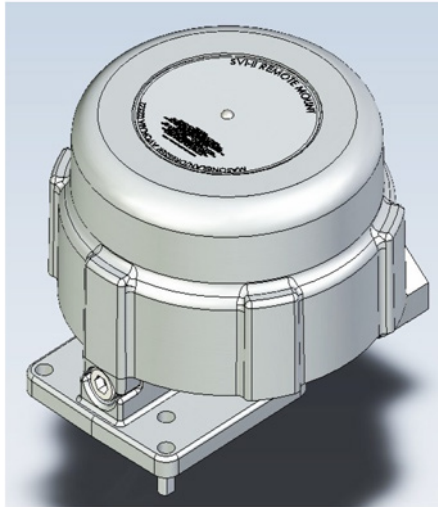


## 원격 위치 센서(RPS)

빠른 시작 가이드(개정판 D)

(SVI™ II AP, SVI3, SVI FF)



## 본 가이드에 관하여

이 빠른 시작 가이드는 **Masoneilan™** 원격 위치 센서 및 지원 소프트웨어에 적용됩니다.

본 매뉴얼의 정보는 사전 통지 없이 변경될 수 있습니다.

어떤 상황에서도 본 매뉴얼은 특정 고객 요구에 맞춰 원격 위치 센서 또는 소프트웨어의 상품성이나 구체적인 고객의 니즈에 대한 적합성을 보장하지 않습니다.

본 설명서 내의 정보에 오류 또는 의문사항이 있는 경우, 현지 공급업체에게 문의하거나 <https://valves.bakerhughes.com>을 방문해 주십시오.

## 법적 고지

본 지침은 고객/작업자에게 고객/작업자의 일반 작동 및 유지 관리 절차를 비롯하여 중요한 프로젝트별 참조 정보를 제공합니다. 작동 및 유지 보수 방법이 다양하기 때문에 Baker Hughes Company(그리고 자회사 및 계열사)에서 특정 절차를 지시하지는 않지만, 제공되는 장치 유형에 따라 생성된 기본 제한 사항 및 요구 사항을 제공합니다.

본 지침은 작업자가 이미 잠재적으로 위험한 환경에서의 기계적 및 전기적 장치의 안전 구동 요건을 개괄적으로 이해하고 있다는 것을 가정합니다. 따라서 본 지침은 현장에 적용 가능한 안전 규칙, 규정과 현장의 다른 장비의 작동에 대한 특정 요건에 맞춰 해석 및 적용되어야 합니다.

본 지침은 관련 장비의 모든 세부 사항 또는 변경 사항을 다루기 위함이 아니며 설치, 운전 또는 유지 보수와 관련하여 발생 가능한 모든 우발적 사고를 대비하기 위함도 아닙니다. 추가로 원하는 정보가 있거나 고객/작업자의 목적에 맞게 충분히 다루이지 않은 특정 문제가 발생하는 경우, 해당 문제는 Baker Hughes에 문의해야 합니다.

Baker Hughes와 고객 및 작업자의 권리, 의무 및 책임은 장비 공급과 관련된 계약서에 명시적으로 규정된 것으로 엄격히 제한됩니다. 본 지침의 발행이 Baker Hughes의 장비 또는 그 사용에 관한 모든 추가적인 설명이나 보증을 제공하거나 암시하지 않습니다.

본 지침은 설명된 장비의 설치, 테스트, 작동 및/또는 유지 보수를 지원하는 목적으로만 고객/작업자에게 제공됩니다. 본 문서는 Baker Hughes의 서면 승인 없이 전체 또는 부분적으로 제3자에게 복제할 수 없습니다.

## 저작권

원격 위치 센서의 완성 디자인 및 제조는 Baker Hughes의 지적 재산입니다. 이곳에 포함된 모든 정보는 발행 당시에 정확한 것으로 여겨지며, 통지 없이 변경될 수 있습니다.

Copyright 2022 Baker Hughes company. All rights reserved.

PN 011525100-888-0000 개정판 D

## 문서 변경 내용

버전/일자	변경 내용
A/6-2014	최초 공개
B/6-2014	왕복 및 회전 설치에 관한 절차 텍스트 편집.
C/08-2018	작동 온도 사양 변경. SVI FF 설정 섹션 추가. 옴계를 사용해 설정을 확인하는 절차 추가. 새로운 보드를 반영하기 위한 그래픽 및 절차 변경. 허용 가능한 케이블 길이 사양 변경. 추가된 섹션: SVI II AP 및 SVI II APN 설정. 추가된 섹션: SVI FF 설정.
D/02-2022	Baker Hughes 형식으로 리브랜딩 SVI II APN에 대한 참고자료 제거 SVI3에 대한 참고자료 추가 SMARTS 어시스턴트 설정 도구에 대한 참고자료 삭제

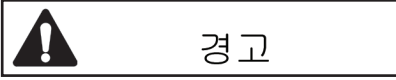
# 목차

<b>안전 정보</b> .....	<b>5</b>
안전 기호 .....	5
원격 마운트 제품 안전 .....	6
<b>소개</b> .....	<b>7</b>
<b>왕복 밸브와의 연결</b> .....	<b>9</b>
이동 범위에 관한 참고 .....	9
<b>회전 밸브와의 연결</b> .....	<b>17</b>
이동 범위에 관한 참고 .....	17
<b>SVI II AP 및 SVI3 설정</b> .....	<b>23</b>
원격 위치 감지 SVI II 설정 .....	23
SVI II AP / SVI DTM을 사용하는 SVI 설정 .....	24
<b>SVI FF 설정</b> .....	<b>25</b>
원격 위치 감지 SVI FF 설정: SVI FF DTM .....	25
원격 위치 센서 설정 .....	26
원격 위치 센서 설정: 핸드헬드 .....	27

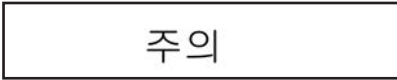
# 안전 정보

이 섹션에서는 안전 정보를 제공하고 문서 기호를 정의합니다.

## 안전 기호



피하지 않는 경우 심각한 부상이나 사망을 야기할 수 있는 잠재적으로 위험한 상황을 표시합니다.



피하지 않는 경우 기기나 재산의 손상, 또는 데이터 손실을 야기할 수 있는 잠재적으로 위험한 상황을 표시합니다.

**참고: 중요한 사실과 조건을 나타냅니다.**

# 원격 마운트 제품 안전

## 일반 설치, 유지 보수 및 교체

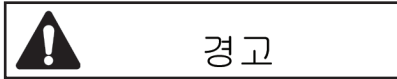
- 제품은 모든 지역, 국가 규정 및 표준에 맞춰 안전 현장 기준을 이행하는 자격을 갖춘 직원에 의해 설치되어야 합니다. 개인보호장비(PPE)는 안전 현장 작업 기준에 따라 사용해야 합니다.
- 높은 곳에서 일할 경우 안전 현장 기준마다 추락 보호구를 적절히 사용해야 합니다. 설치 중에 공구나 장비가 떨어지는 것을 방지하기 위해 적절한 안전 장비와 기준을 사용하십시오.

## 방폭 또는 본질적 안전 설치

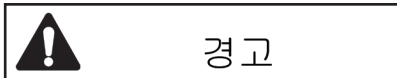
방폭 또는 방염 장비로 인증되었거나, 본질 안전 설치에 사용되는 제품은 다음을 충족해야 합니다.

