Аналоговые сигналы

NST= IN[0]; //Обороты СТ

P\_IN= IN[1]; //Давление газа на входе нагнетателя

P\_OUT= IN[2]; //Давление газа на выходе нагнетателя

T\_IN= IN[3]; //Температура газа на входе нагнетателя

DP= IN[4]; //Перепад газа на конфузоре нагнетателя

PL\_G= IN[5]; //Плотность газа

B= IN[6]; //Барометричес кое давление

SP\_M= IN[7];

TSCAN= IN[8];

Дискретные сигналы

ON= INb[0]; //Включить

MOR= INb[1];

MAN\_ON= INb[2];

iAO= INb[3];

SR= INb[4];

PRODUV\_ON= INb[5];

APK\_O= INb[6];

APK\_C= INb[7];

MD\_MAG= INb[8];

MD\_RING= INb[9];

DIFF\_OF= INb[10];

PS\_OF= INb[11];

PD\_OF= INb[12];

RES\_SO= INb[13];

RES\_HLOP= INb[14];

TEST\_SO= INb[15];

TEST\_RT= INb[16];

TEST\_DIFF= INb[17];

Фолты аналогов

NST\_F= INb[18];

P\_IN\_F= INb[19];

P\_OUT\_F= INb[20];

T\_IN\_F= INb[21];

DP\_F= INb[22];

//Аналоговые выходы

OUT[0]= Rc;

OUT[1]= Q\_pr;

OUT[2]= Q;

OUT[3]= Ky;

OUT[4]= CV\_R;

OUT[5]= SP\_M\_Current;

OUT[6]= NumHlop;

OUT[7]= as\_MStruct.loop\_selected;

OUT[8]= as\_MStruct.pid\_struct[1].dI\_part;

OUT[9]= as\_MStruct.pid\_struct[2].err;

OUT[10]= as\_MStruct.pid\_struct[3].err;

OUT[11]= KySpeedMax;

OUT[12]= dPs\_max[0];

OUT[13]= dPd\_max[0];

Дискретные выходы

OUTb[0]= APR\_MA;

OUTb[1]= oAO;

OUTb[2]= dSO;

OUTb[3]= dRT;

OUTb[4]= POC\_PS;

OUTb[5]= POC\_PD;

OUTb[6]= MD\_PROD;

OUTb[7]= MD\_STOP;

OUTb[8]= MD\_RUN;

OUTb[9]= MD\_ZAGR;

OUTb[10]= MD\_RAZGR;

OUTb[11]= Ky\_Act;

OUTb[12]= P\_out\_Act;

OUTb[13]= Rc\_Act;

OUTb[14]= as\_MStruct.pid\_struct[1].active;

OUTb[15]= as\_MStruct.pid\_struct[2].active;

OUTb[16]= as\_MStruct.pid\_struct[3].active;

Nnom= Const[0];

KKN= Const[2];

numPoint= Const[3];

//Const[4...9] Заняты

LO\_LIM = Const[10];

HI\_LIM = Const[11];

NotOpenLim = Const[12];

LS\_MAN\_UP= Const[13];

LS\_MAN\_DN= Const[14];

LS\_STOP\_RAZGR= Const[15];

LS\_RUN\_ZAGR= Const[16];

LS\_AO= Const[17];

LS\_PRODUV\_OPEN= Const[18];

LS\_PRODUV\_CLOSE= Const[19];

LS\_SP\_DN= Const[20];

LS\_DN= Const[21];

APK\_ON\_constUst= Const[22];

TS\_dP = Const[23];

dSP\_Kd= Const[24];

SpeedKyUst= Const[25];

LineSafety\_TimeSet= Const[26];

LineSafety\_TimeRes= Const[27];

LineSafety\_Shift= Const[28];

LineSafety\_UST= Const[29];

ASR\_SP\_DN= Const[30];

ASR\_Man\_UP = Const[31];

ASR\_Man\_DN= Const[32];

Scale\_Kp\_lt\_0[0]= Const[33]; //0

Scale\_Kp\_lt\_0[2]= Const[34]; //0.4

Scale\_Kp\_lt\_0[1]= Const[35]; //10

Scale\_Kp\_lt\_0[3]= Const[36]; //0.5

Scale\_Kp\_gt\_0[0]= Scale\_Kp\_lt\_0[0]; //0

Scale\_Kp\_gt\_0[2]= Scale\_Kp\_lt\_0[2]; //0.4

Scale\_Kp\_gt\_0[1]= Const[37]; //20

Scale\_Kp\_gt\_0[3]= Const[38]; //0.65

Scale\_Ki\_lt\_0[0]= Const[39]; //0

Scale\_Ki\_lt\_0[2]= Const[40]; //0.03

Scale\_Ki\_lt\_0[1]= Const[41]; //10

Scale\_Ki\_lt\_0[3]= Const[42]; //0.04

Scale\_Ki\_gt\_0[0]= Scale\_Ki\_lt\_0[0]; //0

Scale\_Ki\_gt\_0[2]= Scale\_Ki\_lt\_0[2]; //0.03

Scale\_Ki\_gt\_0[1]= Const[43]; //20

Scale\_Ki\_gt\_0[3]= Const[44]; //0.1

P\_out\_Lim\_SP= Const[45];

Rc\_Lim\_SP= Const[46];

Step\_First\_var= Const[47];

StepTime= Const[48];

Step\_Second\_var= Const[49];

SpeedUP\_Pd\_TS= Const[50];

SpeedUP\_dPd= Const[51];

SpeedUP\_Pd\_Ku= Const[52];

SpeedDN\_Ps\_TS= Const[53];

SpeedDN\_dPs= Const[54];

SpeedDN\_Ps\_Ku= Const[55];

PV\_Scale[0]= Const[56];

PV\_Scale[1]= Const[57];

PV\_Scale[2]= Const[58];

PV\_Scale[3]= Const[59];

AS\_Kp[1]= Const[60];

AS\_Ki[1]= Const[61];

AS\_Kp[2]= Const[62];

AS\_Ki[2]= Const[63];

LINE\_SURGE = Line[0]; //Линия помпажа

LINE\_SAFETY = Line[1]; //Линия защиты

LINE\_STEP = Line[2]; //Линия ступенчатого открытия АПК

LINE\_REG = Line[3]; //Линия регулирования

LINE\_NOT\_OPEN = Line[4]; //Линия плотного закрытия АПК

LINE\_END\_ZAGR = Line[5]; //Линия окончания загрузки

LINE\_SPEED = Line[6]; //Линия алгоритма по скорости приближения

KySpeedMax= Temp\_F[0];

Rc= OUT[0]; //Степень сжатия