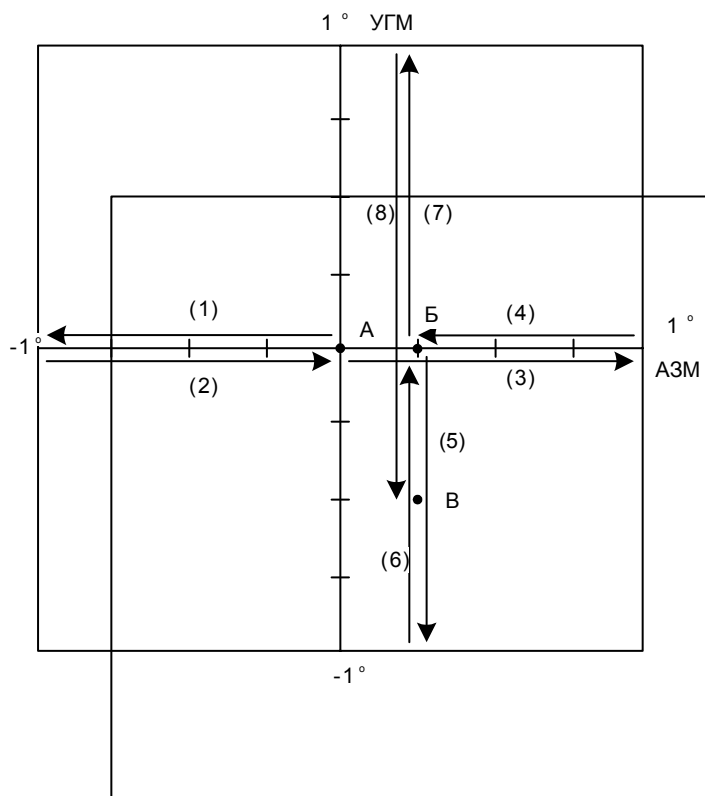


Рисунок 7 – Алгоритм поиска локального максимума при работе БУА в режиме «Автосопровождение»

Представленный на рисунке 7 алгоритм предусматривает следующий порядок движения антенны с целью обнаружения максимума сигнала:

а) антенна движется по азимуту до координаты, равной координате точки А по АЗМ минус 1° , при этом происходит запоминание уровня СН и координат положения антенны по азимуту и углу места через заданный интервал времени, например, через каждые 50 мс (движение (1));

б) антенна возвращается в точку А (движение (2));

в) антенна движется по азимуту до координаты, равной координате по азимуту точки А плюс 1° , при этом происходит запоминание уровня СН и координат положения антенны по азимуту и углу места через каждые 50 мс (движение (3));

г) антенна движется в точку Б, с координатами, соответствующими максимальному запомненному уровню СН (движение (4));

Инд.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инд.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

д) антенна движется по углу места до координаты, равной координате по УГМ точки Б минус 1°, при этом происходит запоминание уровня СН и координат положения антенны по азимуту и углу места через каждые 50 мс и отмечается точка В с более высоким уровнем СН по сравнению с точкой Б (движение (5));

е) антенна возвращается в точку Б для завершения цикла поиска (движение (6));

ж) антенна движется по углу места на плюс 1°, при этом происходит запоминание уровня СН и координат положения антенны по азимуту и углу места через каждые 50 мс (движение (7));

з) антенна движется в точку В, с координатами, соответствующими максимальному запомненному уровню СН, при движении по углу места (движение 8));

и) точка В – локальный максимум, найденный после движений антенны с (1) по (8), принимается за начальную точку для поиска очередного локального максимума СН в режиме АС;

** Для относительного энкодера постоянное (систематическое) смещение угла можно скомпенсировать как через уставку, так и через привязку шкалы датчика к известному направлению любым доступным методом, а для абсолютного энкодера компенсация систематического смещения угла возможна только через уставку.

1.8 Интерфейс дистанционного контроля и управления БУА.

Дистанционный контроль и управление БУА осуществляется по интерфейсу RS-485 через соединитель «M&C» на задней панели.

Стыковка устройства управления (ПЭВМ АРМ) с блоком управления антенной (БУА) осуществляется двумя линиями передачи в соответствии со спецификацией интерфейса RS-485.

Параметры последовательного интерфейса RS-485:

- Скорость передачи — 38400 бод
- Число стартовых бит — 1
- Число информационных бит — 8
- Число стоповых бит — 2
- Контроль четности — отсутствует

Обмен данными производится путем передачи информационных сообщений.

Через интерфейс дистанционного контроля и управления БУА также осуществляется обновление встроенного программного обеспечения БУА. Процедура обновления встроенного программного обеспечения БУА приведена в Приложении В.

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инд.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						21

ВНИМАНИЕ!

После выполнения процедуры обновления встроенного программного обеспечения БУА все параметры БУА автоматически устанавливаются в исходные (заводские) установки.

Протокол обмена данными между БУА и устройством управления (управляющим ПК удалённого АРМ) представлен в приложении Г.

Для обеспечения дистанционного контроля и управления БУА на удалённом ПК АРМ запускается программа «ViaView» и дальнейшая работа осуществляется в соответствии с руководством оператора [2].

1.9 Комплект поставки

В комплект поставки входят:

БУА, ТИШЖ.468383.002;

Формуляр ТИШЖ.468383.002 ФО;

Руководство по эксплуатации ТИШЖ.468383.002 РЭ;

Комплект ответных разъемов в соответствии с комплектом поставки в формуляре.

1.10 Маркировка, пломбирование

На БУА нанесена маркировка разъемов, индекс и заводской номер прибора в соответствии с ГОСТ 2.314-68. Маркировка устойчива в течение всего срока службы БУА, механически прочна и не стирается или смывается жидкостями, используемыми при эксплуатации.

1.11 Упаковка

БУА поставляется в упаковке предприятия изготовителя. БУА упакован в коробку из гофрокартона, полиэтиленовую плёнку ГОСТ 10354-82, в которую вложен мешок с силикагелем КСМК ГОСТ 3956-76. Плёнка заклеена лентой полиэтиленовой с липким слоем ГОСТ 20477-86.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	22

2 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПО НАЗНАЧЕНИЮ

2.1 Эксплуатационные ограничения

Эксплуатация БУА выполняется в соответствии с настоящим руководством по эксплуатации.

Установка БУА должна обеспечивать доступ к передней панели прибора, а также к задней панели, на которой расположены соединители. Запрещается закрывать вентиляционные отверстия на корпусе БУА и устанавливать его на другие тепловыделяющие приборы. Расстояние при установке в 19" стойку между БУА и другим прибором не менее 44 мм.

Бесперебойная работа БУА обеспечивается только при наличии системы гарантированного непрерывного электропитания либо от источника бесперебойного питания (ИБП).

В БУА используется трехфазный автомат защиты на 10 А. Использовать автомат, рассчитанный на меньший ток, запрещено.

ВНИМАНИЕ: БУА ДОЛЖЕН БЫТЬ ПОДКЛЮЧЕН К КОНТУРУ ЗАЗЕМЛЕНИЯ. НЕ ПОДКЛЮЧЕННЫЙ К КОНТУРУ ЗАЗЕМЛЕНИЯ БУА ЭКСПЛУАТИРОВАТЬ ЗАПРЕЩЕНО!

2.2 Подготовка БУА к использованию

2.2.1 Меры безопасности

2.2.1.1 К работе с оборудованием БУА допускаются лица не моложе 18 лет, сдавшие экзамены по технике безопасности (по инструкции, действующей в эксплуатирующей организации), прошедшие медицинский осмотр, инструктаж по технике безопасности при работе с приборами СВЧ и с аппаратурой группы III по электробезопасности согласно Правилам техники безопасности (ПТБ), обученные безопасным методам работы, изучившие правила техники безопасности при сооружении и эксплуатации радиопредприятий, прошедшие обучение правилам эксплуатации и технического обслуживания, ознакомленные с составом, техническими характеристиками и режимами работы БУА.

2.2.1.2 Средствами защиты являются предохранительные приспособления и инструменты с изолированными рукоятками, временные и постоянные ограждения, спецодежда, электрическая и механическая блокировки.

Интв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Интв.№ дубл.	Подп. и дата

										ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата							23

2.2.1.3 Все средства защиты должны подвергаться систематической проверке в соответствии с нормами и в сроки, установленными инструкциями по 2.2.1.1, и иметь отметку о сроках проведения очередной проверки. Все металлические каркасы и блоки аппаратуры должны быть соединены с контуром заземления, выполненным в соответствии с ГОСТ 464.

Элементы контура заземления и молниезащиты должны подвергаться систематическим испытаниям с оформлением соответствующих протоколов и иметь отметку о сроках проведения очередной проверки.

2.2.1.4 Цепи приборов БУА содержат элементы, чувствительные к статическому электричеству. При монтаже и эксплуатации использовать аттестованные антистатические браслеты, подключенные к контуру заземления.

2.2.1.5 Технический персонал, обслуживающий БУА, должен соблюдать следующие правила:

- выполнять техническое обслуживание в соответствии с настоящим руководством по эксплуатации и комплектом документации, поставляемой с БУА;

- устранять повреждения, заменять элементы, узлы, приборы, предохранители и другие электрические элементы и установки только после отключения соответствующих цепей электропитания, исключаяющих прямую или косвенную подачу напряжения на них;

- устанавливать в щиты и в аппаратуру вставки предохранителей, номинальные токи которых соответствуют величинам, указанным в эксплуатационной документации на БУА;

- после проведения осмотров и ремонта перед подачей напряжения на БУА убедиться в том, что все работы закончены, и включение питающих напряжений не повлечет поражение людей электрическим током или повреждение аппаратуры;

- при нарушении изоляции или при касании токоведущих частей с корпусом аппаратуры (появления потенциала на корпусах приборов) немедленно отключать соответствующую цепь, включать которую можно только после выявления причин и устранения неисправностей;

- в случае необходимости проведения проверочных и регулировочных работ под напряжением до 380 В относительно корпуса, работу производить в диэлектрических перчатках, стоя на диэлектрическом ковре, и обязательно в присутствии второго лица, умеющего оказать помощь при несчастных случаях.

Интв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Интв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						24

При работе под напряжением особое внимание обращать на то, чтобы не вызвать короткое замыкание электрических цепей.

2.2.1.6 Обслуживающему персоналу запрещается:

- применять нештатные и неисправные измерительные приборы, не имеющие формуляров и отметок об их своевременной проверке;

- устранять повреждения, осуществлять замену блоков и предохранителей, а также отключать и подключать разъемы или перемещать кабели при включенном электропитании;

- касаться штырей разъемов незащищенными руками и одеждой, не приняв меры по защите от статического электричества, а также прислонять разъемы к поверхностям, опасным в отношении накопления статического электричества.

2.2.2 Порядок монтажа и демонтажа

2.2.2.1 Аппаратура БУА размещается в монтажном шкафу 19” в помещении аппаратной объекта связи (контейнере) в соответствии с чертежом, руководством по эксплуатации и рабочим проектом на объект связи.

2.2.2.2 Оборудование БУА должно размещаться в сухих, отапливаемых и вентилируемых помещениях или контейнерах, оборудованных контуром заземления согласно ГОСТ 464 в соответствии с рабочим проектом на объект связи

Внутреннее оборудование должно быть защищено от прямого воздействия солнечного излучения, попадания атмосферных осадков и влаги.

Стойки аппаратные (шкафы) для размещения внутреннего оборудования БУА должны устанавливаться на расстоянии не менее 1 м от нагревательных приборов. Должна быть обеспечена зона обслуживания с лицевой стороны стойки не менее 1200 мм и с тыльной стороны не менее 800 мм.

Длина кабельной трассы между оборудованием БУА и электродвигателями приводов антенной системы не должна превышать 100 м. Металлические оболочки (экраны) жгутов кабельной трассы должны быть заземлены в соответствии с ГОСТ 464, СН 305-77.

2.2.2.3 БУА, доставленную к месту эксплуатации, необходимо распаковать и проверить комплектность согласно разделу «Комплектность» формуляра на БУА, а также проверить сохранность и наличие пломб на приборах. БУА тщательно осмотреть и убедиться в отсутствии механических повреждений.

Интв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Интв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						25

2.2.2.4 После транспортирования БУА при отрицательной температуре окружающего воздуха необходимо перед включением все блоки, предназначенные для размещения в помещении, выдержать при температуре не менее 15 °С и влажности не более 80 % в течение не менее 8 часов.

2.2.2.5 Монтаж оборудования БУА выполнить в следующей последовательности:

- 1) выполнить монтаж внутреннего оборудования в аппаратной стойке;
- 2) подключить аппаратуру к контуру заземления, проложить соединительные кабели в соответствии с рабочим проектом на объект связи;
- 3) подключить аппаратуру к сети электропитания непосредственно от щитов электропитания объекта связи.

ВНИМАНИЕ:

РАЗЪЕМЫ БУА ДОЛЖНЫ БЫТЬ ЗАТЯНУТЫ ВРУЧНУЮ.

ВО ИЗБЕЖАНИЕ ПОВРЕЖДЕНИЙ РАЗЪЕМОВ ЗАПРЕЩАЕТСЯ ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ДЛЯ ИХ ЗАТЯЖКИ ПЛОСКОГУБЦЕВ И ДРУГИХ ИНСТРУМЕНТОВ!

2.2.2.6 Демонтаж БУА должен выполняться в следующей последовательности:

- 1) выключение БУА по 2.3.3;
- 2) отключение аппаратуры от сети электропитания;
- 3) отключение от БУА соединительных кабелей, начиная с кабелей питания и заканчивая шинами заземления;
- 5) демонтаж внутреннего оборудования из аппаратной стойки;

2.2.3 Порядок подготовки к работе

2.2.3.1 Установить выключатель питания (автомат защиты), расположенный на задней стенке БУА, в выключенное положение.

Подключите кабели к БУА согласно схеме соединений, приведенной на рисунке 8.