- 국가, 지역 규정을 준수하고, 잠재적으로 폭발성 대기 관련한 표준에 포함된 권장 내용을 따라 설치, 서비스, 사용 및 유지 보수되어야 합니다.
- 본 문서에서 설명된 인증 조건을 준수하는 상황에서만 사용되어야 하고, 고안된 사용 구역의 호환성 및 허용된 최대 주변 온도를 확인한 후에 사용되어야 합니다.
- 폭발성 대기가 있는 구역에서 사용되는 계기에 대한 적절한 훈련을 받고, 자격과 역량을 갖춘 전문가에 의해 설치, 서비스 및 유지 보수가 되어야 합니다.

**참고:** 공기가 아닌 액체/압축 가스로 이 제품을 사용하거나 비산업용 응용 분야를 위해 사용하려는 경우, 사전에 공장에 문의하십시오. 본 제품은 생명 유지 장치에서 사용되도록 고안되지 않았습니다.



특정 작동 조건에서 손상된 기기를 사용하면 시스템의 성능을 저하시켜 직원 부상 또는 사망을 초래할 수 있습니다. 산소 이외의 가스가 존재할 가능성이 있는 경우, 환기가 잘 되지 않는 밀폐된 공간에 설치하면 작업자가 질식할 위험이 있습니다.



**폭발성 가스 대기나 인화성 먼지가 있을 가능성이 있는 구역에 Masoneilan SVI-II 원격 장치를 설치하기 위한 특별 지침은 ES-787(Masoneilan SVI-II), ES-817(SVI3), ES-776(SVI FF)을 참조하십시오.**

사용되는 사양, 구조 및 구성품에 변경이 있더라도 해당 변경이 제품의 기능과 성능에 영향을 주지 않는다면 본 매뉴얼에 반영되지 않을 수 있습니다.

# 소개

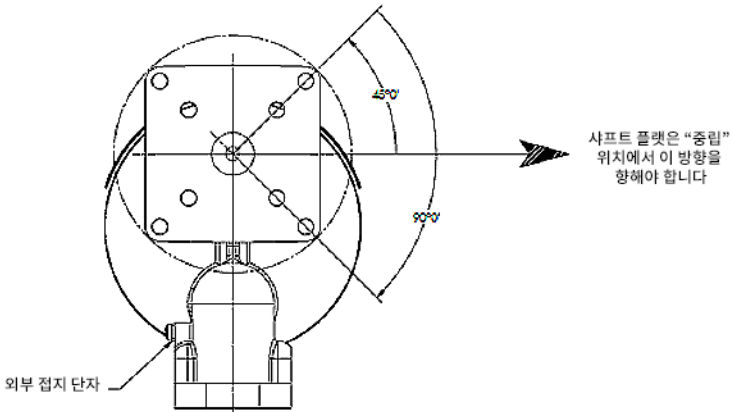
원격 위치 센서는 원격으로 장착되는 위치 감지 장치로, 디지털 밸브 포지셔너 또는 다른 적합한 현장 기기에 전기적으로 연결할 수 있습니다. 일반적으로 극심한 진동, 열, 방사선으로 인해 포지셔너를 밸브 작동기에 직접 장착하는 것이 실용적이지 않은 애플리케이션에서 위치 피드백으로 사용됩니다.

정밀 회전 변환기는 RPS 인클로저에 있으며, 밸브 또는 댐퍼에 장착해 적합한 수신기에 연결될 때 스템 위치를 나타낼 수 있습니다. 수신 장치에 상호 연결하기 위해 스프링 압력 단자 블록에 3개의 와이어 연결이 제공됩니다.

원격 위치 센서는 산업 환경에서 실내외에 설치하는 데 적합합니다. 다양한 밸브에 장착할 수 있는 장착 키트가 이용 가능합니다.

키트는 Masoneilan 포지셔너가 아닌 것과도 사용할 수 있습니다. Masoneilan 포지셔너의 경우, SVI3, SVI II AP, SVI FF 포지셔너에 사용할 수 있습니다. 표시된 이미지는 SVI II AP 보드이지만, SVI3 및 SVI FF 는 보드 외관이 약간 다릅니다.

**참고: Masoneilan 포지셔너가 아닌 경우: RPS 출력 샤프트의 플랫이 오른쪽을 향하고(도관 개구부가 아래를 향하는 뒷면에서), 전위차계가 중간 사용 가능 이동 범위에 있습니다.**

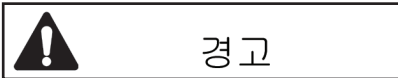


**표 1: 원격 위치 센서 사양**

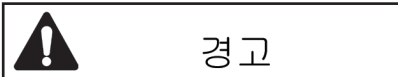
작동 온도 범위	위험성이 있는 환경: -50°C ~ 85°C (-58°F - 185°F) 비위험으로 분류된 장소: -50°C ~ 125°C (-58°F - 257°F)
SVI 포지셔너에 대한 최대 거리	최대 25m(82피트) 권장됨, 30m를 초과하는 거리에서의 설치는 공장에 문의하십시오
권장되는 배선	차폐 케이블 최대 14AWG
선형 이동	6.35mm(0.25인치) ~ 63.5mm (2.5인치) 표준 Masoneilan 장착 키트 포함
회전 이동	100° 최대
전위차계	회전, 기계적 정지 없음, 저항 1kOhm

**표 2: 구조 재질 사양**

무게	1.6kg(3.5lbs)
하우징 및 커버	ASTM B85 aw SG100A
출력 샤프트	오스테나이트계 스테인리스강
패스너	오스테나이트계 스테인리스강
O-링	실리콘



전원이 분리되지 않으면 위험 구역에서 기기 커버를 제거하거나, 전기 회로에 연결하지 마십시오.



- 설치 작업에 있어서 현재 국가 및 지역 규정을 준수하십시오.
- 국가 및 지역 폭발성 대기 규정을 준수하십시오.

기기에 작업을 수행하기 전에 기기의 전원을 끄거나 폭발성 대기에 대한 지역 여건이 커버를 안전하게 열 수 있는 조건인지 확인하십시오.

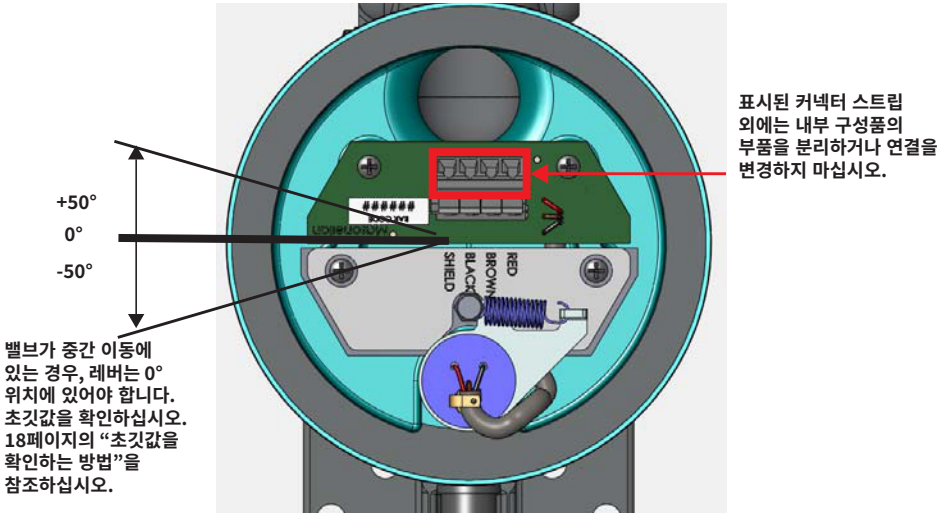


# 왕복 밸브와의 연결

## 이동 범위에 관한 참고

아래 그림은 RPS 레버를 상호 간의 또는 왕복 상황에서 설치할 때 고려해야 하는 몇 가지 항목을 보여줍니다.

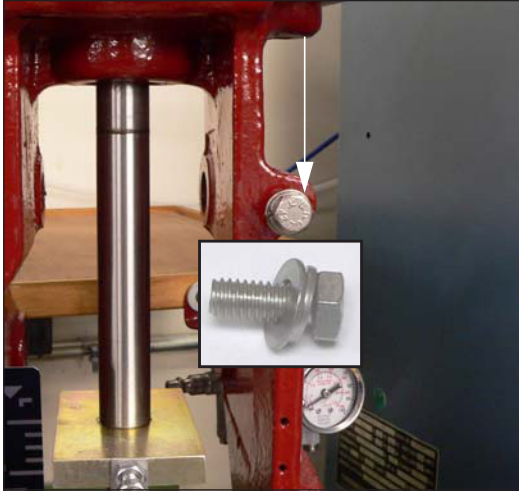
- 레버를 제한해야만 하는 적절한 포지셔너 작동을 유지관리하기 위한 각도 범위가 있습니다.
- 적절하게 연결하고 활성화하고 나면, ValVue™ 체크 탭 미가공 포지션 데이터를 사용해 적절한 최소 및 최대 위치를 달성했는지 확인할 수 있습니다.
- 다음을 통해 올바른 저항 판독을 확인하십시오.
  1. RPS에서 SVI II AP로의 케이블을 완전히 분리하십시오.
  2. 옴계 클립을 빨간색 및 갈색 RPS 단자에 부착하십시오. 올바른 옴 판독 범위: 초깃값 1150 ± 50Ω 및 최댓값 1750 ± 100Ω 사이.



**참고:** 도면의 방향을 확인하고 방향이 다를 경우 필요에 따라 조정합니다.

필요한 도구:

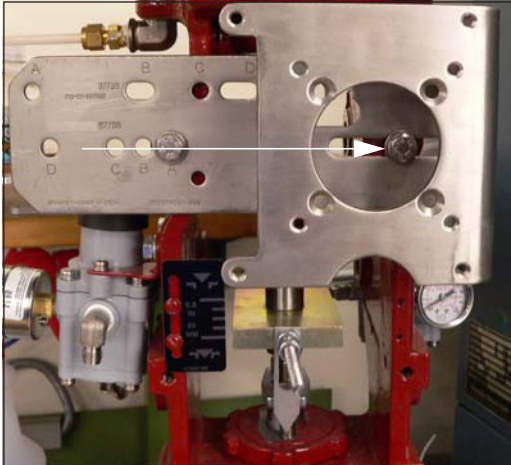
- 조절 렌치
- 3mm, 6mm 육각렌치
- 블레이드 스크루드라이버



오른쪽 너트와 와셔를 먼저 느슨하게 설치하십시오. 조절 렌치를 사용해 다음 중 한 세트를 설치하십시오.

- 육각캡 나사 5/16-18 UNC L=0.75
- 8mm 분할 잠금 와셔
- 5/16 인치 플랫 와셔

그림1 장착 브라켓 장착 구멍

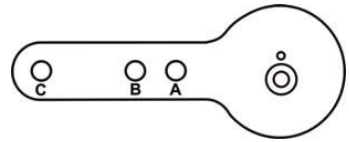
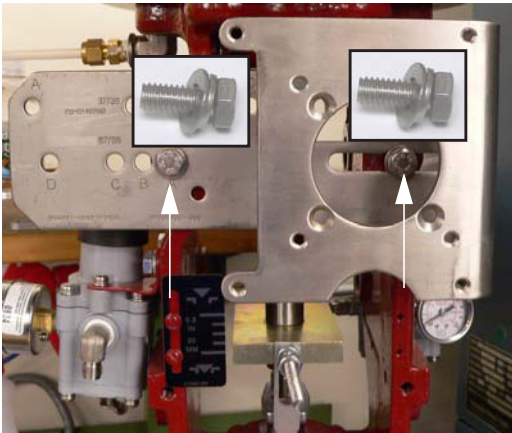


필요한 장착 구멍에 맞게 브라켓을 밀어 넣으십시오. 표3 참조.

그림2 장착 브라켓을 밀어 넣으십시오

**표3: 왕복 밸브 장착 구멍 및 턴버클 길이**

작동기 크기 Masoneilan	스트로크	플레이트 구멍	레버 구멍	턴버클 길이
6, 10	0.5~0.8인치(12.7~20.32mm)	A	A	1.25인치(31.75mm)
10	0.5~0.8인치(12.7~20.32mm)	A	A	1.25인치(31.75mm)
10	>0.8~1.5인치(20.32~41.5mm)	B	B	1.25인치(31.75mm)
16	0.5~0.8인치(12.7~20.32mm)	B	A	2.90인치(73.66mm)
16	>0.8~1.5인치(20.32~41.5mm)	C	B	2.90인치(73.66mm)
16	>1.5~2.5인치(41.5~63.5mm)	D	C	2.90인치(73.66mm)
23	0.5~0.8인치(12.7~20.32mm)	B	A	5.25인치(133.35mm)
23	>0.8~1.5인치(20.32~41.5 mm)	C	B	5.25인치(133.35mm)
23	>1.5~2.5인치(41.5~63.5mm)	D	C	5.25인치(133.35mm)



조절 렌치를 사용해 다음의 두 세트를 장착하십시오.

- 육각캡 나사 5/16-18 UNC L=0.75
- 8mm 분할 잠금 와셔
- 5/16 인치 플랫 와셔

**그림3 밸브에 장착 브라켓 부착하기**

올바른 턴버클 크기를 선택하십시오(표3). 각 측면(RH 및 LH)을 턴버클 말단에 나사로 조립하고 각 너트에 느슨하게 조이십시오(나중에 조절할 것입니다).



그림4 턴버클 조립하기



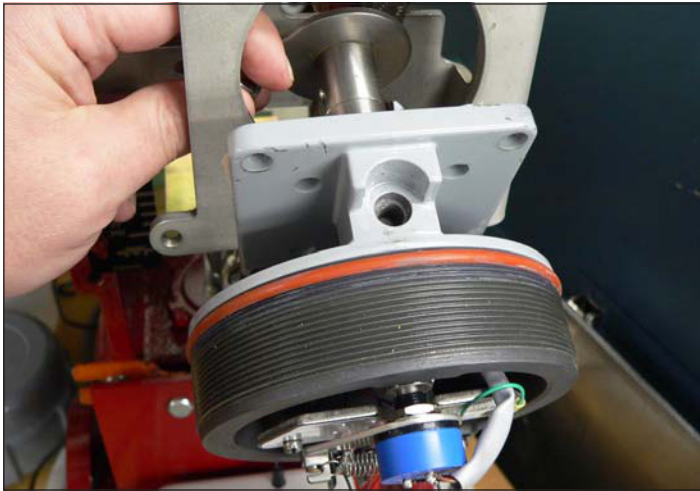
턴버클의 LH 로드 말단 베어링을 테이크오프 로드 위에 두고 육각 잠 너트를 밀어 넣습니다. 1/4 인치 육각 잠 너트를 테이크오프 로드에서 느슨하게 조이십시오.