Интв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Интв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						26

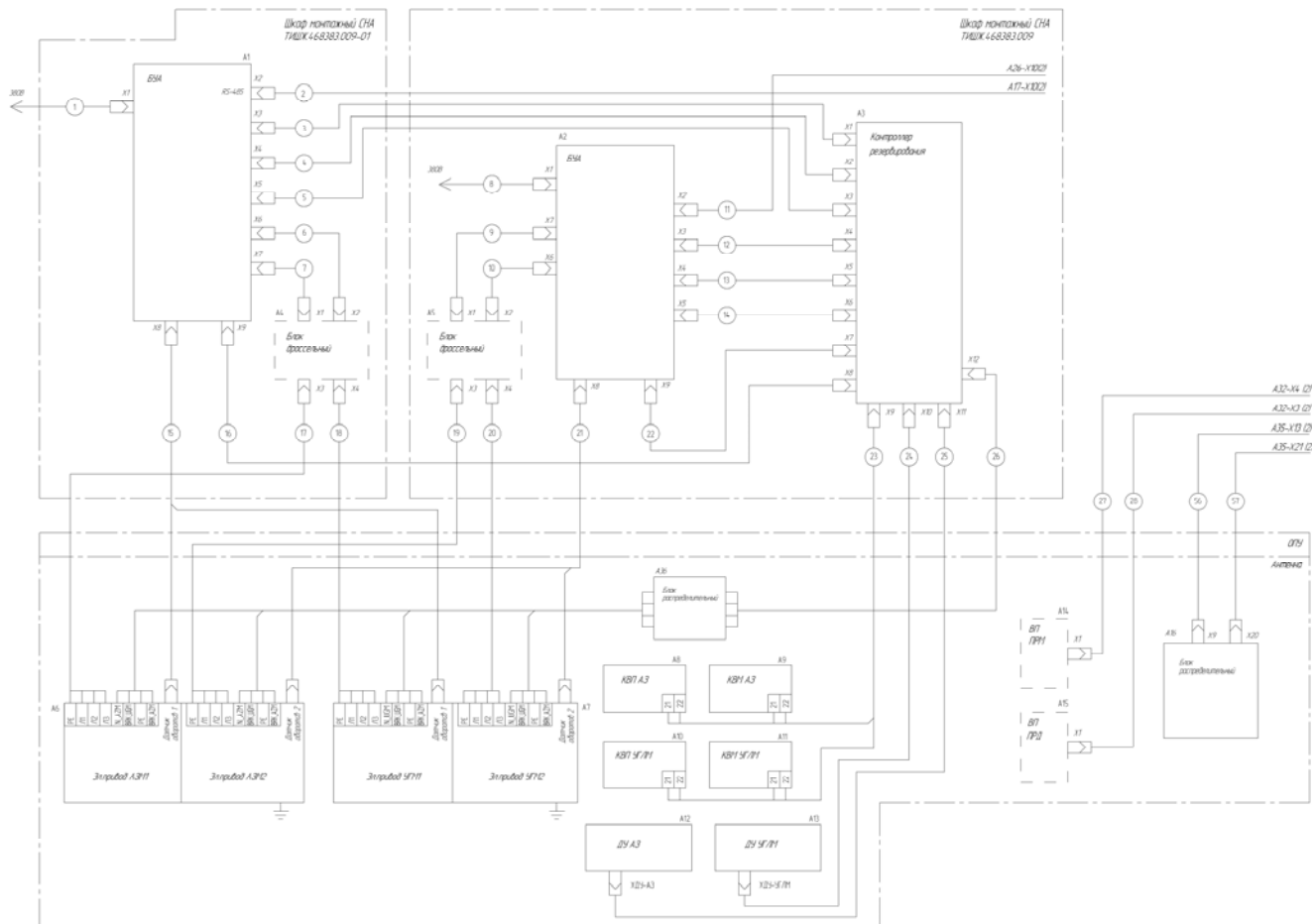


Рисунок 8 - Схема соединений БУА

Перечень кабелей, входящих в состав БУА, приведен в таблице 4.

Таблица 4 – Перечень кабелей, входящих в состав БУА

Обозначение	Наименование	Количество	Примечание
1	Сетевой кабель 3x380 В , 50 Гц	1	
2	Кабель концевые выключатели	1	
3	Кабель датчики оборотов	1	
4	Кабель привод азимут/угол места	2	
5	Кабель тормоз	1	
6	Кабель ДУП азимут /угол места	2	
7	Кабель RS-485	2	
8	Кабель приемника наведения 0-10 В	1	
9	Кабель ВЧ	2	
10	Кабель вход 70/140 МГц	1	

Примечание – Перечень, количество кабелей и их длина в составе поставки уточняется договором поставки и отражается в формуляре на БУА.

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

2.2.3.2 Перед включением питания убедитесь в том, что БУА смонтирован правильно (в соответствии со схемой соединений) и все необходимые разъемы закреплены.

Минимально возможная конфигурация необходимых разъемов БУА:

- привод азимута;
- привод угла места;
- датчики углового положения;
- управление тормозами;
- концевые выключатели;
- кабель питания.

Указанные кабели должны быть подключены и правильно смонтированы на окончательном оборудовании.

Остальные разъемы БУА могут использоваться по необходимости и/или в доступных опциях БУА.

2.2.3.3 Включить питание БУА. Настройте параметры БУА на необходимую рабочую конфигурацию. Для этого выполните приведенные ниже действия.

Войдите в меню «Параметры» -> «Ввод пароля» -> «Системные параметры». Далее ввод параметров осуществляется по подпунктам этого меню (см. раздел «Описание меню БУА»). Настройку параметров выполните согласно таблице 5.

Таблица 5 - Настройка параметров БУА

Действие	Настройка рабочих параметров БУА	Заводская настройка
1	Выбор типа приемника наведения Пункт меню: «ТИП ПРИЕМНИКА НАВЕДЕНИЯ» 0-ВСТР. 1-АНАЛОГ. 2-ЦИФР 3- РИРВ Укажите требуемый тип приемника. Выходной сигнал этого приемника будет использоваться для наведения антенны.	0
2	Установите порог по сигналу наведения Пункт меню: «МИН. УРОВЕНЬ СИГНАЛА АС» XXXXX (УСЛ. ЕД) Укажите требуемое значение порога по сигналу наведения. Порог указывается в относительных единицах. Допустимые значения: 0 - 65535 Если сигнал с выхода приемника ниже заданного порога, автосопровождение отключается и БУА переходит в режим «Ручной»	0
3	Установите частоту встроенного ПН Пункт меню: «ЧАСТОТА ПРН НАВЕДЕНИЯ» XXXXX (950 -1950 МГц). Задается в МГц. Шаг установки 1 МГц. Параметр применим только для встроенного ФСН	1000

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Действие	Настройка рабочих параметров БУА	Заводская настройка																																		
4	<p>Установите полосу встроенного приемника наведения. Пункт меню: «ПОЛОСА ПРМ НАВЕДЕНИЯ», XXX (0 – 31 УСЛ.ЕД). задается в условных единицах согласно выражению для соответствия условных единиц фактической полосе приемника в МГц: $\Delta F = (XXX + 5) * 2$, [МГц] Параметр применим только для встроенного ФСН</p>	0																																		
5	<p>Установите коэффициент усиления фильтра встроенного приемника наведения Пункт меню: «КОЭФ-Т УСИЛЕНИЯ ФИЛЬТРА» XXX (0-16 УСЛ.ЕД). задается в условных единицах. Соответствие условных единиц фактическому усилению фильтра приведено ниже:</p> <table border="1" data-bbox="379 645 708 1469"> <thead> <tr> <th>Усл.ед.</th> <th>дБ</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>2</td><td>0</td></tr> <tr><td>3</td><td>0</td></tr> <tr><td>4</td><td>0</td></tr> <tr><td>5</td><td>1.6</td></tr> <tr><td>6</td><td>3</td></tr> <tr><td>7</td><td>4.□</td></tr> <tr><td>8</td><td>6.3</td></tr> <tr><td>9</td><td>7.3</td></tr> <tr><td>10</td><td>8.2</td></tr> <tr><td>11</td><td>8.5</td></tr> <tr><td>12</td><td>8.8</td></tr> <tr><td>13</td><td>8.8</td></tr> <tr><td>14</td><td>9</td></tr> <tr><td>15</td><td>9</td></tr> </tbody> </table> <p>Параметр применим только для встроенного ФСН</p>	Усл.ед.	дБ	0	0	1	0	2	0	3	0	4	0	5	1.6	6	3	7	4.□	8	6.3	9	7.3	10	8.2	11	8.5	12	8.8	13	8.8	14	9	15	9	0
Усл.ед.	дБ																																			
0	0																																			
1	0																																			
2	0																																			
3	0																																			
4	0																																			
5	1.6																																			
6	3																																			
7	4.□																																			
8	6.3																																			
9	7.3																																			
10	8.2																																			
11	8.5																																			
12	8.8																																			
13	8.8																																			
14	9																																			
15	9																																			
6	<p>Установите состояние аттенюатора в встроенного приемника наведения Пункт меню: «АТТЕНЮАТОР РМ -20 дБ» (0-ВЫКЛ, 1-ВКЛ). Параметр применим только для встроенного ФСН</p>	0																																		
7	<p>Установите ширину диаграммы направленности по азимуту по заданному уровню (0.2 дБ) в отсчетах энкодера. Пункт меню: «ПОРОГ ШДН АЗМ, ГРАДУСЫ» +000.000000</p>	0,5																																		
8	<p>Установите ширину диаграммы направленности по углу места по заданному уровню (0.2 дБ) в отсчетах энкодера Пункт меню: «ПОРОГ ШДН УГМ, ГРАДУСЫ» +000.000000</p>	0,5																																		

Инд.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инд.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Действие	Настройка рабочих параметров БУА	Заводская настройка
9	Установите значение программного концевого выключателя по азимуту для движения антенны влево Пункт меню: «ОГРАНИЧЕН. ПО АЗМ ВЛЕВО» ±000.000000	-
10	Установите значение программного концевого выключателя по азимуту для движения антенны вправо. Пункт меню: «ОГРАНИЧЕН. ПО АЗМ ВПРАВО» ±000.000000	-
11	Установите значение программного концевого выключателя по углу места для движения антенны вверх. Пункт меню: «ОГРАНИЧЕН. ПО УГМ ВВЕРХ» ±000.000000	-
12	Установите значение программного концевого выключателя по углу места для движения антенны вниз. Пункт меню: «ОГРАНИЧЕН. ПО УГМ ВНИЗ» ±000.000000	-
13	Установите тип угловых датчиков Пункт меню: «ТИП УГЛОВЫХ ДАТЧИКОВ» Подпункт меню: «0-ИНКРЕМЕН.ЭНКОДЕР, 1-АБС.SSI» 0 – в качестве угловых датчиков используются инкрементные энкодеры 1 – в качестве угловых датчиков используются абсолютные энкодеры с интерфейсом SSI	0
14	Установите величину коэффициента пересчета импульсов энкодера в угол по азимуту Пункт меню: «КОЭФ.МГРАД/ИМПУЛЬС АЗМ» Подпункт меню: «В ИМПУЛЬСАХ ДАТЧИКА АЗМ» Методики расчета данного коэффицента см. Приложение В.	-
15	Установите величину коэффициента пересчета импульсов энкодера в угол по углу места Пункт меню: «КОЭФ.МГРАД/ИМПУЛЬС УГМ» Подпункт меню: «В ИМПУЛЬСАХ ДАТЧИКА УГМ» Методики расчета данного коэффицента см. Приложение В.	-
16	Установите максимально допустимых провал сигнала наведения для активации режима поиска (в отсчетах приемника наведения в диапазоне 0-65535) Пункт меню: «ПРОВАЛ СН ДЛЯ ПОИСКА» Подпункт меню: «МАХ.ПРОВАЛ СН (ОТСЧЕТЫ)» 00000 Параметр применим только для приемников типа 0,1,2	00200
17	Установите величину скорости приводов для режима автосопровождения Пункт меню: «СКОРОСТЬ ПРИВОДА ДЛЯ АС» Подпункт меню: «СКОРОСТЬ ДЛЯ АС, ГЦ*10» 00000 Размерность параметра: Герц*10	00050
18	Установите величину максимальной скорости приводов (используется в режиме целеуказания и в ручном режиме) Пункт меню: «МАКС. СКОРОСТЬ ПРИВОДА»	00500

Инь.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инь.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						30

Действие	Настройка рабочих параметров БУА	Заводская настройка
	Подпункт меню: «МАКС.СКОРОСТЬ, ГЦ*10» 00000 Размерность параметра: Герц*10 Примечание: максимальная величина не может превышать значение 500	
19	Установите величину минимальной скорости приводов (используется в режиме целеуказания и в ручном режиме) Пункт меню: «МИН. СКОРОСТЬ ПРИВОДА» Подпункт меню: «МИНИМ.СКОРОСТЬ, ГЦ*10» 00010 Размерность параметра: Герц*10 Примечание: минимальная величина не может быть менее 10	00025
20	Установите ошибку обработки целеуказания по азимуту (используется в режиме целеуказания) Пункт меню: «ОШИБКА ОТРАБ.ЦУ ПО АЗМ» Подпункт меню: «В ИМПУЛЬСАХ ДАТЧИКА АЗМ» 00002 Примечание – Обработка ЦУ будет считаться завершенной, когда угловая ошибка составит не более \pm заданного числа импульсов от датчика углового положения. Значение может уточняться при настройке БУА-9300	00030
21	Установите ошибку обработки целеуказания по углу места (используется в режиме целеуказания) Пункт меню: «ОШИБКА ОТРАБ.ЦУ ПО УГМ» Подпункт меню: «В ИМПУЛЬСАХ ДАТЧИКА УГМ» 00002 Примечание: обработка ЦУ будет считаться завершенной, когда угловая ошибка составит не более \pm заданного числа импульсов от датчика углового положения Значение может уточняться при настройке БУА-9300	00030
22	Установите значение локального максимума для режима автосопровождения Пункт меню: «ЛОКАЛ.МАКСИМУМ ДЛЯ АС» Подпункт меню: «В ОТСЧЕТАХ ПРИЕМНИКА ФСН» 00000 Примечание: значение локального максимума используется для поиска сигнала	00030
23	Установите значение уставки по азимуту Пункт меню: «УСТАВКА ПО АЗМ, ГРАДУСЫ» Подпункт меню: «ЗНАЧ,УСТАВКИ АЗМ,ГРАДУСЫ» \pm 000.000000 Примечание: значение уставки характеризует величину смещения по датчику, при наведении оси антенны в точку с нулевым (истинным) азимутом.	0
24	Установите значение уставки по углу места Пункт меню: «УСТАВКА ПО УГМ, ГРАДУСЫ» Подпункт меню: «ЗНАЧ,УСТАВКИ УГМ,ГРАДУСЫ» \pm 000.000000 Примечание: значение уставки характеризует величину смещения по датчику, при наведении оси антенны на нулевым углом места (истинным).	0

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Действие	Настройка рабочих параметров БУА	Заводская настройка
25	Установите значение реверса отсчетов по датчику азимута Пункт меню: «РЕВЕРС ПО УГЛУ АЗМ» Подпункт меню: «РЕВЕРС ДАТЧИКА ПО АЗМ» 0 (0-ВЫКЛ, 1 – ВКЛ) Примечание: направление оси вращения антенны и направление счета датчика могут как совпадать, так и быть противоположными. Этот параметр позволяет компенсировать различие в направлениях.	0
26	Установите значение реверса отсчетов по датчику угла места Пункт меню: «РЕВЕРС ПО УГЛУ УГМ» Подпункт меню: «РЕВЕРС ДАТЧИКА ПО УГМ» 0 (0-ВЫКЛ, 1 – ВКЛ)	0
27	Установите режим активации приводов в режиме автосопровождения Пункт меню: «РЕЖИМ АС (ТАЙМЕР/СИГНАЛ)» Подпункт меню: «0-ФСН, 1-ТАЙМЕР АС» (2 – СОВМЕЩ. ФСН+ТАЙМЕР) Примечание: В режиме 0 активация приводов (включение в поиск сигнала) в режиме автосопровождения будет осуществляться только при провале сигнала на величину более, чем задано в строке 14 данной таблицы В режиме 1 активация приводов (включение в поиск сигнала) в режиме автосопровождения будет осуществляться только по таймеру АС, независимо от уровня сигнала В режиме 2 активация приводов (включение в поиск сигнала) в режиме автосопровождения будет осуществляться совместно по провалу сигнала и по таймеру АС	1
28	Установите величину интервала таймера АС Пункт меню: «ПЕРИОД ТАЙМЕРА АС» Подпункт меню: «ПЕРИОД ТАЙМЕРА АС, СЕК» 00000 (0 – ОТКЛЮЧЕН) Примечание – При записи значения 0 таймер будет отключен, независимо от режима п.25.	00060
29	Установите величину пропорционального коэффициента при управлении частотой привода по азимуту Пункт меню: «КОЭФ.КР ПРИВОДА АЗМ» Подпункт меню: «Кр ДЛЯ АЗМ, ГЦ/ГРАД» 00000 Примечание – Параметр аналогичен пропорциональному коэффициенту в ПИД-регуляторах. Значение может уточняться при настройке БУА-9300	00090
30	Установите величину пропорционального коэффициента при управлении частотой привода по углу места Пункт меню: «КОЭФ. КР ПРИВОДА УГМ» Подпункт меню: «Кр ДЛЯ УГМ, ГЦ/ГРАД» 00000 Примечание: Параметр аналогичен пропорциональному коэффициенту в ПИД-регуляторах. Значение может уточняться при настройке БУА-9300	00090

Индв.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Индв.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						32

Действие	Настройка рабочих параметров БУА	Заводская настройка
31	Установите время на срабатывание (отключение) электромагнитного тормоза Пункт меню: «ВРЕМЯ СРАБАТЫВ.ТОРМОЗОВ» Подпункт меню: «В ИНТЕРВАЛАХ ПО 5МСЕК» 00000	00050

При необходимости необходимо также установить инверсию знака угла по азимуту и по углу места согласно соответствующим подпунктам меню.