그림5 LH 로드 말단 연결



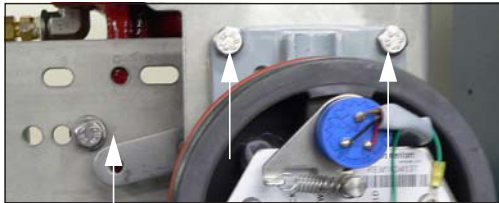
레버 암을 RPS에 밀어 넣고, 2.5mm 육각 렌치로 M5 고정 나사를 사용해 레버 암을 조이십시오. 고정 나사가 RPS 샤프트의 플랫과 정렬되어 있는지 확인하십시오.

그림6 RPS 조립부에 레버 암 부착하기



레버가 턴버를 조립부에 부착하려면 왼쪽을 향하도록 해야 합니다.

그림7 도관을 지면으로 향하게 레버 조립부를 위치해 맞게 회전



조절 렌치와 4개의 육각 헤드 캡 나사(1/4인치-20UNC -2A, 12.7L)를 사용해 RPS 유닛을 고정판에 장착하십시오. 두 개는 표시되지 않았습니다.

레버를 표시 구멍에 정렬하십시오. 표시된 예시는 Air-to-Open입니다.

그림8 고정판에 RPS 부착하기

RH 로드 말단 베어링을 올바른 구멍의 레버 암 앞쪽에 두고 육각 헤드 캡 나사(0.250인치-20 UNC, 0.75인치 L)를 사용해 느슨하게 체결하십시오. 테이크오프 로드의 길이를 따라 턴버클 위치를 조정하고 모든 턴버클 너트를 조이십시오.

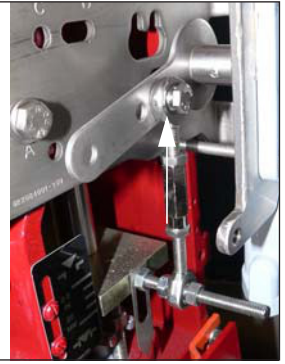
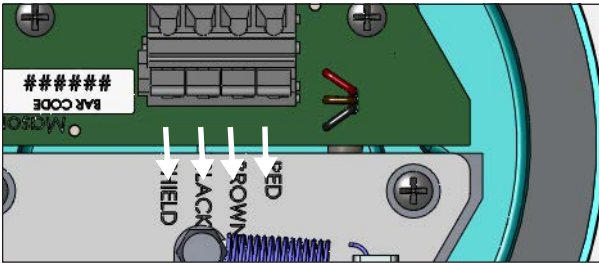


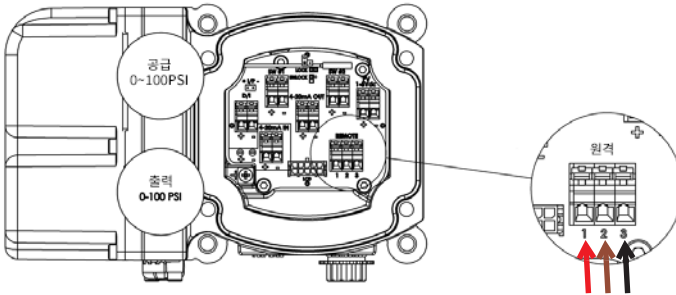
그림9 RH 로드 말단 연결



Masoneilan 케이블과 SVI 유닛을 연결할 때, 각 색상으로 구별된 배선을 판의 인쇄된 동일한 색상에 연결하십시오.

다른 시스템에 연결하는 경우, 검은색은 Low, 갈색은 Wiper, 붉은색은 High, Shield는 Ground입니다.

그림10 배선 연결

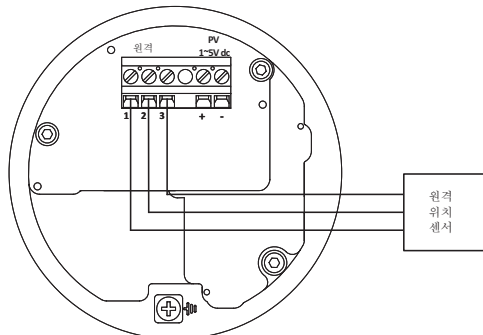


블레이드 스크루드라이버를 사용해 REMOTE 단자에 연결하십시오.

- 검은색은 3에
- 갈색은 2에
- 붉은색은 1에

그림11 SVI II AP 연결

SVI3



SVI3용 원격 위치 센서 입력 연결

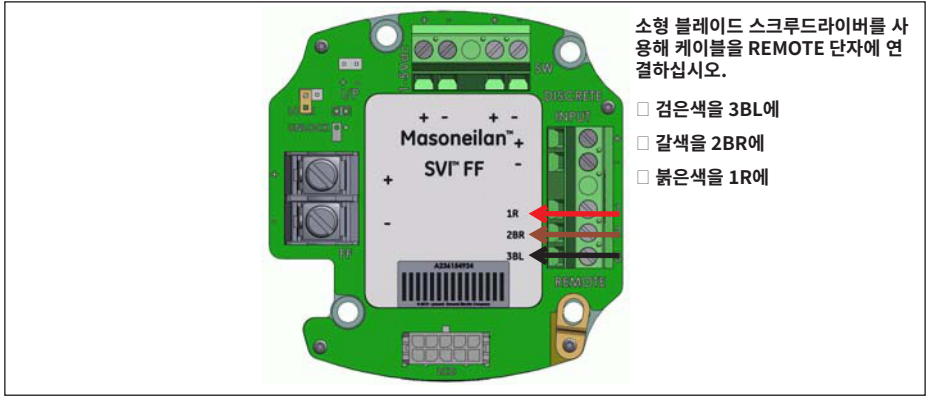


그림12 SVI FF 연결

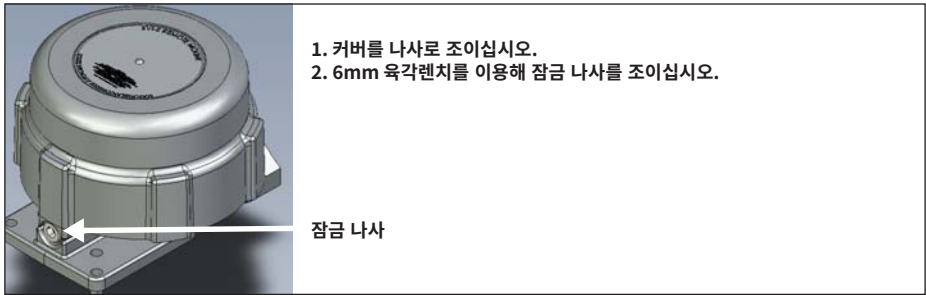


그림13 RPS 유닛에 커버 조립하기

필요한 소프트웨어 및 설정 지시사항은 23페이지의 “원격 위치 감지용 SVI II 설정” 또는 25 페이지의 “SVI FF 설정”을 참조하십시오.