Примечание – Электродвигатели приводов должны быть включены по схеме «Треугольник».

ВНИМАНИЕ:

ВКЛЮЧЕНИЕ ПИТАНИЯ ОБОРУДОВАНИЯ ДОЛЖНО ПРОИЗВОДИТЬСЯ НЕ МЕНЕЕ ЧЕМ ЗА 30 МИН ДО НАЧАЛА РАБОТЫ!

ПОСЛЕ ВЫКЛЮЧЕНИЯ БУА ПОВТОРНОЕ ВКЛЮЧЕНИЕ ДОПУСКАЕТСЯ НЕ РАНЕЕ, ЧЕМ ЧЕРЕЗ 60 СЕК ПОСЛЕ ВЫКЛЮЧЕНИЯ!

2.2.3.4 После включения питания по 2.2.3.3 аппаратура должна прогреться в течение 30 минут. По истечении времени прогрева аппаратуры проконтролировать правильность включения и исправность БУА, проверить введенные данные о режимах работы. Контроль параметров выполняется с экрана меню передней панели или оборудования АРМ (при его наличии);

2.2.3.5 Первоначальное наведение антенны на КА

Для проведения первоначального наведения антенны в направлении на КА необходимо произвести расчет значений угла места и азимута.

Для оперативного определения угла места и азимута направления наземной антенны на КА можно воспользоваться следующей диаграммой. На диаграмме приняты следующие обозначения: (u_0 — географическая широта точки размещения наземной спутниковой антенны (вверх от 0 — северная широта, вниз — южная); d — долгота установки антенны; d_0 — положение ИСЗ на ГСО (см. рис. 8); $d-d_0$ — координаты подспутниковой точки.

При положительном значении координаты подспутниковой точки на диаграмме его откладывают по линии $d-d_0$ вправо от точки 0. Затем по линии (u_0 вверх от точки 0) откладывают значение северной широты в градусах. На пересечении пунктирных линий, проложенных от этих координат, определяют азимут.

Для определения угла места при положительном значении подспутниковой точки от точки азимута необходимо вправо провести кривую до пересечения с линией отсчета углов места.

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						33

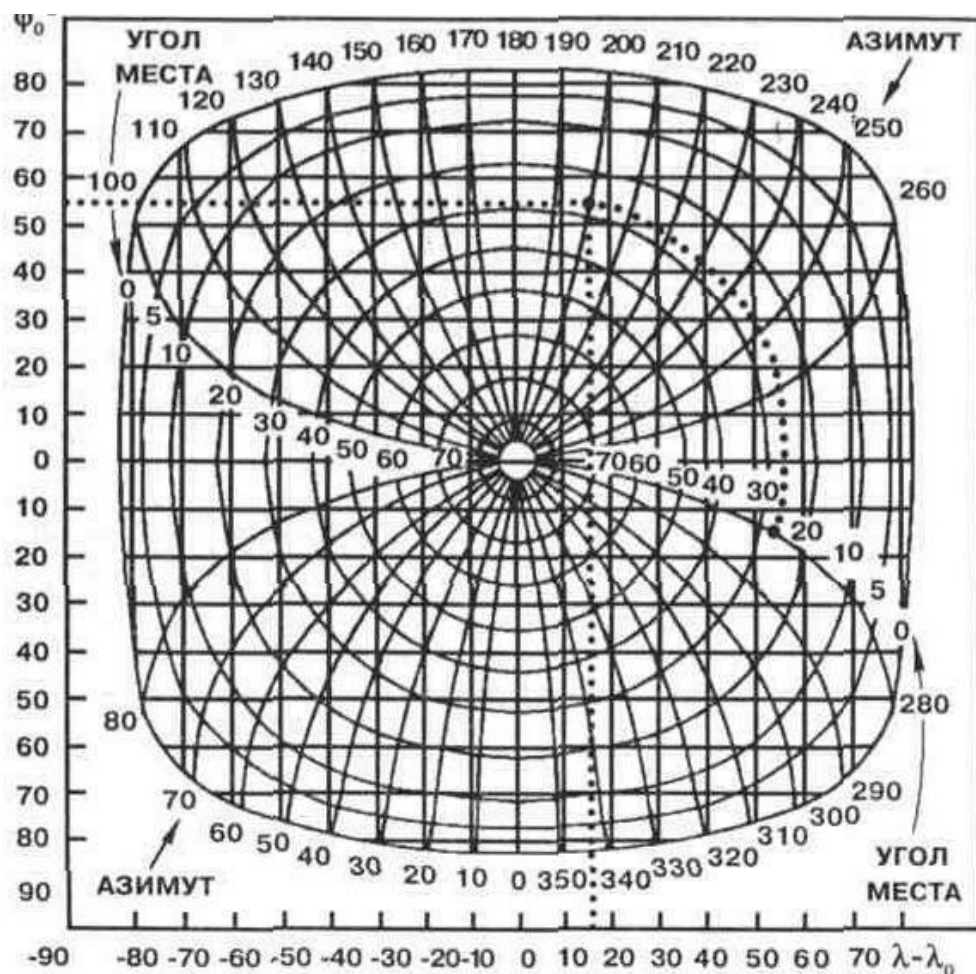


Рисунок 9 - Диаграмма определения угла места и азимута направления наземной антенны на КА

Для точного расчета угла места и азимута направления наземной антенны на КА необходимо воспользоваться следующими формулами

Углы установки оси антенны в зависимости от долготы λ_1 и широты φ_1 места установки НАС и долготы λ_2 точки стояния геостационарного спутника рассчитываются по формулам:

-азимутальный угол β относительно направления на юг

$$\beta = \arctg \frac{tg \Delta \lambda}{\sin \varphi_1}$$

-угол места α

$$\alpha = \arctg \frac{\cos \varphi_1 \times \cos \Delta \lambda - 0.1513}{\sqrt{1 - (\cos \varphi_1 \times \cos \Delta \lambda)^2}}$$

Где $\Delta \lambda = \lambda_1 - \lambda_2$

Инь.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инь.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Примечание: Для западной долготы значения λ -отрицательны.

Если полученное значение азимутального угла положительно, то угол следует откладывать от южного направления к западу (в северном полушарии), а если отрицательно, то от южного направления к востоку.

Первоначальное наведение на спутник осуществить с использованием вспомогательных устройств. Пример типовой структурной схемы ЗС для пояснения принципа первоначального наведения приведен на рисунке 10 (вариант 1).

Состав дополнительного оборудования для проведения первоначального наведения:

- анализатор спектра с диапазоном рабочих частот 950-1750 МГц
- делитель/сумматор 1/2 с диапазоном рабочих частот 950-1750 МГц
- радиочастотный кабель – 2 шт.

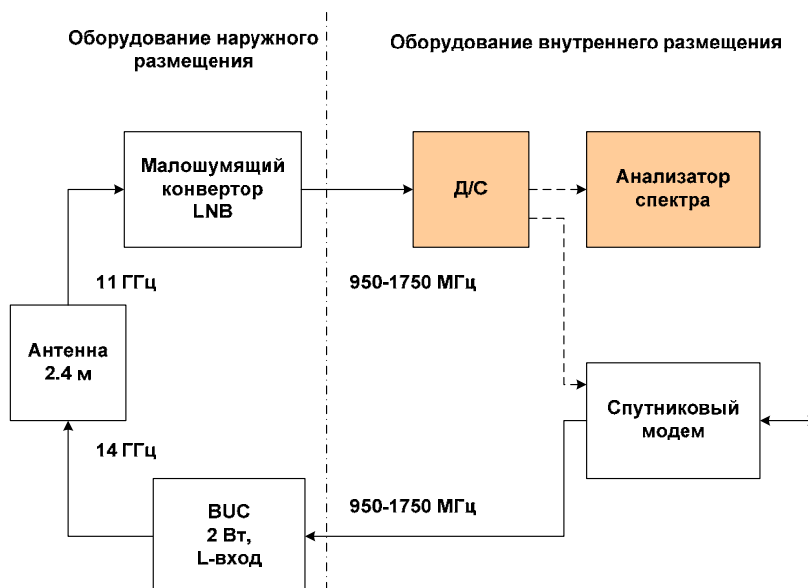


Рисунок 10 - Типовая структурная схема ЗС с анализатором спектра для первоначального наведения антенны на КА (вариант 1)

При использовании анализатора спектра, который обеспечивает питание LNB 12...18 В постоянного тока и подачу на LNB опорного сигнала 10 МГц (при использовании LNB с внешним сигналом опорной частоты), может быть применена схема, показанная на рисунке 11.

После проведения процедуры первоначального наведения и обнаружения КА (по показаниям анализатора спектра) необходимо идентифицировать данный спутник-ретранслятор. Идентификация осуществляется путем сравнения «картинки» на анализаторе спектра и выданным исходным данным оператора связи,

Инд.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инд.№ дубл.
Подп. и дата	

предоставляющего частотно-энергетический ресурс. Например, по сигналу «маяка» КА или по широкополосным сигналам телерадиовещания.

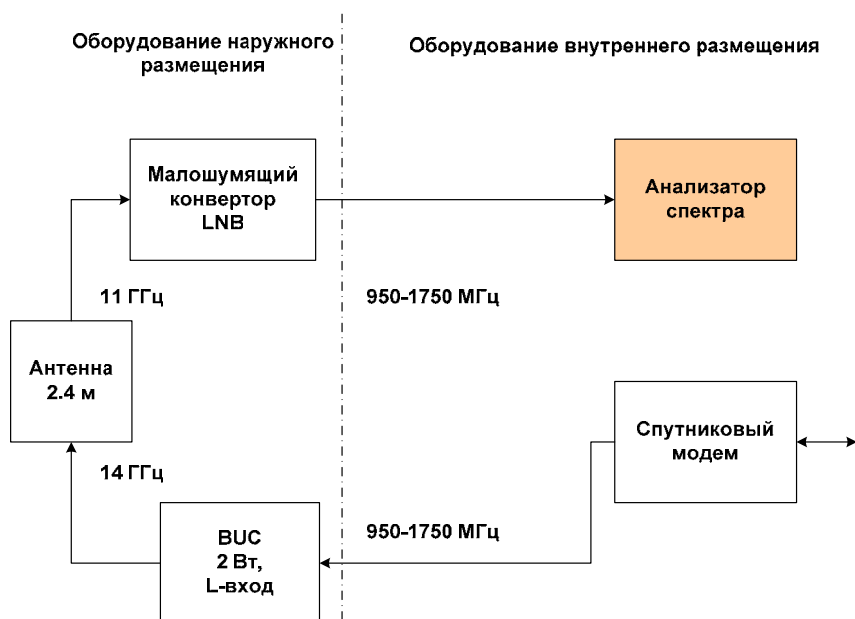


Рисунок 11 - Типовая структурная схема ЗС с анализатором спектра для первоначального наведения антенны на КА (вариант 2)

После проведения первичного наведения и появления сигнала наведения выше порогового уровня, заданного в таблице 4, БУА может быть переведен в режим «Автосопровождение».

2.3 Использование БУА

2.3.1 Порядок действия при работе

2.3.1.1 Для поддержания работоспособного состояния БУА требует проведения текущего обслуживания, которое подразумевает непосредственные повседневные работы на аппаратуре, а также планово-профилактического обслуживания, выполняемого по годовому план-графику.

2.3.1.1.1 Текущее обслуживание заключается во включении/выключении аппаратуры, установке режимов работы, оперативном управлении элементами аппаратуры, осуществляемом визуально или с использованием автоматизированных систем контроля. Для выполнения текущего обслуживания БУА требуется присутствие обслуживающего персонала либо оснащение БУА оборудованием автоматизированного контроля и управления, выполняемые функции и состав которых определяется техническим заданием Заказчика и договором на поставку.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	36

В последнем случае контроль и управление аппаратурой БУА осуществляется оператором центра управления спутниковой связи.

2.3.1.1.2 Планово-профилактическое обслуживание выполняется с периодичностью, определяемой внутренними документами эксплуатирующей организации, но не реже чем один раз в полгода.

2.3.2 Клавиатура и индикация БУА

Работа с БУА выполняется при помощи клавиатуры на передней панели, показанной на рисунке 12.

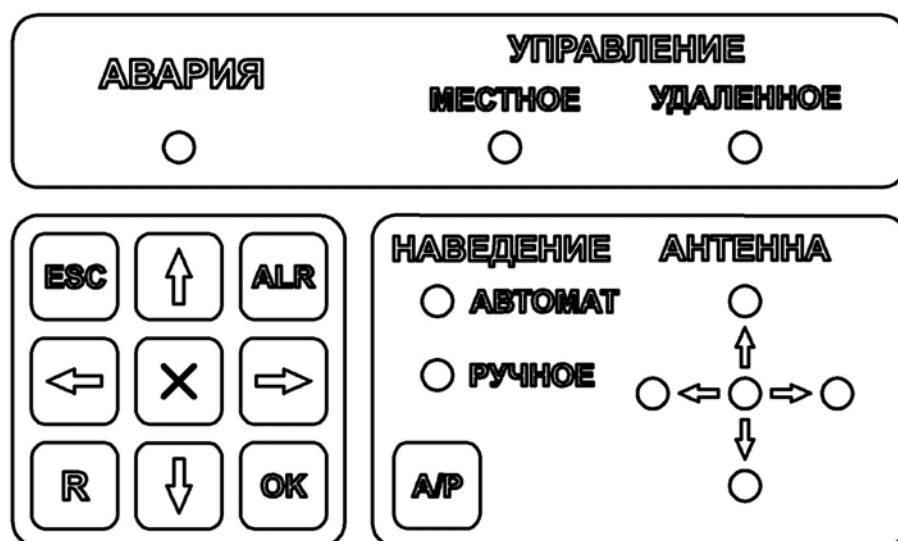







Рисунок 12 – Клавиатура и индикация БУА

Функции кнопок клавиатуры указаны в таблице 6.