*이 페이지는 의도적으로 비워 두었습니다.*

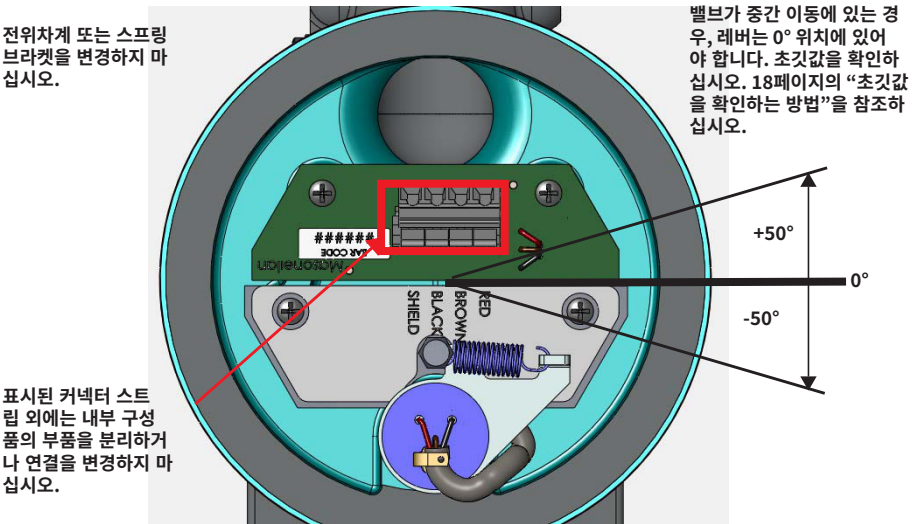


# 회전 밸브와의 연결

## 이동 범위에 관한 참고

아래 그림은 RPS 레버를 1/4 가량 회전하는 상황에서 설치할 때 고려해야 하는 몇 가지 항목을 보여줍니다.

- 레버를 제한해야만 하는 적절한 센서 작동을 유지관리하기 위한 각도 범위가 있습니다.
- 적절하게 연결하고 활성화하고 나면, ValVue 체크 탭 미가공 포지션 데이터를 사용해 적절한 최소 및 최대 위치를 달성했는지 확인할 수 있습니다.
- 다음을 통해 올바른 저항 판독을 확인하십시오.
  1. RPS에서 SVI II AP로의 케이블을 완전히 분리하십시오.
  2. 옴계 클립을 빨간색 및 갈색 RPS 단자에 부착하십시오. 올바른 옴 판독 범위: 최소값1150 ± 50Ω 및 최대값 1750 ± 100Ω 사이.



**참고: 도면의 방향을 확인하고 방향이 다를 경우 필요에 따라 조정합니다.**

## 초깃값을 확인하는 방법

초깃값은 SVI II AP 확인 탭 또는 SVI FF DTM 보정 정지 탐색 탭을 이용해 확인할 수 있습니다.

핸드헬드를 사용할 때, 다음을 탐색하십시오.

- SVI II AP: Online > Status/Diagnostics > Sensor Measurements > Raw Sensor Data > Raw Sensor Count
- SVI FF: Custom > Status/Diagnostics > Sensor Measurements > 초기 센서값: RAW\_POSITION

필요한 도구:

- 조절 렌치
- 블레이드 스크루드라이버
- 3mm, 6mm, 3/16인치 육각렌치
- 7/16인치 너트 드라이버

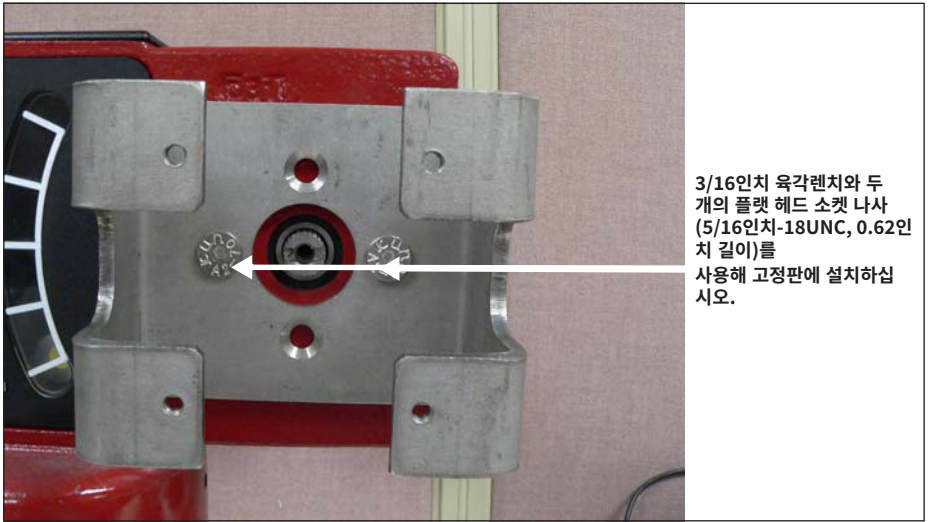
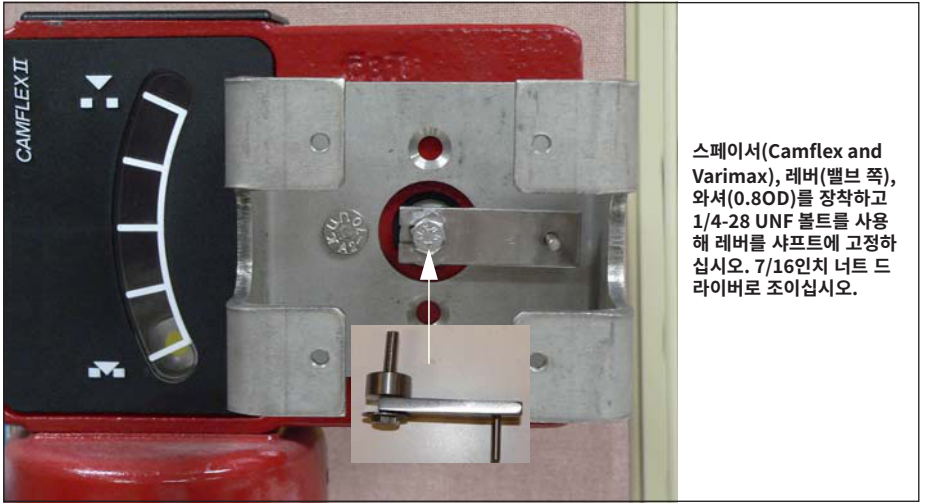
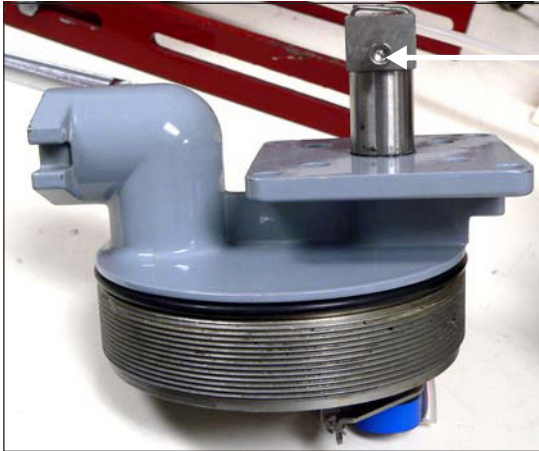