Таблица 6 – Функции кнопок клавиатуры БУА

№ кнопки	Пиктограмма кнопки	Назначение
1, 2		- перемещение по строке меню; - перемещение антенны по азимуту в режиме «Ручное наведение»
3, 4		- выбор пункта меню; - увеличение или уменьшение значения параметра при редактировании; - перемещение антенны по углу места в режиме «Ручное наведение»
5		выход из пункта меню на уровень выше

Индв.№ подкл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Индв.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

№ кнопки	Пиктограмма кнопки	Назначение
6		отображение списка текущих аварий
7		вход в режим редактирования значения параметров
8		- вход в пункт меню; - ввод измененного значения параметра
9		- остановка движения антенны в режиме «Ручное наведение» и «Автосопровождение»
10		переключение режимов «Автосопровождение» и «Ручное наведение»

Индикация состояния и режимы работы отображаются при помощи светодиодов на передней панели, см. рисунки 1 и 3.

Красный светодиод «Авария», мигает при наличии аварий.

Зеленый светодиод «Управление местное» мигает при местном, т.е. с клавиатуры БУА, управлении антенной.

Желтый светодиод «Управление удаленное» горит при удаленном управлении через интерфейс RS-485.

Зеленый светодиод «Наведение автомат» горит в режиме «Автосопровождение».

Желтый светодиод «Наведение ручное» горит в режиме «Ручное наведение».

В режиме «Программное наведение» светодиоды «Наведение автомат» и «Наведение ручное» одновременно мигают.

Центральный светодиод (зеленого цвета) группы индикации «Антенна» горит при отсутствии движения антенны.

Во время движения антенны по азимуту горит светодиод (желтого цвета), соответствующий направлению движения, левый или правый, группы индикации «Антенна».

При торможении перемещения по азимуту одновременно мигают левый, центральный и правый светодиоды группы индикации «Антенна».

Во время перемещения антенны по углу места, горит светодиод (желтого цвета), соответствующий направлению движения, нижний или верхний, группы индикации «Антенна».

Инд.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инд.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						38

При торможении перемещения по углу места одновременно мигают нижний, центральный и верхний светодиоды группы индикации «Антенна».

2.3.3 Описание меню БУА

Главное меню БУА содержит следующие пункты:

- а) «Просмотр текущего состояния»;
- б) «Ручное наведение»;
- в) «Программное наведение»;
- г) «Автосопровождение»;
- д) «Аварии»;
- е) «Параметры».

Заканчивается главное меню сообщением «Конец меню».

2.3.3.1 Пункт «Просмотр текущего состояния».

При выборе п. а) главного меню БУА отображается сообщение текущего состояния:

A3*200* S000000 УМ*200*P
+033.3577 +014.0608

Параметр	Значение
P	включен режим «Ручное наведение» в режиме «Автосопровождение» параметр принимает значение «А»
+033.3577	текущее значение азимута, в градусах
+014.0608	текущее значение угла места, в градусах
s000000	отображается вид приемника и уровень сигнала в отсчетах «s» - используется внутренний приемник. «a» - используется аналоговый внешний приемник. «d» - используется цифровой внешний приемник. «г» - используется сигнал наведения от входа M&C по протоколу информационного обмена
A3*200*	текущая частота частотного преобразователя азимутального
УМ*200*	текущая частота частотного преобразователя угломестного

Инь.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инь.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						39

2.3.3.2 Пункт «Ручное наведение».

При выборе п. б) главного меню БУА выполняется переход БУА в режим «Ручное наведение». В этом режиме поворот антенны выполняется соответствующими кнопками 1, 2, 3, 4 см. таблицу 5. После однократного нажатия на любую из них антенна начинает поворот в соответствующем направлении, остановка движения кнопкой 9, см. таблицу 5.

Переход в режим «Ручное наведение» происходит при нажатии кнопки 10, см. таблицу 5.

Для редактирования скорости вращения приводов АЗМ и УГМ необходимо нажать кнопку 7. Режим редактирования отображается следующим образом:

A3*200* S000000 УМ*200*P
РЕЖИМ РЕДАКТИР. СКОРОСТИ

Для редактирования значений скорости необходимо кнопками 1, 2 установить курсор на редактируемом параметре и кнопками 3, 4 изменить его значение, после чего, нажатием кнопки 8, принять изменения.

2.3.3.3 Пункт «Программное наведение».

При выборе п. в) главного меню БУА выполняется переход в подменю «Программное наведение»:

ПО ЦЕЛЕУКАЗАНИЮ
ПО АЛЬМАНАХУ

При выборе п.«По целеуказанию» отображаются сообщения для ввода целеуказания:

ЦЕЛЕУКАЗАНИЕ АЗИМУТА
± 000.000000

ЦЕЛЕУКАЗАНИЕ УГОЛ МЕСТА
± 000.000000

После ввода целеуказания отображается запрос на включение программного наведения:

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						40

ВКЛ. ПРОГРАММ.НАВЕДЕНИЕ?
ДА-ОК, НЕТ-ESC

При нажатии кнопки 8 включается режим программного наведения.

При выборе п. «По альманаху» отображается запрос:

ПОКАЗАТЬ АЛЬМАНАХ?
ДА-ОК, НЕТ- ESC

При выборе ответа «ДА» отображается перечень позиций, находящихся в памяти БУА:

ПОЗИЦИЯ: 03 EXPRES 103
-179098 -9119

Отображаемая позиция имеет следующий формат:

Параметр	Значение
03	номер в списке позиций
EXPRESS 103	спутник
+056.9098	азимут точки наведения, в градусах
+009.5119	угол места точки наведения, в градусах

При нажатии кнопки 2 отображаются дополнительные параметры выбранной позиции. Параметры выводятся на индикатор в формате:

ЧАСТОТА=1030МГц КУФ=00
ПОЛОСА=31 Att=0

Параметр	Значение
1030	частота в МГц
31	полоса пропускания приемника в условных единицах, имеет значения от 0 до 31
Att=0	состояние аттенюатора: 0 – выключен; 1 – включен
КУФ=00	коэффициент усиления фильтра, принимает значения от 0 до 16 в условных единицах

Индв.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Индв.№ дубл.
Подп. и дата	

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						41

Для активации любой из позиций списка необходимо выбрать ее из списка при помощи кнопок 3, 4 и нажать кнопку 8, см. таблицу 5.

2.3.3.4 Пункт «Автосопровождение».

При выборе п. г) главного меню БУА отображается запрос на включение режима «Автосопровождение»:

ВКЛЮЧИТЬ РЕЖИМ АС?
ДА – ОК, НЕТ - ESC

Для включения режима автосопровождения необходимо нажать кнопку 8.

Включить режим «Автосопровождение» можно также нажатием кнопки 10 см. таблицу 5.

2.3.3.5 Пункт «Аварии».

Для просмотра всех текущих аварий (неисправностей) необходимо выбрать п. «Аварии» главного меню БУА, при этом отображаются следующие пункты подменю:

- а) «Системные аварии»;
- б) «Аварии привода АЗМ»;
- в) «Аварии привода УГМ»;
- г) «Сброс аварий».

Сообщение о системных авариях выглядит следующим образом:

ИМЕЮТСЯ ТЕКУЩИЕ АВАРИИ:
ПРИВОД УГМ: НЕТ СВЯЗИ LBUS

Список возможных аварий БУА представлен в таблице 7.

Таблица 7 – Список возможных аварий БУА

№	Сообщение об ошибке	Примечание
1	Концевик АЗИМУТ левый	
2	Концевик АЗИМУТ правый	
3	Концевик УГМ нижний	
4	Концевик УГМ верхний	
5	ПриводАЗМ:нет связи LBUS	
6	ПриводУГМ:нет связи LBUS	
7	КонтрЭнк:нет связи LBUS	
8	Приемник:нет связи LBUS	

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

№	Сообщение об ошибке	Примечание
9	Приемник: Отказ Вчмодуля	
10	ДвигательАЗМ:Перегрев t1	
11	ДвигательАЗМ:Перегрев t2	
12	ДвигательУГМ:Перегрев t1	
13	ДвигательУГМ:Перегрев t2	
14	КонтрЭнкод: Низк.Упит	
15	КонтрЭнкод:OverCount АЗМ	
16	КонтрЭнкод:OverCount УГМ	
17	Здесь код аварии частАЗМ	
18	Здесь код аварии частУГМ	
19	Сигнал навед.ниже порога	
20	Прогр.концевик АЗМ левый	
21	Прогр.концевик АЗМ правый	
22	Прогр.концевик УГМ нижний	
23	Прогр.концевик УГМ верхн.	

Сообщение об авариях приводов отображается следующим образом:

СТАТУСЫ АВАРИЙ ПРИВОДА:
НЕТ АВАРИЙ

БУА выдает следующие сообщения об ошибках приводов (Таблицы 8 и 9)

Таблица 8 – Сообщения об авариях привода АЗМ

№	Сообщение об ошибке	Примечание
1	ПриводАЗМ:ошибок нет	
2	ПриводАЗМ:СверхТок ос	
3	ПриводАЗМ:Перенапряж. Ov	
4	ПриводАЗМ:Перегрев оН1	
5	ПриводАЗМ:Перегрев оН2	
6	ПриводАЗМ:Перегрузка оL	
7	ПриводАЗМ:Перегрузка оL1	
8	ПриводАЗМ:Перегрузка оL2	
9	ПриводАЗМ:Внеш.откл. EF	
10	ПриводАЗМ:РазгонТок осА	
11	ПриводАЗМ:ТормозТок осd	

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инд.№ дубл.	Подп. и дата

№	Сообщение об ошибке	Примечание
12	ПриводАЗМ:Текущ.Ток осп	
13	ПриводАЗМ:Замыкание GFF	
14	ПриводАЗМ:НизкоеНапр.Lv	
15	ПриводАЗМ:Нет фазы PHL	
16	ПриводАЗМ:Команда Пауза	
17	ПриводАЗМ:Разг/Торм.сFA	
18	ПриводАЗМ:Пр.защита.codE	
19	ПриводАЗМ:Сбой CF1.0	
20	ПриводАЗМ:Сбой CF2.0	
21	ПриводАЗМ:ЗащитаCC HPF1	
22	ПриводАЗМ:ЗащитаOV HPF2	
23	ПриводАЗМ:ЗащитаGFF HPF3	
24	ПриводАЗМ:ЗащитаOC HPF4	
25	ПриводАЗМ:ФазаU cF3.0	
26	ПриводАЗМ:ФазаV cF3.1	
27	ПриводАЗМ:ФазаW cF3.2	
28	ПриводАЗМ:DCBUS cF3.3	
29	ПриводАЗМ:IGBT cF3.4	
30	ПриводАЗМ:Перегрев cF3.5	
31	ПриводАЗМ:Сбой WR cF1.1	
32	ПриводАЗМ:Сбой RD cF2.1	
33	ПриводАЗМ:ОшибкаACI Aerr	
34	ПриводАЗМ:нет данных	
35	ПриводАЗМ:ЗащитаДвг PtC1	
36	ПриводАЗМ:нет данных	
37	ПриводАЗМ:Ошибка CP10	
38	ПриводАЗМ:Тормож. dEB	
39	ПриводАЗМ:Сбой петля ACL	

Таблица 9 – Сообщения об авариях привода УГМ

№	Сообщение об ошибке	Примечание
1	ПриводУГМ:ошибок нет	
2	ПриводУГМ:СверхТок ос	
3	ПриводУГМ:Перенапряж. Ov	

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инд.№ дубл.	Подп. и дата

№	Сообщение об ошибке	Примечание
4	ПриводУГМ:Перегрев оН1	
5	ПриводУГМ:Перегрев оН2	
6	ПриводУГМ:Перегрузка оL	
7	ПриводУГМ:Перегрузка оL1	
8	ПриводУГМ:Перегрузка оL2	
9	ПриводУГМ:Внеш.откл. EF	
10	ПриводУГМ:РазгонТок осА	
11	ПриводУГМ:ТормозТок осd	
12	ПриводУГМ:Текущ.Ток осп	
13	ПриводУГМ:Замыкание GFF	
14	ПриводУГМ:НизкоеНапр.Lv	
15	ПриводУГМ:Нет фазы PHL	
16	ПриводУГМ:Команда Пауза	
17	ПриводУГМ:Разг/Торм.сFA	
18	ПриводУГМ:Пр.защита.codE	
19	ПриводУГМ:Сбой CF1.0	
20	ПриводУГМ:Сбой CF2.0	
21	ПриводУГМ:ЗащитаCC HPF1	
22	ПриводУГМ:ЗащитаOV HPF2	
23	ПриводУГМ:ЗащитаGFF HPF3	
24	ПриводУГМ:ЗащитаOC HPF4	
25	ПриводУГМ:ФазаU cF3.0	
26	ПриводУГМ:ФазаV cF3.1	
27	ПриводУГМ:ФазаW cF3.2	
28	ПриводУГМ:DCBUS cF3.3	
29	ПриводУГМ:IGBT cF3.4	
30	ПриводУГМ:Перегрев cF3.5	
31	ПриводУГМ:Сбой WR cF1.1	
32	ПриводУГМ:Сбой RD cF2.1	
33	ПриводУГМ:ОшибкаACI Aerr	
34	ПриводУГМ:нет данных	
35	ПриводУГМ:ЗащитаДвг PtC1	
36	ПриводУГМ:нет данных	
37	ПриводУГМ:Ошибка CP10	

Индв.№ подкл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						45

№	Сообщение об ошибке	Примечание
38	ПриводУГМ:Тормож. dEB	
39	ПриводУГМ:Сбой петля ACL	

В случае возникновения аварии (ошибки) при выполнении операций по управлению антенной системой БУА может выдавать следующие сообщения об авариях (таблица 10)

Таблица 10 – Сообщения об авариях

№	Сообщение об ошибке	Примечание
1	Ошибка обмена данными по локальной шине	
2	Ошибка записи во внутр. Приемник наведения	
3	Ошибка чтения из внутр. Приемника наведения	
4	Ошибка записи в контроллер энкодеров	
5	Ошибка чтения из контроллера энкодеров	
6	Ошибка записи в ЧП АЗМ	
7	Ошибка чтения из ЧП АЗМ	
8	Ошибка записи в ЧП УГМ	
9	Ошибка чтения из ЧП УГМ	
10	Ошибка: сработал концевик по азимуту левый	
11	Ошибка: сработал концевик по азимуту правый	
12	Ошибка: сработал концевик по углу места нижний	
13	Ошибка: сработал концевик по углу места верхний	
14	Ошибка при отработке команды Go_AZM_LEFT	
15	Ошибка при отработке команды Go_AZM_RIGHT	
16	Ошибка при отработке команды Go_UGM_DOWN	
17	Ошибка при отработке команды Go_UGM_UP	
18	Ошибка: некорректное обращение к функции	
19	Ошибка: некорректный адрес LocalBUS	
20	Ошибка: программного наведения	

2.3.3.6 Пункт «Параметры».

При выборе п. е) главного меню БУА выводится запрос пароля:

ВВЕДИТЕ ПАРОЛЬ: R
00000

Индв.№ подл.
Подп. и дата
Взам. инв.№
Индв.№ дубл.
Подп. и дата

Пароль по умолчанию «00000». Пароль может быть изменен по согласованию с Заказчиком.

Меню «Параметры» состоит из следующих пунктов:

- а) «Сохранить текущ. Позицию»;
- б) «Системные параметры»;
- в) «Параметры привода АЗМ»;
- г) «Параметры привода УГМ»;
- д) «Сброс привязки антенны»;
- е) «Очистка альманаха»

2.3.3.6.1 Пункт «Сохранить текущ. Позицию».

При выборе пункта «Сохранить текущ. Позицию» выполняется запрос:

ЗАДАЙТЕ НОМЕР ПОЗИЦИИ R
001

После ввода номера позиции необходимо задать имя позиции и нажать клавишу 8 см. таблицу 4. Позиция будет сохранена в списке позиций для режима «Программное наведение».

Если задать номер уже введенной ранее позиции, отобразится сообщение:

ПОЗИЦИЯ ЗАНЯТА! ДАЛЕЕ?
ДА- ОК, НЕТ - ESC

Если принять ответ «ДА», отобразится информация о позиции, доступная для редактирования, например:

ЗАДАЙТЕ ИМЯ ПОЗИЦИИ: R
YAMAL-90E

После редактирования и нажатия кнопки 8 выдается сообщение:

ПОЗИЦИЯ СОХРАНЕНА
НАЖМИТЕ КНОПКУ ESC

2.3.3.6.2 Пункт «Системные параметры».

Инь.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инь.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						47

При выборе пункта «Системные параметры» отображается список параметров, которые приведены в таблице 4.

2.3.3.6.3 Пункт «Параметры привода АЗМ»

При выборе этого пункта меню отображается запрос:

НОМЕР ГРУППЫ ПАРАМЕТРОВ
000

После выбора группы отображается запрос номера параметра:

НОМЕР ПАРАМЕТРА
000

После выбора номера параметра отображается запрос на действие с параметром чтение/запись:

ВЫБЕРИТЕ РЕЖИМ:
0 (0-ЧТЕНИЕ, 1-ЗАПИСЬ)

При выборе режима чтения, отображается текущее значение параметра.

ЗНАЧЕНИЕ ДЛЯ ЗАПИСИ:
00000

При выборе записи отображается сообщение для ввода нового значения:

Всего существует 13 групп параметров приводов. Описание групп, номер параметра в пределах группы и его наименование приведены в главе 4 Руководства по эксплуатации на преобразователи частоты серии VFD-E [5].

2.3.3.6.4 Пункт «Параметры привода УГМ»

Работа с этим пунктом меню аналогична работе с предыдущим пунктом см. п. 2.3.3.6.3.

2.3.3.6.5 Пункт «Сброс привязки антенны»

ВНИМАНИЕ! Этот пункт меню предназначен для режима, когда в качестве угловых датчиков используются инкрементальные энкодеры.

В случае, если в качестве угловых датчиков используются абсолютные энкодеры, данный пункт меню не применим.

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инд.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						48

Данная операция позволяет задать новую нулевую привязку антенны. При этой операции все сохраненные ранее записи альманаха будут очищены.

СБРОСИТЬ УГЛ. СЧЕТЧИКИ?
ДА – ОК, НЕТ - ESC

Сообщение для сброса угловых датчиков имеет вид:

При выборе ответа «ДА», выдается предупреждение о потере настроек:

АЛЬМАНАХ БУДЕТ УТЕРЯН?
ПРОДОЛЖИТЬ? ДА–ОК, НЕТ-ESC

При ответе «ДА» выдается сообщение:

СЧЕТЧИКИ СБРОШЕНЫ
НАЖМИТЕ КНОПКУ ESC

2.3.3.6.6 Пункт «Очистка альманаха»

Данная операция позволяет очистить список сохраненных записей альманаха для использования режима «Программного наведения».

Выдается сообщение:

ОЧИСТИТЬ АЛЬМАНАХ?
ДА–ОК, НЕТ-ESC

АЛЬМАНАХ БУДЕТ УТЕРЯН!
ПРОДОЛЖИТЬ? ДА–ОК, НЕТ-ESC

При ответе «ДА» выдается сообщение:

АЛЬМАНАХ ПУСТ!
НАЖМИТЕ КНОПКУ ESC

2.4 Возможные аварии и неисправности БУА

2.4.1 Об авариях БУА сигнализирует красный светодиодный индикатор «АВАРИЯ» на передней панели БУА. При этом тип аварии может быть просмотрен на экране передней панели БУА из меню по кнопке 6, см. таблицу 5.

Если зафиксировано несколько аварий одновременно, то будет доступен список аварий, навигация по которому осуществляется с помощью кнопок 3 и 4.

Инь.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инь.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						49

2.4.2. Перечень возможных неисправностей и рекомендации по их устранению приведены в таблице 11.

Таблица 11 – Основные неисправности БУА и методы их устранения

Наименование неисправности, внешнее проявление и дополнительные признаки	Вероятная причина	Способ устранения	Примечание
1. Нет свечения индикаторов БУА при включении прибора тумблером СЕТЬ	1.Отсутствует напряжение 380 В 2. Не подстыкован сетевой шнур БУА 3. Сработал автомат защиты 4.Автомат защиты выключен.	Подать на розетку напряжение 380 В Подстыковать вилку сетевого шнура к розетке 380 В Выяснить причину срабатывания автомата защиты. Принять решение о дальнейшей работе. Нажать на кнопку включения автомата защиты	
2. Нет связи БУА с ПЭВМ	1. Не подстыкован или неисправен кабель питания БУА. 2. Не подстыкован или неисправен кабель связи БУА с ПЭВМ по RS-485. 3. Неисправен БУА.	Отключить ПЭВМ, подстыковать кабели. Повторить включение. Отключить ПЭВМ, проверить кабели на соответствие таблице распайки, приведенной в приложении В. При необходимости восстановить цепь. Подключить кабели. Повторить включение. Отправить БУА в ремонт	

2.4.3 Вышедший из строя БУА ремонту на месте эксплуатации не подлежат и должны быть заменены исправными из состава ЗИП или одиночного комплекта ЗИП-О согласно записям в формуляре (в соответствии с договором).

Неисправные блоки после проведения предварительного определения дефекта должны направляться поставщику в таре предприятия-изготовителя вместе с сопроводительными документами.

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инд.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						50

2.5 Порядок контроля работоспособности БУА

2.5.1 Контроль работоспособности БУА необходимо проводить при вводе БУА в эксплуатацию, а также после проведения ремонта или замены отдельных составных частей БУА, при проведении периодического технического обслуживания или после длительного перерыва в эксплуатации БУА.

2.5.2 При контроле работоспособности БУА должны быть проведены следующие работы:

- 1) проверка правильности и качества внутренних и внешних соединений БУА
- 2) контроль параметров настройки БУА

2.5.3 При контроле работоспособности БУА должны выполняться требования по безопасности 2.2.1.

2.6 Действия в экстремальных условиях

2.6.1 При возникновении пожара и в других экстремальных условиях необходимо отключить БУА от сети электропитания и в дальнейшем руководствоваться инструкцией по порядку действий обслуживающего персонала, действующей в эксплуатирующей организации.

2.6.2 Категорически запрещается использовать химические пенные огнетушители, воду и песок. Разрешается применять только системы газового пожаротушения на основе огнегасящего средства Хладон 114В ГОСТ 15899 и углекислотные огнетушители по ГОСТ 12.4.009.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ				Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

3 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

3.1 Общие указания

3.1.1 Под техническим обслуживанием понимаются мероприятия, обеспечивающие контроль за техническим состоянием БУА, поддержание в исправном состоянии, предупреждение отказов при работе.

3.1.2 Все работы при проведении технического обслуживания должны производиться в полном объеме, в соответствии с приведенной в настоящем руководстве методикой и согласно требованиям.

ВНИМАНИЕ:

ВСЕ РЕГЛАМЕНТНЫЕ РАБОТЫ НА БУА ДОЛЖНЫ ПРОИЗВОДИТЬСЯ ПРИ ОТКЛЮЧЕННОМ ЭЛЕКТРОПИТАНИИ!

3.1.3 Операции технического обслуживания, связанные с нарушением пломб аппаратуры, находящейся на гарантии, проводятся только по истечении гарантийных сроков.

3.1.4 При проведении технического обслуживания необходимо использовать инструмент и материалы, указанные в разделах «Инструмент» и «Материалы» формуляра БУА. Стандартный инструмент поставляется в случаях, предусмотренных договором.

3.1.5 Все неисправности и недостатки, выявленные при проведении технического обслуживания, должны быть устранены.

3.1.6 Результаты выполнения технического обслуживания, выявленные неисправности, а также все операции, произведенные по ремонту отдельных элементов аппаратуры и устранению неисправностей, заносятся в соответствующие разделы формуляра на БУА, с указанием наработки изделия на момент проведения технического обслуживания.

3.2 Порядок технического обслуживания БУА

3.2.1 При эксплуатации БУА предусматривается постоянный контроль состояния оборудования, ежедневное, месячное, полугодовое и годовое техническое обслуживание (ТО).

3.2.1.1 Ежедневное ТО необходимо проводить при сдаче смены операторами. Полугодовое и годовое техническое обслуживание рекомендуется проводить при смене сезона (зима-лето и лето-зима). Полугодовое ТО рекомендуется совмещать с месячным ТО, а годовое ТО – с полугодовым.

Интв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Интв.№ дубл.	Подп. и дата

										ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата							52

3.2.1.3 Нормы времени на проведение ТО подлежат уточнению в процессе эксплуатации.

3.2.2 Постоянный контроль состояния оборудования включает в себя контроль исправности по световым индикаторам на передних панелях устройств, оборудования контроля и управления, своевременное выявление и замену неисправных устройств.

3.2.3 Ежедневное техническое обслуживание должно включать в себя:

- 1) внешний осмотр БУА, заземления и кабельных соединений, контроль работы встроенных вентиляторов, удаление пыли с наружных поверхностей оборудования;
- 2) контроль с помощью термометра любого типа температуры в служебном помещении.

3.2.4 Проведение месячного ТО необходимо выполнять в следующем объеме и последовательности:

- 1) проведение работ в объеме ежедневного ТО;
- 2) проверка внешним осмотром и устранение повреждений защитных покрытий и элементов крепления БУА;
- 3) проверка комплектности БУА.

3.2.5 Проведение полугодового и годового ТО необходимо выполнять в следующем объеме и последовательности:

- 1) проведение работ в объеме ежедневного и месячного ТО;
- 2) выключение БУА по и установка органов управления в исходное положение;
- 3) очистка и промывка оборудования по 3.2.8;
- 6) включение БУА;
- 7) контроль работоспособности БУА по 2.3.2;
- 7) проверка и настройка (при необходимости) параметров БУА по указаниям п.2.2.3.3;

3.2.6 При проведении внешнего осмотра БУА необходимо проверить:

- 1) отсутствие повреждений или трещин на деталях крепления и блоках аппаратуры и нарушение покрытий;
- 2) правильность подключения соединительных кабелей и заземления аппаратуры в соответствии со схемой БУА;
- 3) отсутствие нарушений изоляции соединительных кабелей, особенно в местах подключения к сети электропитания и ввода в аппаратуру, а также выполнение требований 2.2.1.3;
- 4) засоренность воздушных фильтров и вентиляторов.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ				Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

3.2.7 При проверке комплектности БУА необходимо проверить наличие и состояние эксплуатационной документации, своевременность, правильность и аккуратность ведения необходимых записей в соответствующих разделах формуляра на БУА.

Произвести записи в формуляре о количестве наработанных часов БУА за истекший период эксплуатации (при проведении полугодового ТО), о неисправностях и отказах, выявленных и устраненных в процессе эксплуатации и проведения регламентных работ.

3.2.8 При очистке и промывке оборудования необходимо:

- 1) удалить чистой ветошью пыль со всей аппаратуры снаружи;
- 2) промыть спиртом контакты внешних разъемов блоков и соединительных кабелей оборудования БУА;
- 3) провести контроль состояния и очистку (при необходимости) вентиляторов БУА.

3.2.9 При проверке разъемов необходимо особое внимание обратить на состояние герметизации и плотность затяжки всех разъемов с резьбовым соединением, на целостность, отсутствие механических повреждений.

При необходимости подтянуть гайки разъемов.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
										54
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата						

4 ХРАНЕНИЕ

4.1 Хранение БУА должно осуществляться в упаковке предприятия-поставщика в сухих отапливаемых и вентилируемых помещениях при температуре от плюс 5 до плюс 40 °С и относительной влажности не более 80 % при отсутствии в атмосфере пыли, паров кислот, щелочей и других агрессивных веществ, вызывающих коррозию.

4.2 При хранении разъемы блоков и кабелей должны быть закрыты технологическими крышками, предохраняющими от механических повреждений контактов и от попадания пыли во внутренние полости разъемов.

Срок хранения БУА не должен превышать 36 месяцев.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	55

5 ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ

БУА транспортируется в упакованном виде в штатной таре. БУА сохраняет свои характеристики после транспортирования в упаковке железнодорожным и воздушным транспортом в негерметичной кабине без ограничения расстояния и со скоростями, допускаемыми этими видами транспорта.