그림14 밸브에 장착 브라켓 부착하기



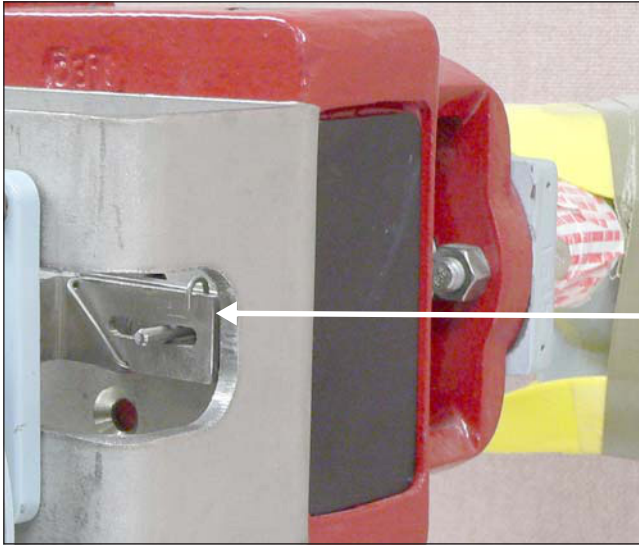
스페이서(Camflex and Varimax), 레버(밸브 쪽), 와셔(0.80D)를 장착하고 1/4-28 UNF 볼트를 사용해 레버를 샤프트에 고정하십시오. 7/16인치 너트 드라이버로 조이십시오.

그림15 밸브에 밸브 쪽 레버 부착하기



레버를 RPS 샤프트에 밀어 넣고 3mm 육각렌치로 스템 위에 고정 나사를 올린 뒤 조이십시오. 고정 나사는 스템의 평평한 곳에 자리해야 합니다.

그림16 RPS 측면 레버



RPS 유닛을 도관이 아래로 향하게 하여 밸브 측면 레버 앞쪽에 두십시오. 백래시 방지 스프링을 당기고 밸브 측면 레버의 핀을 RPS 측면 레버의 슬롯에 밀어 넣으십시오.

그림17 RPS 조립부를 RPS 측면 레버에 삽입하기



7/16인치 조절 렌치와 4개의 육각 헤드 캡 나사(1/4인치-20UNC-2A, 12.7L)를 사용해 RPS 유닛을 고정판에 장착하십시오.

그림18 고정판에 RPS 부착하기

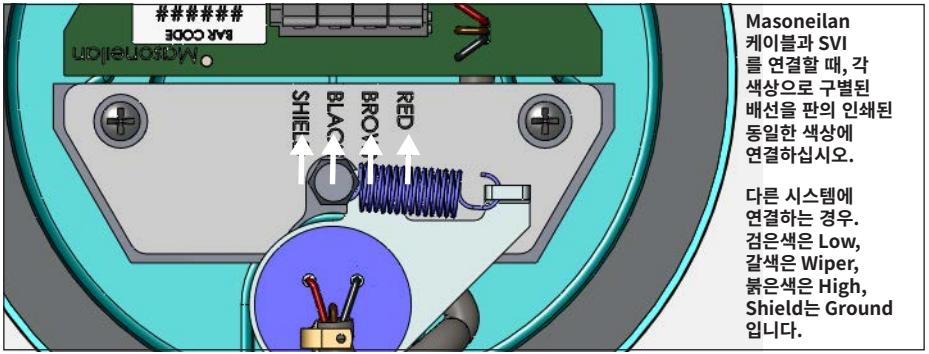


그림19 배선 연결

**주의**

SVI 유닛에 대한 RPS의 배선은 30m(98피트)를 넘지 마십시오. 30m를 넘는 경우 Masoneilan에 연락해 도움을 받으십시오.

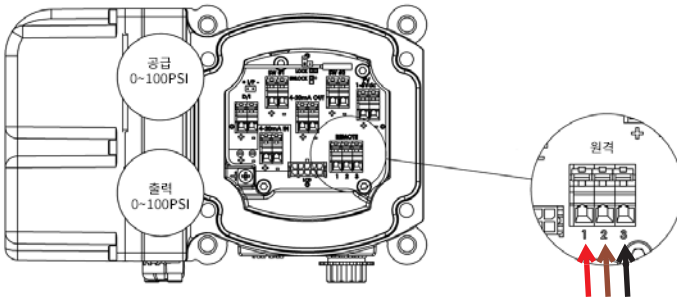
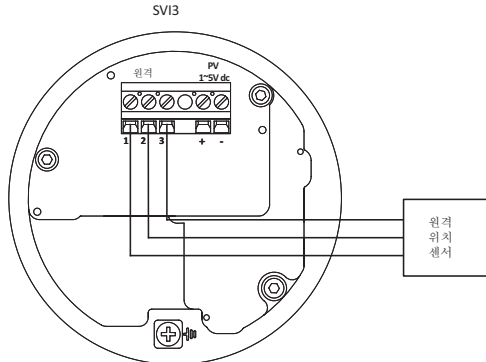


그림20 SVI II AP 연결



SVI3용 원격 위치 센서 입력 연결

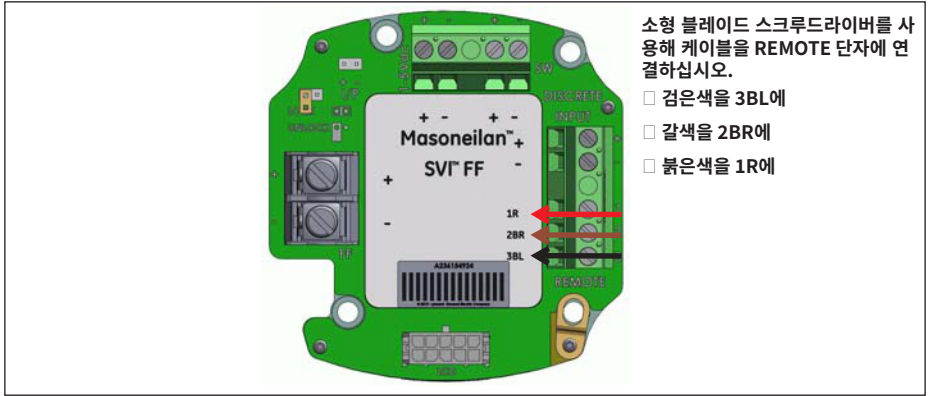
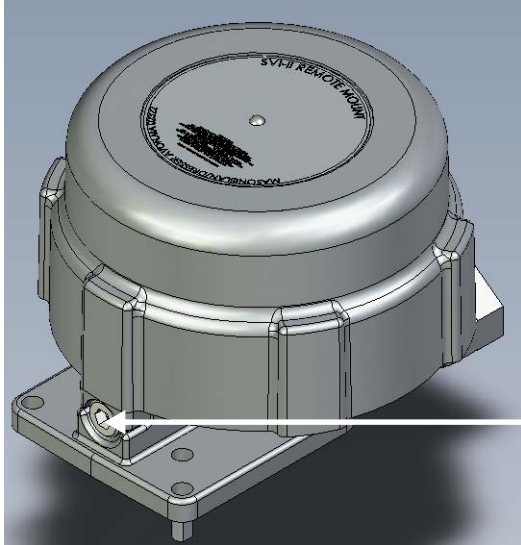


그림21 SVI FF 연결



1. 커버를 나사로 조이십시오.
2. 6mm 육각렌치를 이용해 잠금 나사를 조이십시오.

잠금 나사

그림22 RPS 유닛에 커버 조립하기

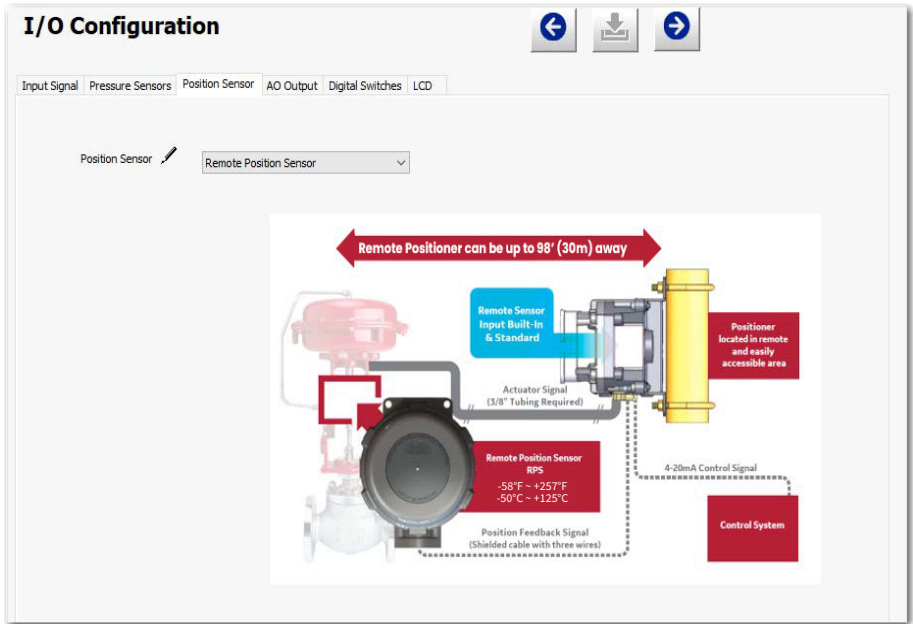
# SVI II AP 및 SVI3 설정

## 원격 위치 감지 SVI II 설정

원격 위치 센서를 설치한 뒤 SVI 포지셔너에 케이블을 연결하면, 밸브 위치가 원격 위치 센서로 감지되도록 SVI 포지셔너를 설정해야 합니다.

이 탭을 사용해 위치 센서를 내장형 또는 원격 위치로 설정하십시오.

원격 위치 센서 또는 아날로그 PV 원격 센서는 원격으로 장착되는 위치 감지 장치로, 디지털 밸브 포지셔너 또는 다른 적합한 현장 기기에 전기적으로 연결할 수 있습니다. 일반적으로 극심한 진동, 열, 방사선으로 인해 포지셔너를 밸브 작동기에 직접 장착하는 것이 실용적이지 않은 애플리케이션에서 위치 피드백으로 사용됩니다.



고급 설정: I/O 설정: 위치 센서

참고: 원격 위치 센서는 옵션 모듈이 물리적으로 존재하고 라이선스가 있는 경우에만 허용됩니다.

원격 위치 센서를 설정한 뒤 정지 탐색 및 자동 조정 절차를 진행해야 합니다. 자세한 지침은 SVI II AP 또는 SVI3 DTM 도우말 매뉴얼을 참조하십시오.

## 버튼 및 필드

위치 센서


위치 센서 유형을 선택하기 위한 풀다운 목록: 내부 위치 센서, 원격 위치 또는 PV 아날로그 위치 센서.

### 위치 센서 설정

1. SVI3가 설정 모드인지 확인하십시오.
2. 위치 센서 풀다운을 이용해 다음을 선택하십시오. 내부 위치 센서, 원격 위치 또는 PV 아날로그 위치 센서.  
경고 대화창이 나타납니다.



경고 대화창

3. 장치에 다운로드하려면  을 클릭하십시오.



# SVI FF 설정

## 원격 위치 감지를 위한 SVI FF 설정: SVI FF DTM

1, 3, 4 단계를 위해 Masoneilan SVI FF 고급 성능 디지털 포지셔너 벤치 빠른 시작 사용 설명서(P/N 720036097-888-0000, Ref. 31457)를 참조하십시오. 다음 주소에서 다운로드할 수 있습니다.

<https://valves.bakerhughes.com/resource-center>

포함된 단계:

1. ValVue3을 열고, SVI FF DTM 및 연결을 여십시오.
2. “26페이지의 원격 위치 센서 설정”.
3. 정지 탐색을 실행하고 선택적으로 개방 정지 조정을 진행하십시오. SVI FF DTM과 함께 설치된 SVI FF 도움말 또는 도움말 인쇄 매뉴얼을 참조하십시오.
4. 자동 조정을 진행하십시오. SVI FF DTM과 함께 설치된 SVI FF 도움말 또는 도움말 인쇄 매뉴얼을 참조하십시오.

# 원격 위치 센서 설정

그림24는 일부 핵심 영역이 강조된 SVI FF DTM을 보여줍니다. 더 자세한 내용은 온라인 도움말을 참조하십시오.

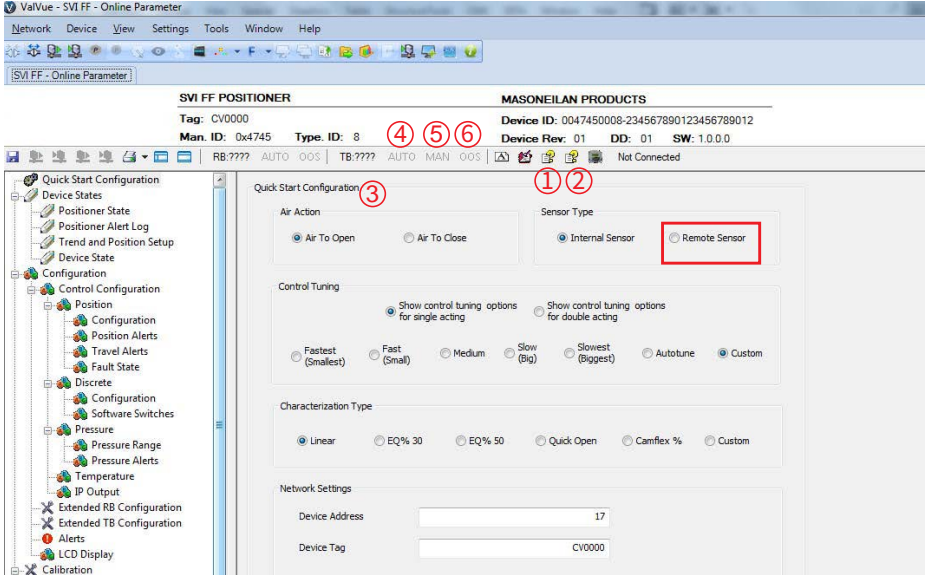



그림24 SVI FF DTM

1. 빠른 시작 설정을 선택하면 빠른 시작 설정 ③ 탭이 나타납니다. 원격 센서를 클릭하십시오. 그림24의 붉은색 상자입니다.
2. 톨바의 OOS를 클릭해 작동 멈춤 모드(그림24의 ⑥)로 전환하십시오.



경고

포지셔너 출력의 전원이 해제됩니다.

3. 선택한 탭 다운로드 아이콘(  )을 클릭하십시오.
4. 톨바의 Man을 클릭해 매뉴얼 모드(그림24의 ⑤)로 전환하십시오.
5. 선택적으로, 모든 포지셔너 상태 오류를 확인하고 지우십시오.
6. 정지 탐색을 실행하십시오.
7. 자동 조정을 실행하십시오.

# 원격 위치 센서 설정: 핸드헬드

이 섹션에서는 Emerson 475 핸드헬드 및 블록을 사용해 RPS를 설정하는 일반적인 절차를 제공합니다. Masoneilan SVI FF 디지털 밸브 포지셔너용 Emerson 475 핸드헬드 가이드 또는 Masoneilan SVI FF 디지털 포지셔너 고급 성능 설치 및 작동 매뉴얼( <https://valves.bakerhughes.com/resource-center> 에서 다운로드)을 참조하십시오.

## DCS를 통한 블록

1. OOS에 대한 변환기 블록을 설정하십시오.
2. **Accessory(액세서리) > Remote Sensor(원격 센서)**를 1로 설정하십시오.



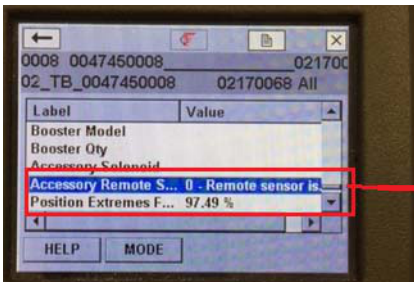
포지셔너 출력의 전원이 해제됩니다.

3. 변경 사항을 다운로드하십시오.
4. 변환기 블록을 **Manual(수동)**로 설정하십시오.
5. 정지 탐색을 실행하십시오.
6. 자동 조정을 실행하십시오.
7. 변환기 블록을 **AUTO(자동)**로 설정하십시오.
8. 선택적으로, 모든 포지셔너 상태 오류를 확인하고 지우십시오.

## Emerson 475 참고

Emerson은 Masoneilan SVI FF DD에 All(전체)이라는 메뉴 항목을 추가했습니다. 이 명령을 사용해 원격 위치 센서를 활성화하는 메뉴 항목에 접근할 수 있습니다.

1. **Menu(메뉴) > Online(온라인) > 필요한 Device Tag(장치 태그)**를 선택 > **TB > All(전체)**을 선택하세요.



All(전체) 메뉴의 스크롤 목록 중 거의 맨 밑에 가까이 있습니다.

그림25 All(전체) 메뉴

2. 목록에서 커서를 아래로 내리고 그림25 및 그림26의 명령을 탭하십시오.



그림 26 원격 센서 선택

3. 아래 화살표를 사용해 항목 **3 Enable Remote Sensor(원격 센서 활성화)**를 선택하십시오. **OK**를 탭하면 **All(전체)** 메뉴가 다시 나타납니다(그림27).

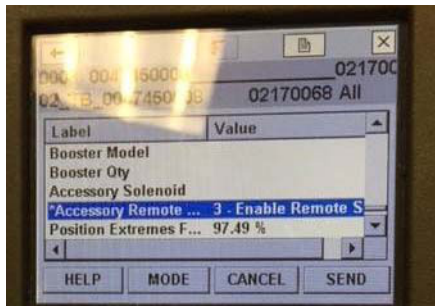


그림 27 All(전체) 메뉴: Send(보내기)

4. NI Dialog Utility를 사용해 **Accessory Remote\_Sensor** 설정을 확인하고 SVIFF가 설정되었음을 확인하십시오(그림28).

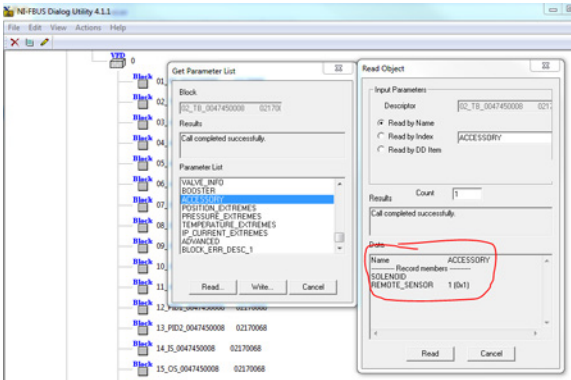


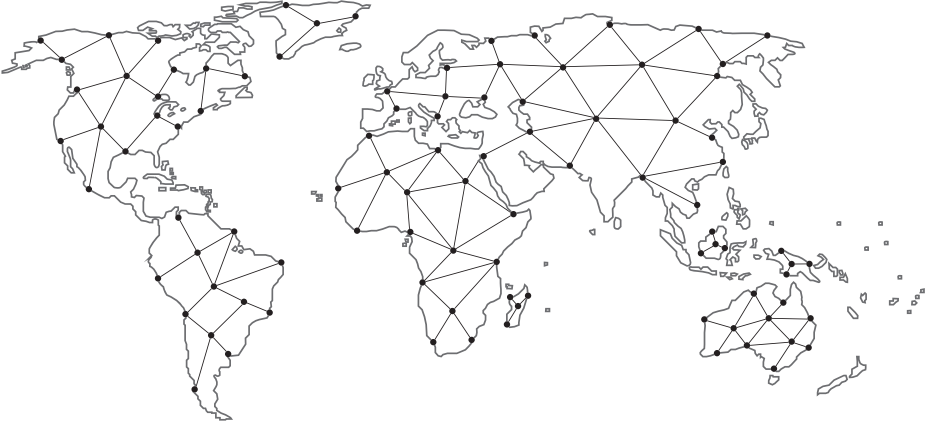
그림28 NI 대화창

*이 페이지는 의도적으로 비워 두었습니다.*

*이 페이지는 의도적으로 비워 두었습니다.*

귀하 지역의 가장 가까운 로컬 채널 파트너를 찾으십시오.

[valves.bakerhughes.com/contact-us](https://valves.bakerhughes.com/contact-us)



## 기술 현장 지원 & 보증:

전화: +1-866-827-5378

[valvesupport@bakerhughes.com](mailto:valvesupport@bakerhughes.com)

[valves.bakerhughes.com](https://valves.bakerhughes.com)

Copyright 2022 Baker Hughes Company. All rights reserved. Baker Hughes는 일반적인 정보 목적을 위해 "있는 그대로" 이 정보를 제공합니다. Baker Hughes는 특정 목적 또는 용도에 대한 상품성 및 적합성을 비롯하여 해당 정보의 정확성 또는 완전성에 대해 어떠한 진술도 하지 않으며, 법률이 허용하는 한도 내에서 묵시적으로 또는 구두로 어떠한 종류의 특정 보증도 하지 않습니다. 이에 따라, Baker Hughes는 청구가 계약, 불법 행위 또는 기타 방식으로 주장되는지 여부와 관계없이 정보 사용으로 인해 발생하는 직접적, 간접적, 결과적, 특수적 손해, 이윤 손실 청구, 제3자 청구에 대해 어떠한 책임도 지지 않습니다. Baker Hughes Valve, SVI는 고유 권한에 따라 사전 통지나 책임없이 언제든지 이 문서에 표시된 규격과 기능을 변경하거나, 이에 명시된 제품을 중단할 수 있습니다. 최신 정보는 Baker Hughes 담당자에게 문의하시기 바랍니다. Baker Hughes 로고, Maseonilan, Valvue 및 SVI는 Baker Hughes Company의 상표입니다. 본 문서에서 사용된 타사명과 제품명은 등록 상표 혹은 각 소유주의 상표입니다.

**Baker Hughes** 

[bakerhughes.com](https://bakerhughes.com)