Автомобильным транспортом по дорогам 1-3 категории без ограничения расстояния со скоростью до 40 км/ч.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
					Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	56

Приложение А

Распайка соединителей БУА

Таблица А1 - Соединители «Привод азимут» и «Привод угол места»

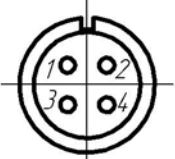
Соединитель	Контакт	Цепь	Примечание
2РМДТ18Б4Г5А1В ГЕО.364.126 ТУ 	1	Фаза U/T1	
	2	Фаза V/T2	
	3	«Земля»	
	4	Фаза W/T3	

Таблица А2 - Соединители «ДУП азимут» и «ДУП угол места»

Соединитель	Контакт	Цепь	Примечание
2РМТ22Б10Г1В1В ГЕО.364.126 ТУ 	1	GND_12V	
	2	+12V	
	3	DATA+	
	4		Не используется
	5	CLC+	
	6	DATA-	
	7	GND_12V	
	8	CLC-	
	9	PRESET	
	10	VR_OUT	

Инд. № подл.	Подп. и дата
Взам. инв. №	Инд. № дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						57

Таблица А3 – Соединитель «Датчики оборотов»

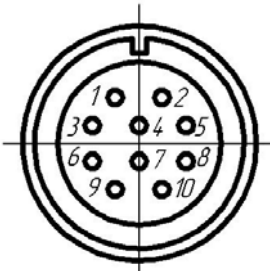
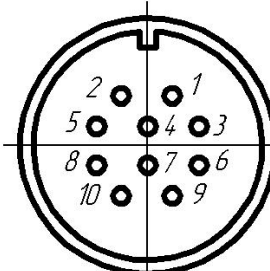
Соединитель	Контакт	Цепь	Примечание
2РМДТ24Б10Г5В1БВ ГЕО.364.126 ТУ 	1	AZM_A	
	2	AZM_B	
	3	+12V	
	4		Не используется
	5	GND_12V	
	6	UGM_A	
	7	GND_12V	
	8	UGM_B	
	9	GND_12V	
	10	GND_12V	

Таблица А4 – Соединитель «Концевые выключатели»

Соединитель	Контакт	Цепь	Примечание
2РМДТ24Б10Ш5В1В ГЕО.364.126 ТУ 	1	AZM K1 +	
	2	AZM K2 +	
	3	GND_12V	
	4		Не используется
	5	GND_12V	
	6	UGM K1 +	
	7	GND_12V	
	8	UGM K2 +	
	9	GND_12V	
	10	GND_12V	

Инд.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инд.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						58

Таблица А5 – Соединитель «Тормоз»

Соединитель	Контакт	Цепь	Примечание
2PMT18Б7Г1В1В ГЕО.364.126 ТУ 	1	N_UGM	
	2	N_AZM	
	3	BRK_UGM	
	4	PE	
	5	BRK_AZM	
	6		Не используется
	7		Не используется

Таблица А6 - Соединитель «Приемник наведения. 0-10В»

Соединитель	Контакт	Цепь	Примечание
Розетка DI-9F 	1	GND	
	2	U ВХ	
	3	GND	
	4	U ВХ	
	5		Не используется
	6	GND	
	7	U ВХ	
	8	GND	
	9	U ВХ	

Таблица А7 - Соединитель «Приемник наведения. RS-485»

Соединитель	Контакт	Цепь	Примечание
Розетка DI-9F 	1	RS-485 A	
	2		Не используется
	3	GND_EXT_PPM	
	4	RS-485 B	
	5		Не используется
	6	RS-485 A	
	7		Не используется
	8		Не используется
	9	RS-485 B	

Таблица А8 – Соединитель «М&С. RS-485»

Соединитель	Контакт	Цепь	Примечание
Розетка DI-9F 	1	RS-485 A	
	2		Не используется
	3	GND_M&C	
	4	RS-485 B	
	5		Не используется
	6	RS-485 A	
	7		Не используется
	8		Не используется
	9	RS-485 B	

Инд.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инд.№ дубл.
Подп. и дата	

Приложение Б

Методика расчёта коэффициентов пересчёта градусов угла перемещения антенны в количество импульсов инкрементальных энкодеров

Индикация угловых параметров в БУА-9300 производится в градусах с десятичными полями в виде $\pm XXX.XXXX$, где X – цифра от 0 до 9.

При использовании в качестве угловых датчиков инкрементальных энкодеров необходимо ввести коэффициент пересчёта градусов угла перемещения антенны в количество импульсов энкодеров (Кги). Этот коэффициент зависит как от кинематической схемы антенны, так и от параметров привода и параметров настроек БУА-9300.

Этот коэффициент Кги может быть определен двумя способами:

- расчетным путем;
- экспериментальным путем.

Ниже приведены соответствующие методики.

1) Методика определения Кги-АЗМ и Кги-УГМ расчётным путём

Расчет коэффициента Кги для антенны диаметром 3.7 м с использованием приводов ATL-30 (**шрифтом** выделены исходные данные, которые требуются для расчета).

Перемещение штока привода на 1 мм соответствует перемещению антенной системы:

- на **2,5'** по углу места = $2,5' / 60 = 0,041667$ [градус/мм];
- на **9,5'** по азимуту = $9,5' / 60 = 0,158333$ [градус/мм]

Вычисляем количество оборотов вала электродвигателя на 1 мм хода штока привода:

- линейная скорость штока на номинальных оборотах двигателя: **4 [мм/сек]**;
- номинальное значение оборотов двигателя: **1400 [об/мин]**.

Тогда:

Количество оборотов в секунду на номинальной скорости:

$$1400 \text{ [об/мин]} / 60 \text{ [сек]} = 23,3333 \text{ [об/сек]}$$

Количество оборотов двигателя, соответствующее перемещению штока на 1 мм:

$$N = 23,3333 \text{ [об/сек]} / 4 \text{ [мм/сек]} = 5,8333 \text{ [об/мм]}$$

Инд. № подл.	Подп. и дата
Взам. инв. №	Инд. № дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						60

Рассчитываем угол перемещения антенны на один оборот двигателя:

По углу места:

$$0,041667 \text{ [градус/мм]} / 5,8333 \text{ [об/мм]} = 7143 \cdot 10^{-6} \text{ [градус/об]} = 7143 \text{ [микроградус/об]}$$

По азимуту:

$$0,158333 \text{ [градус/мм]} / 5,8333 \text{ [об/мм]} = 27143 \cdot 10^{-6} \text{ [градус/об]} = 27143 \text{ [микроградус/об]}$$

Число импульсов используемых энкодеров на один оборот двигателя:

500 [импульсов/оборот]

Коэффициент деления импульсов в блоке БУА-9300 (задается перемычками на плате). По умолчанию этот параметр равен 4.

Следовательно, с учетом коэффициента деления число импульсов используемых энкодеров на один оборот двигателя:

$$N = \frac{500 \text{ [импульсов/оборот]}}{4} = 125 \text{ [импульсов/оборот]}$$

В итоге, искомые коэффициенты равны:

По углу места:

$$K_{ги-угм} = 7143 \text{ [микроградус/об]} / 125 \text{ [импульсов/оборот]} = 57,144 \text{ [микроградус/импульс]}$$

По азимуту:

$$K_{ги-азм} = 27143 \text{ [микроградус/об]} / 125 \text{ [импульсов/оборот]} = 217,144 \text{ [микроградус/об]}$$

Рассчитанные параметры вводятся в БУА-9300 (см. п.п. 14 и 15 таблицы 5).

2) Методика определения Кги-АЗМ и Кги-УГМ экспериментальным путем

Методика основана на наведении антенны на КА с известными координатами и с высокой точностью удержания на орбите, например на КА «ЯМАЛ-200» 90 в.д., «Экспресс-АМ2» 80 в.д. и т.п. и использованию их в качестве маяков привязки. Необходимо использовать не менее 2-х КА, видимых в пределах сектора наведения антенны.

Используя методику п. 2.2.3.5, навести антенну на КА №1 по максимуму уровня сигнала. Записать значения углов азимута АЗМ1 и угла места УГМ1 с табло индикатора БУА-9300 (в режиме отображения текущего состояния).

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ				Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Далее навести антенну на КА №2 по максимуму уровня сигнала. Записать значения углов азимута АЗМ2 и угла места УГМ2 с табло индикатора БУА-9300 (в режиме отображения текущего состояния).

Вычислить разницу:

$$\Delta\text{АЗМизм} = \text{АЗМ1} - \text{АЗМ2}; \quad \Delta\text{УГМизм} = \text{УГМ1} - \text{УГМ2};$$

Рассчитать те же разностные углы по методике п. 2.2.3.5

$$\Delta\text{АЗМрасч} = \text{АЗМ1} - \text{АЗМ2}; \quad \Delta\text{УГМрасч} = \text{УГМ1} - \text{УГМ2};$$

Вычислить коэффициенты:

$$\text{Казм} = \Delta\text{АЗМизм} / \Delta\text{АЗМрасч};$$

$$\text{Кугм} = \Delta\text{УГМизм} / \Delta\text{УГМрасч};$$

Далее необходимо значения Кги-АЗМ и Кги-УГМ, которые были введены БУА-9300 (см. п.п. 13 и 14 таблицы 3 – Настройка параметров БУА), умножить на рассчитанные коэффициенты Казм и Кугм и вновь ввести их в БУА.

Примечание - При наведении антенны на КА следует убедиться, что антенна наведена основным, а не боковым лепестком диаграммы направленности.

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
					Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	62

Приложение В

Обновление встроенного программного обеспечения БУА

В БУА предусмотрен режим обновления программного обеспечения локального контроллера по интерфейсу RS-485 M&C.

Обновление ПО БУА осуществляется через разъем M&C блока БУА, соединенного с COM-портом персонального компьютера (PC) стандартным модемным кабелем DB9F-DB9M.

Для обновления ПО необходимо выполнить последовательность действий, приведенную ниже.

- 1) Выключите блок БУА, если он был включен.
- 2) Соедините разъем M&C блока БУА с COM-портом компьютера
- 3) Запустите на компьютере программу VuaLoader.exe.

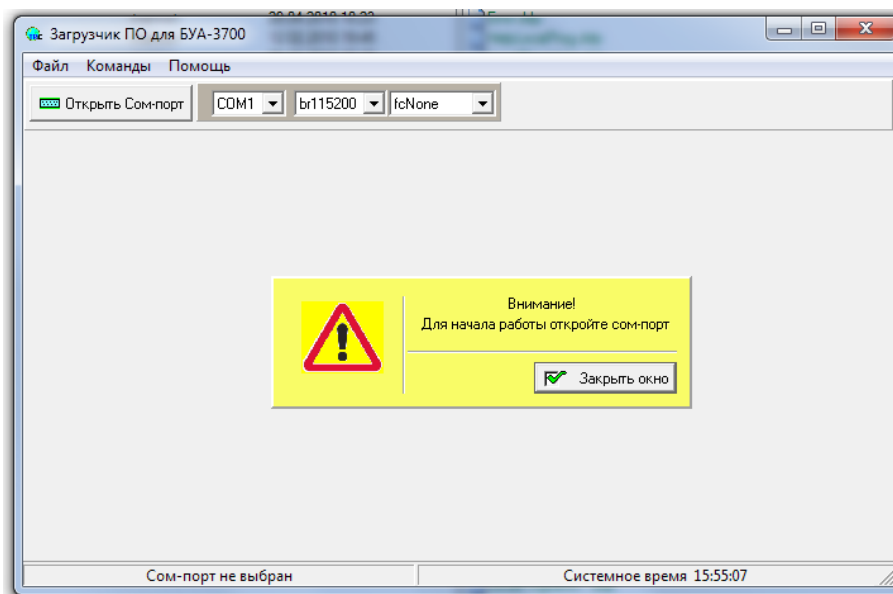


Рисунок В1

- 4) Откройте нужный сом-порт компьютера на скорости 115200 бит/сек.
- 5) В «падающем» меню выберите «Команды->Локальное программирование».

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инд.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						63

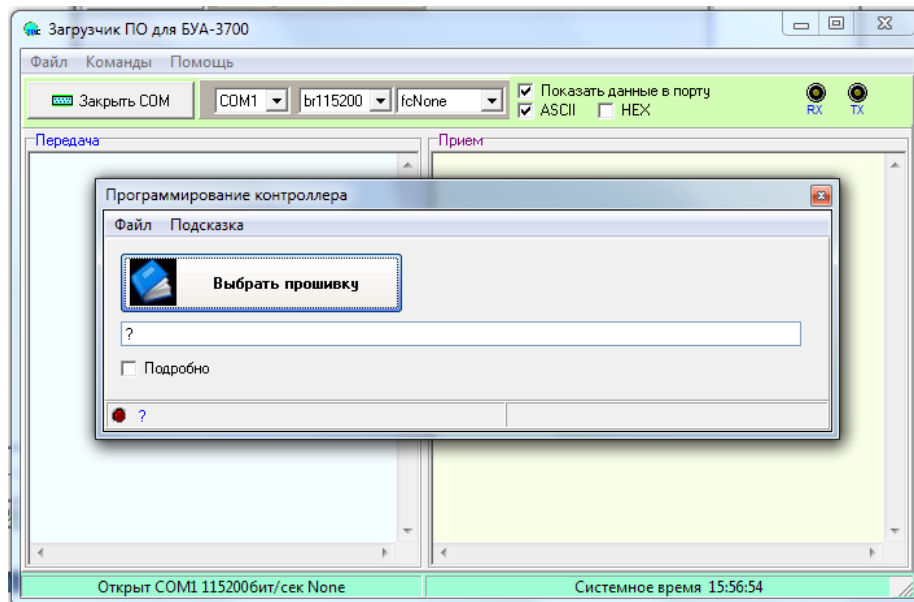


Рисунок В2

Нажмите на кнопку «Выберите прошивку», укажите в открывшемся окне нужный файл прошивки (с расширение *.bin) и нажмите кнопку открыть.

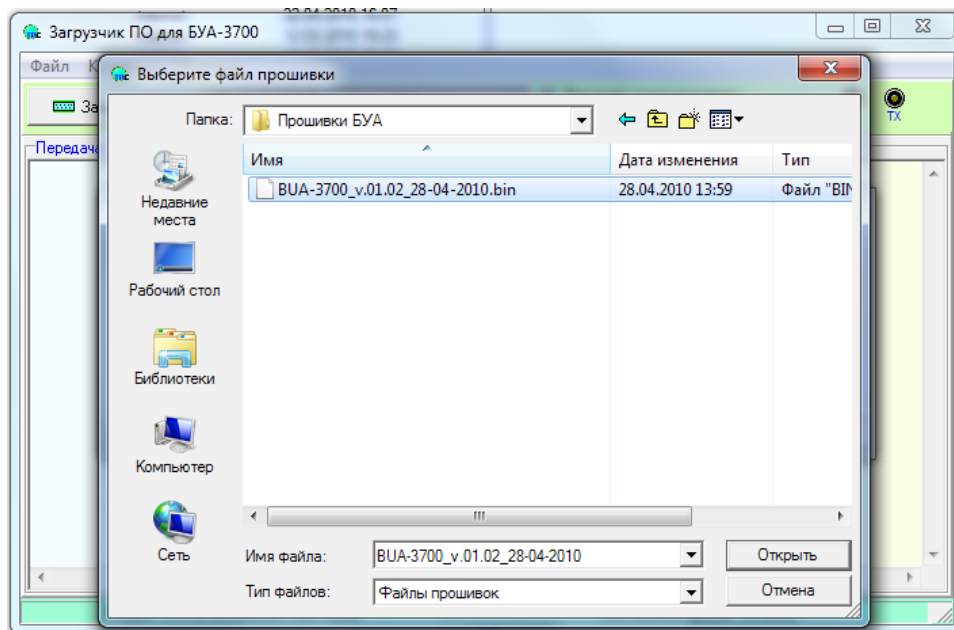


Рисунок В3

6) В открывшемся окне нажмите на кнопку «Старт перепрограммирования»
При этом программа загрузки ожидает включения блока БУА.

Инд.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Инд.№ дубл.
Подп. и дата	

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата
------	------	----------	---------	------

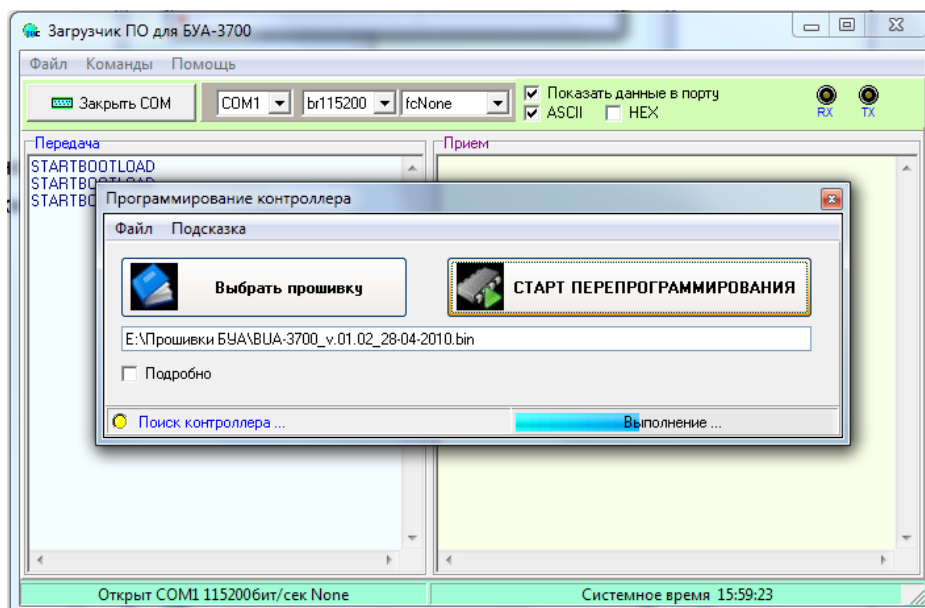


Рисунок В4

7) Включите блок БУА.

После включения блока БУА в нем запускается встроенный загрузчик, который активен 2 секунды после включения. Программа VuaLoader.exe обнаруживает этот загрузчик и начинает обновление ПО в блоке БУА автоматически. Процесс загрузки нового ПО и перепрограммирования БУА индицируется на РС и на индикаторе БУА.

8) Ожидайте окончания загрузки ПО и программирования.

9) По завершению программирования выключите блок БУА.

10) Завершите работу программы VuaLoader.exe.

11) Отсоедините разъем М&С блока БУА-9300 от РС.

12) Обновление ПО БУА завершено.

ВНИМАНИЕ!

После выполнения процедуры обновления встроенного программного обеспечения БУА все параметры БУА автоматически устанавливаются в исходные (заводские) установки.

Индв.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Индв.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						65

Приложение Г

Протокол обмена

данными между БУА и устройством управления

Данный документ определяет протокол обмена данными по интерфейсу RS-485 MODBUS между блоком управления антенной (БУА) и устройством управления (УУ).

1 Описание протокола

Протокол MODBUS RTU 8N2.

Ведущий - устройство управления (УУ)

Ведомый - блок управления антенной (БУА)

Скорость 38400 бит/с – фиксированная.

Адрес БУА со стороны УУ фиксированный и равен 6.

2 Запрос на чтение параметров БУА

Запрос от УУ:

Адрес БУА	0x06
Команда	0x03
Регистр ст.байт	0xRH
Регистр мл.байт	0xRL
Кол-во слов данных ст.байт	0xNH
Кол-во слов данных мл.байт	0xNL
CRC мл.байт	0xXX
CRC ст.байт	0xXX

Где:

0xRH, 0xRL - старший и младший байты запрашиваемого регистра

0xNH, 0xNL – число СЛОВ считываемых данных (СЛОВО=2 байта)

Ответ от БУА:

Адрес БУА	0x06
Команда	0x03
Число данных в байтах	0xXX
Содержание данных из регистра 0xRHRL	Старший байт слова
Содержание данных из регистра 0xRHRL	Младший байт слова
Содержание данных из регистра 0xRHRL+1	Старший байт слова
Содержание данных из регистра 0xRHRL+1	Младший байт слова

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ				Лист
Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата					66

...	...
Содержание данных из регистра 0xRHRL+0xNH	Старший байт слова
Содержание данных из регистра 0xRHRL+0xNH	Младший байт слова
CRC мл.байт	0xXX
CRC ст.байт	0xXX

3 Запрос на запись параметров в БУА

Запись одного слова

Запрос от УУ:

Адрес БУА	0x06
Команда	0x06
Регистр ст.байт	0xRH
Регистр мл.байт	0xRL
Записываемое слово данных, ст.байт	0xWH
Записываемое слово данных, мл.байт	0xWL
CRC мл.байт	0xXX
CRC ст.байт	0xXX

Ответ от БУА:

Адрес БУА	0x06
Команда	0x06
Регистр ст.байт	0xRH
Регистр мл.байт	0xRL
Записанное слово данных, ст.байт	0xWH
Записанное слово данных, мл.байт	0xWL
CRC мл.байт	0xXX
CRC ст.байт	0xXX

Иув.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Иув.№ дубл.	Подп. и дата

Запись 2-х слов (4-х байтов)

Запрос от УУ:

Адрес БУА	0x06
Команда	0x10
Регистр ст.байт	0xRH
Регистр мл.байт	0xRL
Записываемый байт данных 1	0xXX
Записываемый байт данных 2	0xXX
Записываемый байт данных 3	0xXX
Записываемый байт данных 4	0xXX
CRC мл.байт	0xXX
CRC ст.байт	0xXX

Где:

0xRH, 0xRL - старший и младший байты адреса записываемого регистра
N – число байт записываемых данных

Ответ от БУА:

Адрес БУА	0x06
Команда	0x10
Регистр ст.байт	0xRH
Регистр мл.байт	0xRL
Записанный байт данных 1	0xXX
Записанный байт данных 2	0xXX
Записанный байт данных 3	0xXX
Записанный байт данных 4	0xXX
CRC мл.байт	0xXX
CRC ст.байт	0xXX

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						68

4 Регистры БУА

Номер, HEX	Номер, дес	Признак	Описание регистра	Длина, байт
СТАТУСНЫЕ ПАРАМЕТРЫ				
0x0000	0	R		2
			Слово состояния БУА	
0x0001	1	R	Старший байт HB = байт № 0 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 1 индикатора ЖКИ	2
0x0002	2	R	Старший байт HB = байт № 2 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 3 индикатора ЖКИ	2
0x0003	3	R	Старший байт HB = байт № 4 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 5 индикатора ЖКИ	2
0x0004	4	R	Старший байт HB = байт № 6 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 7 индикатора ЖКИ	2
0x0005	5	R	Старший байт HB = байт № 8 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 9 индикатора ЖКИ	2
0x0006	6	R	Старший байт HB = байт № 10 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 11 индикатора ЖКИ	2
0x0007	7	R	Старший байт HB = байт № 12 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 13 индикатора ЖКИ	2
0x0008	8	R	Старший байт HB = байт № 14 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 15 индикатора ЖКИ	2
0x0009	9	R	Старший байт HB = байт № 16 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 17 индикатора ЖКИ	2
0x000A	10	R	Старший байт HB = байт № 18 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 19 индикатора ЖКИ	2
0x000B	11	R	Старший байт HB = байт № 20 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 21 индикатора ЖКИ	2
0x000C	12	R	Старший байт HB = байт № 22 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 23 индикатора ЖКИ	2
0x000D	13	R	Старший байт HB = байт № 24 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 25 индикатора ЖКИ	2
0x000E	14	R	Старший байт HB = байт № 26 индикатора ЖКИ	2

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

			Младший байт LB = байт № 27 индикатора ЖКИ	
0x000F	15	R	Старший байт HB = байт № 28 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 29 индикатора ЖКИ	2
0x0010	16	R	Старший байт HB = байт № 30 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 31 индикатора ЖКИ	2
0x0011	17	R	Старший байт HB = байт № 32 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 33 индикатора ЖКИ	2
0x0012	18	R	Старший байт HB = байт № 34 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 35 индикатора ЖКИ	2
0x0013	19	R	Старший байт HB = байт № 36 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 37 индикатора ЖКИ	2
0x0014	20	R	Старший байт HB = байт № 38 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 39 индикатора ЖКИ	2
0x0015	21	R	Старший байт HB = байт № 40 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 41 индикатора ЖКИ	2
0x0016	22	R	Старший байт HB = байт № 42 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 43 индикатора ЖКИ	2
0x0017	23	R	Старший байт HB = байт № 44 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 45 индикатора ЖКИ	2
0x0018	24	R	Старший байт HB = байт № 46 индикатора ЖКИ Младший байт LB = байт № 47 индикатора ЖКИ	2
0x0019	25	R	Значение азимута ДУП АЗМ Тип float [градусы]	4
0x001A	26		Зарезервировано	-
0x001B	27	R	Значение угла места ДУП УГМ Тип float [градусы]	4
0x001C	28		Зарезервировано	-
0x001D	29	R	Уровень принимаемого сигнала от приемника наведения, в отсчетах АЦП (2 байта)	2
0x001E	30	W	Значение HB HL 0 – кнопка ButtonNULL 1 – кнопка ButtonLeft 2 – кнопка ButtonUP 3 – кнопка ButtonRight 4 – кнопка ButtonDown 5 – кнопка ButtonOK	2

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

			6 – кнопка ButtonRedit 7 – кнопка ButtonALARM 8 – кнопка ButtonKrest 9 – кнопка ButtonESCAPE 10 – кнопка ButtonAR	
0x001F	31	R	Текущая (заданная) скорость привода по АЗМ Старший байт HB – ст.байт FreqSet_AZM Младший байт LB – мл.байт FreqSet_AZM Выдается в Гц*10	2
0x0020	32	R	Текущая (заданная) скорость привода по УГМ Старший байт HB – ст.байт FreqSet_UGM Младший байт LB – мл.байт FreqSet_UGM Выдается в Гц*10	2
0x0021	33	R/W	Режим обмена данными с БУА (!0 – нормальный, 0 – режим шлюз)	1
РЕГИСТРЫ АВАРИЙ БУА				
0x0022	34	R	АВАРИЯ: Концевик АЗИМУТ левый (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0023	35	R	АВАРИЯ: Концевик АЗИМУТ правый (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0024	36	R	АВАРИЯ: Концевик УГМ нижний (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0025	37	R	АВАРИЯ: Концевик УГМ верхний (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0026	38	R	АВАРИЯ: Привод АЗМ: нет связи LBUS (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0027	39	R	АВАРИЯ: Привод УГМ: нет связи LBUS (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0028	40	R	АВАРИЯ: Контр Энк: нет связи LBUS (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0029	41	R	АВАРИЯ: Приемник: нет связи LBUS (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x002A	42	R	АВАРИЯ: Приемник: Отказ ВЧ модуля (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист 71
-----	------	----------	---------	------	--------------------	------------

0x002B	43	R	АВАРИЯ: Двигатель АЗМ: Перегрев t1 (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x002C	44	R	АВАРИЯ: Двигатель АЗМ: Перегрев t2 (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x002D	45	R	АВАРИЯ: Двигатель УГМ: Перегрев t1 (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x002E	46	R	АВАРИЯ: Двигатель УГМ: Перегрев t2 (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x002F	47	R	АВАРИЯ: КонтрЭнкод: Низк.Упит (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0030	48	R	АВАРИЯ: КонтрЭнкод: OverCount АЗМ (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0031	49	R	АВАРИЯ: КонтрЭнкод: OverCount УГМ (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0032	50	R	АВАРИЯ привода АЗМ: (Номер аварии считанный из привода)	1
0x0033	51	R	АВАРИЯ привода УГМ: (Номер аварии считанный из привода)	1
0x0034	52	R	АВАРИЯ: Режим АС и сигнал ниже порога (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0035	53	R	АВАРИЯ: Программный Концевик АЗИМУТ левый (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0036	54	R	АВАРИЯ: Программный Концевик АЗИМУТ правый (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0037	55	R	АВАРИЯ: Программный Концевик УГМ нижний (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0038	56	R	АВАРИЯ: Программный Концевик УГМ верхний (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x0039	57	R	АВАРИЯ: КонтрЭнкод: Error SSI АЗМ (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x003A	58	R	АВАРИЯ: КонтрЭнкод: Error SSI УГМ (0 – нет аварии, 1 – установлена)	1
0x003B	59	R/W	Флаг аварий БУА (0 – нет аварий, 1 – аварии есть) (запись 0 в этот регистр сбрасывает все аварии БУА)	1

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						72

0x03C ... 0x03D	60-61	...	Зарезервировано	
ПАРАМЕТРЫ НАСТРОЙКИ БУА				
0x003E 62д	62	R/W	Уставка по азимуту Тип float [градусы]	4
0x003F 63д	63	R/W	Уставка по углу места Тип float [градусы]	4
0x0040 64д	64	R/W	Тип приемника наведения Старший байт НВ = 0x00 – не используется 0-Встроенный (L-Band 950-2150 МГц), 1 -Аналоговый (0-10В), 2 - Цифровой внешний по RS-485 3 - Цифровой по С/Ш по входу M&C (RS-485)	2
0x0041 65д	65	R/W	Ширина диаграммы направленности по АЗМ Тип float [градусы]	4
0x0042 66д	66	R/W	Ширина диаграммы направленности по УГМ Тип float [градусы]	4
0x0043 67д	67	R/W	Пороговый уровень сигнала для включения режима автосопровождения (Задается в отсчетах АЦП) Старший байт НВ – байт 2 Миним.Уровня сигнала Младший байт LB – байт 1 Миним.Уровня сигнала	2
0x0044	68	R/W	Частота настройки встроенного приемника наведения (Задается в МГц) Старший байт НВ – байт 2 Частота ПРМ Младший байт LB – байт 1 Частота ПРМ	2
0x0045	69	R/W	Полоса фильтра встроенного приемника наведения (Задается в условных единицах 0 - 31) Старший байт НВ =0x00 Младший байт LB – Полоса фильтра	2

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист 73
-----	------	----------	---------	------	--------------------	------------

0x0046	70	R/W	Усиление фильтра встроенного приемника наведения (Задается в усл.единицах 0-16) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Усиление фильтра ПРМ	2
0x0047	71	R/W	Значение входного аттенюатора встроенного ПРМ (0 – выключен, 1 - включен) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Значение входного аттенюатора ПРМ	2
0x0048	72	R/W	Номер текущей позиции альманаха Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Значение текущей позиции	2
0x0049	73	R/W	Значение ограничения перемещения влево по АЗМ (программный концевик по АЗМ влево) Тип float [градусы]	4
0x004A	74	R/W	Значение ограничения перемещения вправо по АЗМ (программный концевик по АЗМ вправо) Тип float [градусы]	4
0x004B	75	R/W	Значение ограничения перемещения вниз по УГМ (программный концевик по УГМ вниз) Тип float [градусы]	4
0x004C	76	R/W	Значение ограничения перемещения вверх по УГМ (программный концевик по УГМ вверх) Тип float [градусы]	4
0x004D	77	R/W	Тип угловых датчиков (0 – инкрементальные энкодеры, 1- SSI) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Тип угловых датчиков	2
0x004E	78	R/W	Значение коэффициента микроградус/импульс для ДУП АЗМ Тип float [градусы*10-6]	4
0x004F	79	R/W	Значение коэффициента микроградус/импульс для инкрементальных энкодеров ДУП УГМ Тип float [градусы*10-6]	4

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инд.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						74

0x0050	80	R/W	Величина провала сигнала наведения для активации подстройки антенны в режиме АС (Задается в отсчетах АЦП) Старший байт НВ – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0051	81	R/W	Скорость приводов для режима автосопровождения (Задается в отсчетах в ГЦ*10) Старший байт НВ – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0052	82	R/W	Максимально допустимая скорость привода АЗМ (Задается в отсчетах в ГЦ*10) Старший байт НВ – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0053	83	R/W	Минимально допустимая скорость привода АЗМ (Задается в отсчетах в ГЦ*10) Старший байт НВ – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0054	84	R/W	Максимально допустимая скорость привода УГМ (Задается в отсчетах в ГЦ*10) Старший байт НВ – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0055	85	R/W	Минимально допустимая скорость привода УГМ (Задается в отсчетах в ГЦ*10) Старший байт НВ – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0056	86	R/W	Максимально допустимая ошибка наведения по азимуту при программном наведении (Задается в отсчетах датчиков ДУП) Старший байт НВ – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0057	87	R/W	Максимально допустимая ошибка наведения по углу места при программном наведении (Задается в отсчетах датчиков ДУП) Старший байт НВ – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2

Индв.№ подкл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						75

0x0058	88	R/W	Величина локального максимума при автонаведении (Задается в отсчетах АЦП) Старший байт HB – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0059	89	R/W	Зарезервировано	
0x005A	90	R/W	Зарезервировано	
0x005B	91	R/W	Зарезервировано	
0x005C	92	R/W	Зарезервировано	
0x005D	93	R/W	Реверс направления ДУП по АЗМ (0 – выключен, 1 - включен) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Значение реверса	2
0x005E	94	R/W	Реверс направления ДУП по УГМ (0 – выключен, 1 - включен) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Значение реверса	2
0x005F	95	R/W	Режим автосопровождения (0 – по сигналу, 1 - по таймеру, 2 – совмещенный) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Значение режима	2
0x0060	96	R/W	Величина таймера АС (в секундах) Старший байт HB – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0061	97	R/W	Коэффициент пропорционального регулятора по АЗМ (в усл. единицах) Старший байт HB – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0062	98	R/W	Коэффициент пропорционального регулятора по УГМ (в усл. единицах) Старший байт HB – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

0x0063	99	R/W	Интервал на отключение тормозов (в десятках миллисекунд) Старший байт HB – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0064	100	R/W	Инверсия угла по АЗМ (0-выкл, 1 – вкл. инверсии) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – значение инверсии	2
0x0065	101	R/W	Инверсия угла по УГМ (0-выкл, 1 – вкл. инверсии) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – значение инверсии	2
0x0066	102	R/W	Режим работы концевых выключателей: 0 – вкл. все (аппаратные и программные) 1 - только аппаратные 2 -только программные 3 - отключены все Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – значение режима	2
0x0067 ... 0x00FF	103- 255	...	Зарезервировано	

АЛЬМАНАХ БУА

			Точка 1 альманаха (0x0100 – 0x111)	
0x0100	256	R/W	Целеуказание по азимуту Тип float [градусы]	4
0x0101	257	R/W	Целеуказание по углу места Тип float [градусы]	4
0x0102	258	R/W	Частота приемника на позиции (Задается в МГц) Старший байт HB – байт 2 Младший байт LB – байт 1	2
0x0103	259	R/W	Полоса фильтра приемника на позиции (Задается в усл. единицах 0-31) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Полоса фильтра	2

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инд.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						77

0x0104	260	R/W	Усиление фильтра приемника на позиции (Задается в усл. единицах 0-16) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Усиление фильтра	2
0x0105	261	R/W	Значение входного аттенюатора приемника на позиции (0 – выключен, 1 - включен) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Значение входного аттенюатора PPM	2
0x0106	262	R/W	Название позиции Старший байт HB =Байт 9 названия Младший байт LB =Байт 8 названия	2
0x0107	263	R/W	Название позиции Старший байт HB =Байт 7 названия Младший байт LB =Байт 6 названия	2
0x0108	264	R/W	Название позиции Старший байт HB =Байт 5 названия Младший байт LB =Байт 4 названия	2
0x0109	265	R/W	Название позиции Старший байт HB =Байт 3 названия Младший байт LB =Байт 2 названия	2
0x010A	266	R/W	Название позиции Старший байт HB =Байт 1 названия Младший байт LB =Байт 0 названия	2
0x010B	267	R/W	Признак занятости позиции (0 – занята, !0 – не занята) Старший байт HB =0x00 Младший байт LB – Признак занятости	2
0x010C	268	R/W	Зарезервировано Старший байт HB =0xFF Младший байт LB =0xFF	2
0x010D	269	R/W	Зарезервировано Старший байт HB =0xFF Младший байт LB =0xFF	2
0x010E	270	R/W	Зарезервировано Старший байт HB =0xFF Младший байт LB =0xFF	2

Индв.№ по подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

0x010F	271	R/W	Зарезервировано Старший байт HB =0xFF Младший байт LB =0xFF	2
0x0110 0x011F	272- 287		Точка 2 альманаха (0x0110 – 0x011F)	
0x0120 0x012F	288- 303		Точка 3 альманаха (0x0120 – 0x012F)	
0x0130 0x013F	304- 319		Точка 4 альманаха (0x0130 – 0x013F)	
0x0140 0x014F	320- 335		Точка 5 альманаха (0x0140 – 0x014F)	
			
0x0250 0x025F	592- 607		Точка 20 альманаха	
0x0... ... 0xFFFFE		...	Не используется	
0xFFFF		W	Регистр перезагрузки БУА (запись в этот регистр вызывает перезагрузку БУА)	

Признак: R – только чтение, W – только запись, W/R – чтение и запись

5 Режим обмена УУ с устройствами внутренней шины БУА

Устройство управления (УУ) может обмениваться данными (чтение и запись) с устройствами на внутренней шине БУА (входящими в состав БУА), а именно: с частотными преобразователями по азимуту и углу места, с контроллером приемника наведения и контроллером датчиков углового положения.

В этом локальный контроллер БУА является шлюзом между УУ и устройством на внутренней шине.

Перед началом обмена УУ должно перевести локальный контроллер БУА в режим обмена данными с устройствами внутренней шины записью «0» в регистр 0x0021 (33д) (режим «шлюз»).

По окончании обмена УУ должно перевести локальный контроллер БУА в нормальный режим работы записью «1» в регистр 0x0021 (33д).

Инд.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						79

Примечание - состояние регистра 0x0021 не запоминается в энергонезависимой памяти БУА. После отключения питания БУА и последующего включения регистр 0x0021 режима «Шлюз» всегда находится в нормальном режиме («1»).

5.1. Адресация на внутренней шине БУА

Устройство из состава БУА		Адрес на внутренней шине БУА
Частотный преобразователь АЗМ	ЧПАЗМ	0x01
Частотный преобразователь УГМ	ЧПУГМ	0x02
Контроллер приемника наведения	КПРМ	0x03
Контроллер датчиков углового положения	КДУП	0x04

5.2. Обмен данными с устройствами на внутренней шине БУА

Запрос на чтение параметров

Запрос от УУ:

Адрес устройства на внутренней шине БУА (см. таблицу п.5.1.)	0xXX
Команда	0x03
Регистр ст.байт	0xRH
Регистр мл.байт	0xRL
Кол-во слов данных ст.байт	0xNH
Кол-во слов данных мл.байт	0xNL
CRC мл.байт	0xXX
CRC ст.байт	0xXX

Где:

0xRH, 0xRL - старший и младший байты запрашиваемого регистра
 0xNH, 0xNL – число СЛОВ считываемых данных (СЛОВО=2 байта)

Ответ от устройства на внутренней шине БУА:

Адрес устройства на внутренней шине БУА (см. Таблицу п.5.1.)	0x06
Команда	0x03
Число данных в байтах	0xXX
Содержание данных из регистра 0xRHRL	Старший байт слова
Содержание данных из регистра 0xRHRL	Младший байт слова
Содержание данных из регистра 0xRHRL+1	Старший байт слова

Индв.№ подл.	Подп. и дата
Взам. инв.№	Индв.№ дубл.
Подп. и дата	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						80

Содержание данных из регистра 0xRHRL+1	Младший байт слова
...	...
Содержание данных из регистра 0xRHRL+0xNH	Старший байт слова
Содержание данных из регистра 0xRHRL+0xNH	Младший байт слова
CRC мл.байт	0xXX
CRC ст.байт	0xXX

Номера регистров и их описание для частотных преобразователей по азимуту и углу места приведены в руководстве по эксплуатации [1].

Инь.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инь.№ дубл.	Подп. и дата

Изм	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
						81

Приложение Д

Инструкция по вводу установок по углу места и азимуту при работе БУА с абсолютными датчиками углового положения

Компенсация постоянных (систематических) смещений угла места (УГМ) и азимута (АЗМ) при работе БУА с абсолютными датчиками углового положения (ДУП) осуществляется путем ввода уставок величины смещения угла в градусах с противоположным знаком через системные параметры БУА: «Уставка по АЗМ» и «Уставка по УГМ». По умолчанию согласно заводским установкам эти параметры равны нулю.

Ввод уставок по УГМ и/или АЗМ с лицевой панели БУА осуществляется в предположении, что первоначальное наведение антенны на КА выполнено (согласно п. 2.2.3.5 руководства по эксплуатации (РЭ) на БУА или иным известным методом).

Если при наведении на спутник, положение которого известно точно, показания БУА в градусах отличаются от истинного направления (например, по причине их неточной ориентации при монтаже антенны) необходимо осуществить ввод уставок, для чего необходимо выполнить следующие действия:

1) Аналогично настройке системных параметров БУА на необходимую рабочую конфигурацию (п. 2.2.3.3 РЭ на БУА) из главного меню БУА войдите в меню «Параметры» -> «Ввод пароля» -> «Сброс привязки антенны» - нажать кнопку «Ок» - появится меню:

Сбросить угл.счетчики?
Да-ОК, Нет - ESC

Нажать на кнопку «Ок» - должно появиться окно:

Альманах будет утерян
Продолжить?Да-ОК,Нет-ESC

Нажать на кнопку «Ок» - должно появиться окно:

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ				Лист
					Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Счетчики сброшены
Нажмите кнопку ESC

2) Определить разницу в градусах между показаниями ДУП по АЗМ и УГМ и истинным направлением на КА (расчетным или точно известным из любых источников), определяющую величину уставок по АЗМ и УГМ соответственно.

3) Аналогично настройке системных параметров БУА на необходимую рабочую конфигурацию (п. 2.2.3.3 РЭ на БУА) из главного меню БУА войдите в меню «Параметры» -> «Ввод пароля» -> «Системные параметры»:

4) Войти в меню «Системные параметры» нажатием кнопки «Ок» и затем нажать несколько раз на стрелку «вниз» «↓» (см. также п. 23 таблицы 2.2 РЭ на БУА) до появления окна 1:

Уставка по АЗМ, градусы ↑
Уставка по УГМ, градусы ↓

5) Нажать на кнопку «Ок» - должно появиться окно:

Знач. уставки АЗМ, градусы

±000.000000

Ввести величину уставки в градусах и возвратитесь к предыдущему окну 1.

6) Нажмите на стрелку «вниз» «↓» и затем на кнопку «Ок» (см. также п. 24 таблицы 2.2 РЭ на БУА) - должно появиться окно:

Уставка по УГМ, градусы ↑
Реверс по углу АЗМ, градусы ↓

7) Нажать на кнопку «Ок» - должно появиться окно:

Знач. уставки УГМ, градусы

±000.000000

Ввести величину уставки в градусах и возвратитесь в главное окно БУА.

8) Из главного меню войдите в пункт «Просмотр текущего состояния», должно высветиться окно, аналогичное следующему:

Индв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата

						ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата			83

A3*200* S000000 УМ*200*Р
 +033.3577 +014.0608

Убедитесь, что показания ДУП соответствуют истинному направлению на КА. В противном случае повторите ввод уставок согласно пп. 1) – 7).

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ					Лист
										84
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата						

Перечень принятых сокращений

- АЗМ - Азимут
- АРМ - Автоматизированное рабочее место
- АЦП - Аналого-цифровой преобразователь
- БУА - Блок управления антенной
- ДУП - Датчик угла поворота
- ИБП - Источник бесперебойного питания
- КА - Космический аппарат
- КВ - Концевой выключатель
- КП - Коммутатор привода
- ЛК - Контроллер локальный
- НАС - Наземная антенная система
- ПК - Персональный компьютер
- ПН - Приёмник наведения
- ПП - Передняя панель
- ПЧ - Преобразователь частоты
- ФСН - Формирователя сигнала наведения
- РЧ - Радиочастота, радиочастотный
- РЭ - Руководство по эксплуатации
- СНА - Система наведения антенны
- ТД - Температурный датчик
- ТН - Электрообогреватель (теплонагреватель)
- УГМ - Угол места
- ЦАП - Цифро-аналоговый преобразователь
- ШДН - Ширина диаграммы направленности

Индв.№ подкл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Индв.№ дубл.	Подп. и дата					
					ТИШЖ.468383.002 РЭ				
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата					
					Лист				
					85				

Ссылочные нормативные документы

Обозначение документа, на который дана ссылка	Номер пункта, подпункта, в котором дана ссылка
1 ГОСТ 464-79 Заземление для стационарных установок проводной связи, радиорелейных станций, радиотрансляционных узлов проводного вещания и антенн коллективного приема телевидения. Нормы сопротивления	2.2.1, 2.2.2
2 СН 305-77 Инструкция по проектированию и устройству молниезащиты зданий и сооружений. Стройиздат, 1978	2.2.2
3 Правила техники безопасности при сооружении и эксплуатации радиопредприятий. Радио и связь, 1986	2.2.1
4 Межотраслевые правила по охране труда (правила безопасности) при эксплуатации электроустановок ПОТ РМ 016-2001. Руководящий документ отрасли РД 153-34.0-03.150-00. ПИО ОБП, 2001	2.2.1
5 ГОСТ 12.4.009-83 (1996) ССБТ. Пожарная техника для защиты объектов. Основные виды. Размещение и обслуживание	2.2.6

Интв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Интв.№ дубл.	Подп. и дата

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата	ТИШЖ.468383.002 РЭ	Лист 86
------	------	----------	---------	------	--------------------	------------

Список литературы

[1] Преобразователи частоты серии VFD-E (220 В 0,2-2,2кВт, 380 В 0,4-22 кВт).
Руководство по эксплуатации

[2] Программа «ViaView» Руководство оператора ТИШЖ.468383.002 РО

Инв.№ подл.	Подп. и дата	Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата					
					ТИШЖ.468383.002 РЭ				
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата					
					Лист				
					87				

Лист регистрации изменений

Изм.	Номера листов (страниц)				Всего листов (страниц) документа	№ докум.	Входящий № сопроводительного документа и дата	Подпись	Дата
	измененных	Замененных	новых	аннулированных					

Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата
Взам. инв.№	Инв.№ дубл.	Подп. и дата		
Изм.	Лист	№ докум.	Подпись	Дата

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата