Kurzanleitung MS-00825-0105-3636, Rev AA Mai 2024

## Rosemount<sup>™</sup> SAM42 Akustischer Partikelmonitor

## Berührungslose Sandüberwachung





ROSEMOUNT

#### Sicherheitshinweise

#### **BEACHTEN**

Diese Anleitung durchlesen, bevor mit dem Produkt gearbeitet wird. Bevor das Produkt installiert, in Betrieb genommen oder gewartet wird, sollte der Benutzer über ein entsprechendes Produktwissen verfügen, um somit eine optimale Produktleistung zu erzielen sowie die Sicherheit von Personen und Anlagen zu gewährleisten. Wenn das Gerät in einer Weise verwendet wird, die nicht vom Hersteller spezifiziert ist, kann es sein, dass sich der Geräteschutz vermindert.

Folgende gebührenfreie (nur in den USA) bzw. internationale Telefonnummern stehen zur Verfügung:

Kundendienst: +1 800 999 9307 (7 bis 19 Uhr CST)

National Response Center: +1 800 654 7768 (24 h täglich) Ausrüstungs-Service-Bedürfnisse

International: +1 952 906 8888

## A WARNUNG

#### Explosionen

Nichtbeachtung dieser Installationsrichtlinien kann zu schweren oder tödlichen Verletzungen führen. Explosionen können zu schweren oder tödlichen Verletzungen führen.

Die Installation dieses Messumformers in explosionsgefährdeten Umgebungen muss entsprechend den lokalen, nationalen und internationalen Normen, Vorschriften und Empfehlungen erfolgen. Einschränkungen in Verbindung mit der sicheren Installation sind im Abschnitt "Produkt-Zulassungen" dieser Kurzeinleitung zu finden.

Vor der Installation, Konfiguration und Inbetriebnahme des Messsystems in einem Ex-Bereich sicherstellen, dass die notwendigen Genehmigungen in Übereinstimmung mit den Sicherheitsverfahren des Standorts vorliegen.

#### Leitungseinführungen

Für den allgemeinen Gebrauch ist für SAM42 keine Kabeldurchführung erforderlich.

Zum Verschließen der Einführung nur Adapter, Kabelverschraubungen oder Leitungen mit einem kompatiblen Gewinde verwenden. Die Angabe "M20" an der Einführung bezeichnet ein Gewinde der Form M20 x 1,5.

Bei Installationen in Ex-Bereichen nur die aufgeführten oder Ex-zertifizierten Kabel, Kabelverschraubungen und Adapter in der Kabel-/Leitungseinführung verwenden. Wenn das Feldkabel nicht über Emerson bezogen, ist sicherzustellen, dass die Auswahl für den Standort (einschließlich Schutzart) und die maximal zu erwartende Umgebungstemperatur geeignet ist.

Die Verkabelung muss den lokalen Standards entsprechen. In Nordamerika müssen die Kabel UL 44 oder UL 88 / CSA C22.2 No. 75 entsprechen.

#### **Physischer Zugriff**

Unbefugtes Personal kann möglicherweise erhebliche Schäden und/oder Fehlkonfigurationen an den Geräten des Endbenutzers verursachen. Dies kann vorsätzlich oder unbeabsichtigt geschehen und man muss die Geräte entsprechend schützen.

Die physische Sicherheit ist ein wichtiger Bestandteil jedes Sicherheitsprogramms und ein grundlegender Bestandteil beim Schutz Ihres Systems. Den physischen Zugriff durch unbefugte Personen beschränken, um die Assets der Endbenutzer zu schützen. Dies gilt für alle Systeme, die innerhalb der Anlage verwendet werden.

## ACHTUNG

#### Vorsicht:

Nicht in einer explosionsgefährdeten Atmosphäre öffnen.

#### Attention:

Ne pas ouvrir en présence d'une atmosphère explosive.

## Die in diesem Dokument beschriebenen Produkte sind nicht für nukleare Anwendungen qualifiziert und ausgelegt.

Werden Produkte oder Hardware, die nicht für den nuklearen Bereich qualifiziert sind, im nuklearen Bereich eingesetzt, kann dies zu ungenauen Messungen führen.

Informationen zu nuklear-qualifizierten Rosemount Produkten sind von einem Emerson Vertriebsmitarbeiter erhältlich.

Hinweis: Das Gerät ist für die Installation in einem Bereich bis einschließlich Verschmutzungsgrad 4 konzipiert.

#### Inhalt

Übersicht	5
Vorbereitung der Installation	9
Physische Installation des Messsystems	15
Konfiguration und Inbetriebnahme des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors	35
Alarme einstellen	59
Rosemount SAM42 Akustischer Partikelmonitor in Betrieb	63
Referenzinformationen	69
Wartung des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors	72
Produktzulassungen	76
Konformitätserklärung	81

## 1 Übersicht

Diese Anleitung enthält grundlegende Anweisungen zur Installation, Konfiguration, Inbetriebnahme, Betrieb und Wartung des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors. Dieses Handbuch ist auch in elektronischer Ausführung unter Emerson.com/Rosemount erhältlich.

Der SAM42 Akustische Partikelmonitor ist ein nicht-intrusives Sandüberwachungssystem, das die Menge an Feststoffpartikeln in Öl-, Gas- oder Mehrphasen-Durchflussleitungen in Echtzeit misst.

Dieses Messsystem ist für die Installation in Ex-Bereichen konzipiert. Das Messsystem verfügt über Optionen für Ex-Schutz (Ex-d) oder Eigensicherheit (Ex-ia). Da die Betriebstemperatur der Rohrleitungen, an die sich das Messsystem montieren lässt, variieren kann, gibt es eine Standardtemperatur-Ausführung (ST), die bis 266 °F (130 °C) betrieben werden kann, und eine Hochtemperatur-Ausführung (HT), die bis 554 °F (290 °C) betrieben werden kann. Beide Ausführungen sind entweder in Ex-d oder Ex-ia Schutzarten erhältlich. Abbildung 1-1 legt die Hauptkomponenten eines SAM42 Akustischen Partikelmonitors dar.

Einzelheiten zu den Produkt- und Leistungsspezifikationen sind im Produktdatenblatt des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors zu finden.



## 1.1 Lieferumfang

Das Gerät wird in einem Karton verpackt geliefert, welchem folgende Komponenten beiliegen:

- 1 x Rosemount SAM42 Akustischer Partikelmonitor
- 1 x Montagebuchse
- 1 x Befestigungsgurtsatz (oder Bügelschrauben)
- 1 x Loctite 5990
- 1 x Kabelverschraubung (falls ausgewählt)
- 1 x Sicherheitsbarriere (nur Ex-ia und falls ausgewählt)
- 1 x Gedruckte Ausgabe dieser Anleitung

#### Anmerkung

Der Rosemount SAM42 Akustische Partikelmonitor und die Montagebuchse variieren zwischen einer Standard- oder Hochtemperatur-Ausführung, je nach getroffener der Auswahl beim Auftragsmodell. Das Montagematerial hängt vom bestellten Modellcode ab. Bei Montage auf NPS 2 befinden sich Bügelschrauben im Lieferumfang des Produkts. Bei > NPS 2 befindet sich Verschnürung im Lieferumfang des Produkts.

Das Feldkabel befindet sich nicht im Standardlieferumfang des Produkts. Das Feldkabel kann separat zum Messsystem bestellt und geliefert werden.

# 1.2 Für die Installation erforderliche Werkzeuge und Komponenten

In diesem Abschnitt sind alle Werkzeuge und Komponenten aufgeführt, die für die physische Installation, die Konfiguration und die Inbetriebnahme des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors erforderlich sind.

#### 1.2.1 Konfiguration und Inbetriebnahme

Der Rosemount SAM42 Akustische Partikelmonitor muss vor der physischen Installation konfiguriert werden. Die direkte Konfiguration muss mit einem Windows<sup>™</sup>-Laptop oder -Tablet mit installierter SAM42 Inbetriebnahme-App durchgeführt werden.

- · Windows-Computer oder -Tablet
- USB an RS 485 Konverter
- SAM42 Inbetriebnahme-App

#### Anmerkung

Wird im Ex-Bereich ein Tablet oder einen Laptop verwendet, ist vor Arbeitsaufnahme sicherzustellen, dass die richtigen Genehmigungen angewandt und erteilt wurden.

Die SAM42 Inbetriebnahme-App kann im Emerson Software Application Portal (Emerson Software-Anwendungsportal) heruntergeladen werden.

Der USB an RS 485 Konverter ist im Installationssatz enthalten, der auf Anfrage erworben werden kann. In der Regel ist ein Installationssatz pro Standort ausreichend.

#### 1.2.2 Physische Installation

Die folgenden Werkzeuge werden für die Montage des Messsystems vor Ort benötigt:

- Blechschere
- Schlitzschraubendreher
- Schraubenschlüssel, 13 mm

- Schraubenschlüssel, passend für Messsystemdeckel, mit integriertem Mutternhöhenmessgerät
- Steckschlüssel, 8 mm, ¼ in. Antrieb
- Drehmomentschlüssel, ¼ in. Antrieb, 2,5 Nm bis 15 Nm
- Innensechskantschlüssel, 3 mm
- Sandpapier (Körnung 60-100)/Drahtbürste zur Empfindlichkeitsprüfung
- Flachfeile, 250 mm
- Drahtbürste, Messing, 25 mm
- Kabelabisolierungsmesser (zum Entfernen der Kabelisolierung)
- Seitenschneider (zum Zuschneiden des Kabels auf die korrekte Länge)

#### Anmerkung

Die oben aufgeführten Werkzeuge sind in der erweiterten Ausführung des Installationssatzes enthalten, der auf Anfrage erworben werden kann. In der Regel ist ein Installationssatz pro Standort ausreichend.

## 2 Vorbereitung der Installation

### 2.1 Vorbereitung am Installationsort

Vor der Installation und Inbetriebnahme des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors sicherstellen, dass folgende Maßnahmen durchgeführt wurden:

#### Prozedur

1. Den Installationsort des Monitors festlegen.

Dieser befindet sich in der Regel 30 cm bis 100 cm (75 cm empfohlen) nach einer 90°-Biegung; an der Außenseite der Biegung.

2. Sicherstellen, dass alle Verkleidungen und Isolierungen um das Rohr herum am Installationsort des Sensors entfernt werden.

Die Maßzeichnung in Abbildung 2-1 hilft dabei, zu bestimmen, wie das Messsystem am Rohr installiert wird. Es wird empfohlen, eine Länge von 20 in. (0,5 m) zu entfernen.

#### Anmerkung

Verkleidungen oder Isolierungen können ausgetauscht werden, nachdem die Installation des Monitors abgeschlossen wurde, vorausgesetzt, der Sensorkopf bleibt außerhalb der Isolierung. Isolierungsmaterial kann je nach Bedarf und entsprechend den lokalen Verfahren rund um den Sensor angebracht werden.



## Abbildung 2-1: Installationsschema des SAM42 Akustischen Partikelmonitors

Abmessungen in in. (mm).

## 2.2 Konfiguration der Geräte-ID

Die Geräte-ID desRosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors ist standardmäßig auf 1 eingestellt. Werden mehrere Geräte auf demselben Bus installiert, die Geräte so ändern/konfigurieren, dass sie eine eindeutige ID haben, um später nicht verwechselt zu werden.

Es wird empfohlen, dies vorab in einem sicheren Bereich unter Verwendung des Konfigurationskabels zu tun, bevor die Installation vor Ort erfolgt. Um diese Phase abzuschließen, dem nachstehenden Prozess folgen:

#### **Prozedur**

1. Den Deckel des SAM42 Akustischen Partikelmonitors entfernen und das Konfigurationskabel an die Buchse des Messsystems anschließen.



- 2. Das Konfigurationskabel an das Tablet oder den PC anschließen, auf dem die Inbetriebnahme-App ausgeführt wird.
- 3. Die Inbetriebnahme-App öffnen.

Das folgende Fenster wird angezeigt:

Serial Port	COM3: Intel(R) Activ	ve Ma	nagemer	~
Baudrate	19200			~
Parity	Even			~

- a. Den richtigen seriellen Port auswählen (zu finden im Device Manager).
- b. Die Baudrate muss auf **19200** eingestellt bleiben.
- c. Die Parität muss auf **Even (gleichmäßig)** eingestellt bleiben.
- d. Auf Connect (Verbinden) klicken.

4. Das Fenster, in dem angezeigt wird, dass eine Verbindung zum SAM42 Akustischen Partikelmonitor hergestellt wurde, wird angezeigt.



#### Anmerkung

Dies ist das Startfenster, das den Betriebsstatus des Monitors anzeigt.

a. In diesem Fenster auf **Settings (Einstellungen)** klicken, um zum Fenster **Settings (Einstellungen)** zu gelangen. 5. Im Fenster *Settings (Einstellungen)*, wie unten gezeigt, kann der Name des Messsystems eingestellt werden.

SAM42 Settings			- 0	_
Seneral Background Noise Ca	alibration Sand Noise Calibration Alarms			
Slave ID	1	(1 - 255)		
Device Name	Empty WELL 32	(32 chars max)		
Modbus RTU Connection	Units			
Baudrate	19200 V (* Metric			
Parity	Even v O Imperial			
Default Velocity	2.00 Maximum Velocity 20.00			
How velocity at shutdown	0.30 Minimum Velocity 1.00			
			Ł	ļ
Export Import		Apply Cancel	ОК	1

a. Im Feld *Slave-ID* eine eindeutige ID eingeben, die sich von den anderen zu installierenden/installierten Geräten unterscheiden sollte.

Dies ist ein rein numerisches Feld für Werte zwischen 1 und 247.

- b. Im Feld *Device Name (Gerätename)* einen aussagekräftigen Gerätenamen eingeben, mit dem das Gerät identifiziert werden kann.
  Dieses Feld ist auf 32 Zeichen begrenzt.
- c. Nach der Eingabe auf **Apply (Anwenden)** klicken, um diesen auf das Messsystem zu schreiben.
- d. Auf **OK** klicken, um zum Startbildschirm zurückzukehren.

6. Bei der Rückkehr zum Startbildschirm wird die Verbindung zum Messsystem unterbrochen. Die nachstehenden Schritte befolgen, um die Kommunikation mit dem Messsystem wiederherzustellen.



- a. Auf **Scan (Scannen)** klicken. Daraufhin sucht die Anwendung nach allen verfügbaren IDs.
- b. Im Dropdown-Menü *ID* die zuvor erstellte ID auswählen.
- c. Auf **Connect (Verbinden)** klicken, um die Kommunikation mit dem Messsystem wiederherzustellen.

## **3** Physische Installation des Messsystems

Dieses Kapitel enthält Informationen zur physischen Installation des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors, unter der Voraussetzung, dass die Feldverkabelung bereits vorhanden ist. Darüber hinaus werden in diesem Abschnitt die Unterschiede bei der Installation der Ausführungen für Standardtemperaturen (ST) und hohe Temperaturen (HT) beschrieben.

Der SAM42 Akustische Partikelmonitor wird extern an der Rohrleitung angebracht und fungiert als Mikrofon im Ultraschallfrequenzbereich. Er nimmt Ultraschallgeräusche auf, die durch Partikelaufprall oder -scheuern an der die Innenseite der Rohrwand verursacht werden.

#### Anmerkung

Stets sicherstellen, dass die Ex-Klassifizierung des Geräts dem Ex-Bereich entspricht, in dem es installiert werden soll. Besonders auf die speziellen Installationsanforderungen zur sicheren Verwendung achten. Beachten, dass die Kennzeichnung der Ex-Klassifizierung nach der Installation zur Inspektion sichtbar sein muss.

#### Zugehörige Informationen

Installation der Montagebuchse am Rohr mit Verschnürung für Rohre > NPS 2

Installation des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors mit Bügelschrauben an Rohren mit kleinem Durchmesser (NPS 2) Installation des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors an der Montagebuchse

### 3.1 Hinweis zur Temperatur

Die Eignung der Installation eines SAM42 Messsystems sollte in Anbetracht der zu erwartenden maximalen Umgebungstemperatur, der maximalen Prozesstemperatur und der Temperaturklasse der explosiven Gase, die an jedem Installationsort zu erwarten sind, berücksichtigt werden. Der zulässige Bereich der Bedingungen für das Standardtemperatur-Messsystem ist in Abbildung 3-1 und für das Hochtemperatur-Messsystem in Abbildung 3-2 dargestellt.



#### Abbildung 3-1: Betriebstemperaturgrenzen SAM42 Ausführung für Standardtemperaturen

- A. Maximal zulässige Umgebungstemperatur
- B. Maximal zulässige Prozesstemperatur
- C. T6
- D. T5
- E. T4

## Abbildung 3-2: Betriebstemperaturgrenzen SAM42 Ausführung für hohe Temperaturen



- A. Maximal zulässige Umgebungstemperatur
- B. Maximal zulässige Prozesstemperatur
- С. Тб
- D. T5
- E. T4
- F. T3
- G. T2

## 3.2 Installationsort für den Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitor

In diesem Abschnitt wird beschrieben, wie das Messsystem an den Rohrleitungen installiert wird.

**ST-Ausführung bis 266 °F (130 °C)** – Sicherstellen, dass zwischen Schwinggabelgehäuse und Rohrisolierung Raum vorhanden ist, um die Wärme aus Schwinggabel und abzuleiten. Dieser Raum stellt sicher, dass die Temperatur der Schwinggabel so niedrig wie möglich gehalten wird. Siehe Abbildung 3-3. Bei Rohroberflächentemperaturen > +176 °F (+80 °C) wird empfohlen, die Schwinggabel entweder horizontal (wie in Abbildung 3-4 gezeigt) oder unterhalb des Rohrs zu montieren.

**HT-Ausführung bis 554 °F (290 °C)** – Sicherstellen, dass zwischen Schwinggabelgehäuse und Rohrisolierung Raum vorhanden ist, um die Wärme aus Schwinggabel und abzuleiten. Dieser Raum stellt sicher, dass die Temperatur der Schwinggabel so niedrig wie möglich gehalten wird. Das Messsystem muss stets horizontal (wie in Abbildung 3-4 gezeigt) oder unterhalb des Rohrs montiert werden.

Die Eignung der Installation eines SAM42 Messsystems sollte in Anbetracht der zu erwartenden maximalen Umgebungstemperatur, der maximalen Prozesstemperatur und der Temperaturklasse der explosiven Gase, die an jedem Installationsort zu erwarten sind, berücksichtigt werden. Empfohlene und ungeeignete Bedingungen für das Standardtemperatur-Messsystem sind in Abbildung 3-3 und für das Hochtemperatur-Messsystem in Abbildung 3-4 dargestellt.

#### 3.2.1 Position des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors in Standardtemperatur-Ausführung

#### Prozedur

Um die beste Empfindlichkeit zu erzielen, sollte der Rosemount SAM42 an der Auslaufstrecke von und so nah wie möglich an einer 90°-Biegung und nicht weiter als 75 cm entfernt installiert werden. Es ist darauf zu achten, dass die Installation nicht in der Nähe bekannter unerwünschter Geräuschquellen wie Drosselventilen oder Zyklon-Entsandungsvorrichtungen vorgenommen wird. Übermäßige unerwünschte Geräusche können das Messprinzip beeinträchtigen. Siehe Abbildung 3-3.

#### Abbildung 3-3: Abbildung der Installation des SAM42 Akustischen Monitors an einem Rohr



- A. Schwinggabelgehäuse
- B. Befestigungsschrauben und -muttern
- C. Belastungsfedern
- D. Montagebuchse
- E. Befestigungsgurt

Abmessungen in in. (mm).

#### 3.2.2 Position des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors in Hochtemperatur-Ausführung

Zur Installation der SAM42 HT-Ausführung können dieselben Installationsverfahren verwendet werden, wie unter Position des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors in Standardtemperatur-Ausführung beschrieben. Bei der Wahl der Einbaulage sind aufgrund der höheren Prozesstemperaturen jedoch zusätzliche Überlegungen erforderlich. Es wird empfohlen, das Messsystem horizontal (3-Uhr- oder 9-Uhr-Position) oder in einigen Fällen an der Basis (6-Uhr-Position) zu montieren, um die konvektive Wärmeübertragung vom Rohr zum Sensor zu minimieren. Siehe Abbildung 3-4.

#### Abbildung 3-4: Abbildung der Montage eines Hochtemperatur-Messsystems



- A. Befestigungsgurt
- B. Montagebuchse
- C. Belastungsfedern
- D. Befestigungsschrauben und -muttern
- E. Schwinggabelgehäuse

Abmessungen in in. (mm).

## 3.3 Vorbereitung der Oberfläche

Vor der Montage des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors sicherstellen, dass die Oberfläche des Rohrs so vorbereitet wurde, dass das Messsystem optimalen Kontakt mit der Rohroberfläche hat. Mithilfe einer Flachfeile, einer Drahtbürste oder von Sandpapier einen 25 mm x 25 mm großen, quadratischen Bereich der Rohroberfläche so vorbereiten, dass er:

- blankes Metall (frei von Beschichtungen usw.) zeigt
- frei von Rückständen ist

### 3.4 Installation der Montagebuchse am Rohr mit Verschnürung für Rohre > NPS 2

Dieser Abschnitt beschreibt, wie die Montagebuchse für den Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitor an Rohrleitungen installiert wird. Für eine erfolgreiche Installation die unten beschriebene Reihenfolge befolgen:

#### Anmerkung

Für alle Rohrdurchmesser von NPS 2 bis NPS 48 wird die gleiche Montagebuchse verwendet.

#### Prozedur

 Die Montagebuchse am Rohr befestigen. Die Flügel der Halterung sollten mit dem Rohr in Kontakt kommen. Kommen die Flügel nicht mit dem Rohr in Kontakt, nach Bedarf manuell justieren.





 Zwei Schnurlängen durch die Befestigungsbuchse führen. Sicherstellen, dass die Längen gleich sind, nachdem sie durch die Halterung geführt wurden.

Es empfiehlt sich, die Halterung dann am Rohr aufzusetzen. Die Verschnürung so um das Rohr wickeln, dass überschüssige Schnüre abgeschnitten werden können, um die Montage zu erleichtern.



## ACHTUNG

Die abgeschnittenen Enden der Verschnürung können scharf sein. Beim Umgang mit den Enden der Verschnürung vorsichtig vorgehen. Um Schnitte durch die scharfen Enden der Verschnürung zu vermeiden, sollten Handschuhe getragen werden.

3. Ein Ende der Schnur in die Schraubschelle einführen und anziehen, bis die Schnur auf der anderen Seite der Schraubschelle sichtbar wird. Vorgang mit der zweiten Schnur wiederholen.





4. Die Halterung auf der Rohroberfläche aufsetzen, so dass sich die Schnüre um das Rohr wickeln. Das freie Ende der Schnur in die freie Schraubschelle einführen und mit einem Drehmoment anziehen, wie unten dargelegt. Dies muss für beide Schnüre wiederholt werden. Dazu den Drehmomentschlüssel und den 8-mm-Steckschlüssel verwenden.

NPS > 2 bis NPS 12	5 Nm
NPS 12 bis NPS 48	15 Nm



#### Anmerkung

Beim Drehen der Schraubschelle sicherstellen, dass sich das Band an dem die beiden Schraubschellenbänder befestigt sind, gegenüber des Messsystems befindet. Siehe Abbildung 3-5. Nach dem Anziehen der Schnüre alle überschüssigen Verschnürung mit der Blechschere abschneiden.



#### Abbildung 3-5: Ideale Position des Schraubschellenbands

## 3.5 Installation des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors mit Bügelschrauben an Rohren mit kleinem Durchmesser (NPS 2)

Bei der Installation an Rohren mit kleinem Durchmesser ersetzen Bügelschrauben die normalerweise verwendete Verschnürung. Dieser Abschnitt beschreibt die Installation mit Bügelschrauben anstatt Verschnürung. Diese kann sowohl auf Standardtemperaturals auch Hochtemperatur-Ausführungen des Produkts angewandt werden.

#### Prozedur

1. Die Montagebuchse am Rohr befestigen. Die Flügel der Halterung kommen nicht mit dem Rohr in Kontakt. Die Flügel müssen so gebogen werden, dass sie parallel zum Rohr verlaufen.



2. Die Bügelschraube um das Rohr platzieren und die Enden in die Löcher in der Montagebuchse einführen.



 Die Bügelschraube mit Unterlagscheibe und Mutter versehen und von Hand festziehen. Anschließend die Muttern der Bügelschrauben auf 3 Nm anziehen. Gleichzeitig muss jeweils eine ¼ Umdrehung erfolgen, bis alle Muttern 3 Nm erreicht haben.



Nachdem die Halterung an einem Rohr mit kleinem Durchmesser installiert wurde, mit Installation des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors an der Montagebuchse fortfahren, um das Messsystem an der Montagebuchse zu installieren.

## 3.6 Installation des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors an der Montagebuchse

Dieser Abschnitt beschreibt die Installation des SAM42 Akustischen Partikelmonitors an der Montagebuchse, um eine ordnungsgemäße Funktion sicherzustellen.

#### Prozedur

1. Etwas Loctite 5990 auf die Spitze des SAM42 Akustischen Partikelmonitors geben.



2. Das Messsystem auf die Montagebuchse setzen und darauf achten, dass die Bolzen der Montagebuchse durch die Löcher am Flansch des Messsystems führen. Das Messsystem herunterdrücken, bis der Wellenleiter auf das Rohr trifft, und prüfen, ob sich das Loctite 5990 gleichmäßig verteilt hat.





3. Eine Feder gefolgt von einer Mutter auf jeden der vier Bolzen setzen. Anschließend die Muttern festziehen, bis sie die Oberseite der Federn berühren.



#### Anmerkung

Beim Festziehen der Muttern sicherstellen, dass der Flansch auf allen Seiten parallel zur Montagebuchse bleibt. So wird sichergestellt, dass der Wellenleiter des Sensors bündig mit der Messoberfläche abschließt.

- 4. Die Muttern wie folgt festziehen:
  - a. Die Muttern auf den Bolzen kreuzfest anziehen.
  - b. Die Muttern jeweils in ½ Drehschritten festziehen.
  - c. Vier vollständige Umdrehungen durchführen.
  - d. Mit dem Höhenmessgerät überprüfen.
  - e. Wiederholen, bis die Messgeräteschenkel den Flansch und die Oberseite der Mutter berühren.







### ACHTUNG

Beim Festziehen der Muttern und Zusammendrücken der Federn darauf achten, dass keine Kleidung oder Körperteile eingeklemmt werden, da sie sich in den Federn verfangen und beschädigt werden können.

#### Anmerkung

Beim Festziehen der Muttern auf den Bolzen sicherstellen, dass der Flansch parallel zur Montagebuchse bleibt. So wird sichergestellt, dass der Wellenleiter des Sensors bündig mit der Messoberfläche abschließt.

- 5. Sobald das Messgerät wie installiert wurde, Folgendes erneut prüfen:
  - a. Der Flansch ist auf allen Seiten parallel zur Montagebuchse.
  - b. Der Wellenleiterkontakt schließt bündig mit dem Rohr ab.

Ist dies der Fall, die Kontermuttern auf die Bolzen setzen und mit zwei Schraubenschlüsseln festziehen.



## 3.7 Verkabelung im Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitor

Dieser Abschnitt beschreibt die Verkabelung im Messsystem. Um dies erfolgreich abzuschließen, dem unten dargelegten Prozess folgen.

#### Anmerkung

Vor der Verkabelung des Messsystems die elektrischen Vorgaben prüfen. Beim Verlegen des Kabels zum Messsystem sicherstellen, dass folgende Faktoren berücksichtigt werden:

- Das Kabel hat keinen Kontakt mit dem Rohr oder heißen Oberflächen.
- Das Kabel ist nicht stärker als sein Minimalbiegeradius gebogen.

• Die erforderliche Zugentlastung wurde eingesetzt.

#### 3.8 Anforderungen an die Spannungsversorgung

#### Montage der Schwinggabel am Rohr

- Beschränkungen hinsichtlich Umgebungs- und Rohroberflächentemperaturen siehe Hinweis zur Temperatur.
- Der Sensor muss galvanischen Kontakt mit dem am Schutzleiter angeschlossenen Rohr haben. An der Kontaktfläche ist keine Lackierung erlaubt.
- Das Schwinggabelgehäuse und die Montagebuchse müssen ebenfalls mit dem Schutzleiter verbunden sein, entweder direkt über die Struktur durch Entfernen der Lackierung an der Kontaktfläche zwischen Buchse und Rohr oder auf andere Weise, z. B. durch eine Kabelarmierung (siehe Abbildung 6-1). Gehäuse und Klemme müssen galvanischen Kontakt zueinander, jedoch nicht zum Sensor haben.

#### Feldkabel und Kabelabschluss

- Das empfohlene Feldkabel für die Rosemount SAM42 Ex d Ausführung ist 20110626 BFOU(I) M 250 V: Abgeschirmte Kabel mit paarweise verdrillten Adern (ein Paar für Spannungsversorgung und eins für Signal), Kabelquerschnitt 0,75 mm<sup>2</sup>, L/R = 87 μH/Ohm (max.). Farbe: Grau.
- Das empfohlene Feldkabel für die Rosemount SAM42 Ex ia Ausführung ist 20104969 BFOU(I) M 250 V: Abgeschirmte Kabel mit paarweise verdrillten Adern (gemeinsames Paar für Spannungsversorgung und Signal), Kabelquerschnitt 0,75 mm<sup>2</sup>, L/R = 87  $\mu$ H/Ohm (max.). Farbe: Blau.
- Für das Ex-d-System beträgt die maximale Kabellänge 1200 m. Diese ist durch die Nutzung von RS485 Kommunikation beschränkt.
- Für Ex-ia-Systeme muss die maximale Kabellänge vom Installateur anhand der Anforderungen an den Standort (Gasgruppe usw.) und der elektrischen Eigenschaften des SAM42 Messsystems, der Anschlusskabel und der Kommunikation sowie der verwendete Strombarrieren bestimmt werden.
- Kabel für eigensichere Geräte müssen deutlich gekennzeichnet und erkennbar sein.
- Bei Ex-d Installationen muss die Kabelabschirmung im sicheren Bereich mit dem Schutzleiter verbunden, auf der Schwinggabelseite jedoch immer frei beweglich sein.

- Bei Installationen mit eigensicherem Schutzleiter muss die Kabelabschirmung im sicheren Bereich mit dem eigensicheren Schutzleiter verbunden, auf der Schwinggabelseite jedoch immer frei beweglich sein.
- Haben Schwinggabelgehäuse und Montagebuchse keinen galvanischen Kontakt mit der Rohrleitungskonstruktion, muss die Erdung am Schutzleiter auf andere Weise erfolgen, z. B. durch Abschluss der Kabelarmierung am Schwinggabelgehäuse und Erdung der Armierung im sicheren Bereich. Die Kabelarmierung kann innerhalb der Kabelverschraubungsbaugruppe abgeschlossen werden.

#### Installation mit eigensicherem Schutzleiter – Anschluss über Nebenschlussdioden-Sicherheitsbarriere

- Anhand der Gasgruppenkonformität (IIB) und Messkreisberechnungen wird eine geeignete Nebenschlussdioden-Sicherheitsbarriere ausgewählt. Die Anschlussparameter für Sicherheitsbarriere und Last (Spannung, Strom, Kapazität und Induktivität) müssen ordnungsgemäß abgestimmt sein, damit der Messkreis als eigensicher zugelassen wird.
- MTL7787+ ist beispielsweise eine geeignete Nebenschlussdioden-Sicherheitsbarriere, mit U<sub>max</sub> = 28 V, I<sub>max</sub> = 93 mA, R<sub>min</sub> = 300 Ohm. Siehe Abbildung 6-5.
- Die Erdungsanschlussklemme der Sicherheitsbarriere muss mit dem eigensichere Schutzleiter verbunden werden.
- Die Sicherheitsbarriere wird in der Regel auf einer DIN-Schiene montiert, die mit dem eigensicheren (IS) Schutzleiter verbunden ist.
- Die Kabelabschirmung muss im sicheren Bereich mit dem eigensicheren Schutzleiter verbunden, auf der Schwinggabelseite jedoch immer frei beweglich sein.

#### Installation ohne eigensicheren Schutzleiter – Anschluss über galvanisch getrennte Sicherheitsbarriere/ Stromzwischenverstärker

 Wird kein eigensicherer Schutzleiter verwendet, kann die Schwinggabel über eine galvanisch trennende Sicherheitsbarriere angeschlossen werden. Anhand der Gasgruppenkonformität (IIB) und Messkreisberechnungen wird eine geeignete Barriere ausgewählt. Die Anschlussparameter für Sicherheitsbarriere und Last (Spannung, Strom, Kapazität und Induktivität) müssen ordnungsgemäß abgestimmt sein, damit der Messkreis als eigensicher zugelassen wird.  MTL5541 ist beispielsweise eine geeignete galvanisch getrennte Barriere, mit U<sub>max</sub> = 28 V, I<sub>max</sub> = 93 mA, R<sub>min</sub> = 300 Ohm. Siehe Abbildung 6-5.

#### 3.8.1 Einstellung des RS485 Abschlusswiderstands mit Dip-Schaltern überprüfen

Überprüfen, ob die Dip-Schalter korrekt eingestellt sind. Für den Normalbetrieb sicherstellen, dass sich die Schalter in "offener" Position (ganz unten) befinden, siehe Abbildung 3-6. Befindet sich Schalter Nummer zwei in "geschlossener" Position (oben), verbindet das Messsystem den 120  $\Omega$  Abschlusswiderstand mit dem RS485 Messkreis.



#### Abbildung 3-6: RS485 Abschlusswiderstand

#### 3.8.2 Erdung und Kabelabschirmung

Das SAM42 ist ein äußerst empfindliches Messsystem zur akustischen Geräuscherkennung. Das SAM42 schätzt die Sandproduktion anhand des Rauschens, das durch den Sand erzeugt werden, der auf das Metallrohr trifft. Leider gibt es aber auch andere Rauschquellen, die sich negativ auf die Sandmessung auswirken können.

Für eine optimale Rauschunterdrückung ist die Elektronik im SAM42 Gehäuse vom Gehäuse selbst isoliert.

Mitunter befindet sich das SAM42 in einer verrauschten Umgebung (elektrisches Rauschen). Damit dieses elektrische Rauschen die Messfähigkeiten des Messsystems nicht beeinträchtigt, sollten bestimmte Maßnahmen ergriffen werden:

- Die Kabelabschirmung sollte innerhalb der Kabelverschraubung abgeschlossen werden. Die Abschirmung wird dann durch die Kabelverschraubung mit dem SAM42 Gehäuse verbunden.
- Es sollte ein galvanisch getrennter RS485 Adapter verwendet werden, um die Bildung von Erdungskreisen zu vermeiden.

 Um Erdungskreise zu vermeiden, sollte das komplette System nur an einer Stelle mit dem Schutzleiter verbunden werden. Sind die Rohre mit dem Schutzleiter verbunden, ist kein zusätzlicher Erdungsanschluss erforderlich. Sind die Rohre nicht mit dem Schutzleiter verbunden oder ist die Verbindung schlecht, sollte das Sensorgehäuse geerdet werden (Schutzleiter). Jede Installation besitzt spezifische Besonderheiten, aber Rauschprobleme lassen sich durch Befolgen der oben dargelegten einfachen Schritte vermeiden.

#### 3.8.3 Verkabelung des Messsystems

#### Prozedur

 Das Ex-d oder Ex-ia Kabel gemäß den Anweisungen des Herstellers der Kabelverschraubung in die Kabelverschraubung einführen. 25 cm der Leitungen aus der Kabelverschraubung austreten lassen, um die Verkabelung im Messsystem zu erleichtern.



 Die Kabel durch das Gehäuse des Messsystems führen. Die Kabelverschraubung am Gehäuse festziehen, bis sie vollständigen Kontakt mit dem Gehäuse des Messsystems hat. Mit einem 24-mm-Schraubenschlüssel sicherstellen, dass die Kabelverschraubung gemäß Herstelleranweisungen fest angezogen ist.



3. Das Anschlusskabel aus der Buchse im Messsystem ziehen. Die vier Leitungen am Anschlusskabel anschließen und darauf achten, dass sie den Spannungs- und Datenverbindungen des Steuerungssystems entsprechen. Die Verbindungen von links nach rechts lauten: Kommunikation –ve, Kommunikation +ve, Spannung –ve, Spannung +ve.



4. Das Anschlusskabel mit dem überschüssigen, um die Innenseite des Messsystemgehäuses geschlungenen Kabel in die Buchse im Messsystem stecken.



5. Den Deckel wieder auf das Gehäuse des Messsystems setzen. Den Deckel mit dem Deckelschlüssel bis zum Anschlag festziehen (der Deckel sollte bündig mit dem Gehäuse des Messsystems abschließen).



Der Rosemount SAM42 Akustische Partikelmonitor ist jetzt auf der Rohroberfläche installiert. Als Nächstes muss das Messsystem in Betrieb genommen und zur Verwendung kalibriert werden. Siehe Konfiguration und Inbetriebnahme des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors für weitere Informationen.

## 4 Konfiguration und Inbetriebnahme des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors

In diesem Abschnitt wird beschrieben, wie das Messsystem in Betrieb genommen wird. Dazu gehören die Durchführung einer Hintergrundgeräuschkalibrierung, die Kalibrierung der Sandinjektion und die Einstellung der Alarme.

# 4.1 Verbindung zum Messsystem und Startbildschirm für die Inbetriebnahme

#### Prozedur

- 1. Das Messsystem mit dem Inbetriebnahmegerät (RS485 Konverter) und mit einem PC oder Tablet verbinden, auf dem die Inbetriebnahme-App installiert ist.
- 2. Die Inbetriebnahme-App öffnen.
- Den COM-Port auswählen, dem der Konverter zugeordnet ist (Device Manager kann verwendet werden, um den COM-Port zu identifizieren). Die Baudrate sollte **19200** und die Parität **Even (gleichmäßig)** lauten.
- 4. Anschließend auf Connect (Verbinden) klicken.



Serial Port	COM3: Intel(R) Active	Managemer 🗸
Baudrate	19200	~
Parity	Even	~

 Sobald die Verbindung hergestellt wurde, werden auf dem Startbildschirm der App allgemeine Informationen für das Messsystem angezeigt. Die Messinformationen (Sandrauschen/Rohausgangsrauschen) werden jede Sekunde aktualisiert.



## 4.2 Kalibrierungsstrategie

Die zu verwendenden Kalibrierungsmethoden müssen vor Inbetriebnahme vereinbart werden.

Zweck der Kalibrierung ist es, die Beziehung zwischen Strömungsrauschen und Geschwindigkeit (d. h. der Hintergrundgeräuschfunktion) und sandinduziertem Rauschen und Geschwindigkeit (d. h. der Sandrauschfunktion) zu ermitteln.

Die Kalibrierungsstrategie hängt von den Anforderungen des Endbenutzers an Genauigkeit und Sandmanagement-Philosophie ab. Zur Bedienung des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors gibt es in der Regel drei verschiedene Ansätze.

#### Sanderkennung

Diese Methode erfordert keine Kalibrierung und keine Geschwindigkeitseingabe. Bei Beobachtung von abnormalem Signalverhalten im Vergleich zu einem stabilen Hintergrundsignal zeigt dies an, dass das Bohrung Sand produziert. Die Trenderstellung von Rohdaten und eine manuelle Interpretation dieser Daten sind erforderlich, sofern im Prozessleitsystem kein Schwellenwert für den Alarmwert festgelegt ist.

#### Sandanzeige

Diese Methode erfordert eine Hintergrundgeräuschkalibrierung und eine Geschwindigkeitseingabe. Die Sandberechnung basiert auf werkseingestellten Kalibrierungskurven. Das System gibt eine grobe Schätzung der Sandrate aus. Es kann eine Einpunktkalibrierung, wie
in Hintergrundgeräuschkalibrierung des Messsystems beschrieben, durchgeführt werden, um Messunsicherheiten zu verringern.

#### Sandüberwachung

Für diese Kalibrierungsstrategie wird eine Sand-Injektionsvorrichtung benötigt. Diese Methode erfordert sowohl eine Hintergrundgeräusch- und Sand-Injektionskalibrierung als auch eine Geschwindigkeitseingabe. Die Kalibrierungskurven werden an die Eigenschaften der Bohrung über eine festgelegte Strömungsgeschwindigkeit angepasst.

## 4.3 Hintergrundgeräuschkalibrierung des Messsystems

#### Prozedur

- Für die Kalibrierung des Hintergrundgeräuschs wird empfohlen, mindestens drei Messungen durchzuführen. Diese Messungen sollten bei der minimal zu erwartenden Strömungsgeschwindigkeit der Anlage, der maximalen zu erwartenden Strömungsgeschwindigkeit der Anlage und der erwarteten mittleren Strömungsgeschwindigkeit der Anlage vorgenommen werden. Zusätzliche Messungen können durchgeführt werden, um die Kalibrierung mit Strömungsgeschwindigkeiten zu verbessern, die im erwarteten Betriebsbereich der Anlage liegen.
- Auf dem Inbetriebnahme-Startbildschirm für die Inbetriebnahme auf Settings (Einstellungen) klicken.



 Im Fenster Settings (Einstellungen) auf die Registerkarte Background Noise Calibration (Hintergrundgeräuschkalibrierung) klicken, um das Fenster Calibration (Kalibrierung) zu öffnen.

eneral Background Noise Calin ave ID evice Name	bration Sand Noise Calibrat	on Alarms			
lave ID evice Name	1				
evice Name	A CONTRACTOR OF			4 375	
evice Name	<b>`</b>			(1 - 255)	
	Empty WELL 32			(32 chars max)	
Modbus RTU Connection			Units		
Raudrate	19200	~	Matric		
Parity	Even	~	O Imperial		
low Velocity Configuration					
Default Velocity	2.00	Maximum Velocity	20.00		
Flow velocity at shutdown	0.30	Minimum Velocity	1.00		
Export Import				Apply Cancel	ОК

- Das Fenster Background Noise Calibration (Hintergrundgeräuschkalibrierung) wird geöffnet. Die Tabelle auf der linken Seite des Fensters ausfüllen. Dies kann auf zwei verschiedene Arten erfolgen:
  - a. [Bevorzugt] Mittels der Messfunktion auf dieser Registerkarte durch Anklicken von **Measure (Messen)** unterhalb der Tabelle auf der linken Seite des Fensters.
  - b. [Optional] Mittels manueller Dateneingabe.

🛷 SA	M42 Settings							_										-		×
Ge	veral Backy	ground Noise Calibrati	on Sand	Noise Calibration	Alarms															
	Flow Velocity (m/s)	Raw Output ^ Noise (µV)					1					Raw	Output	Noise	•					]
lĿ			~			0.4	ł													
						0.3														
						0.2														
				в 0.00000000		0.1	ł													
			Þ	c 0.00000000		₹ 0	+ -												_	
Ib		<u> </u>		D 0.0000000		-0.1	ł													
				Reset to Defau	h	-0.2	ł													
II-						-0.3														
		<u> </u>				-0.4	-													
K		, ·	1					0	2	4	6	8	10	12	14	16	18	20	22	
	M	leasure	-				_	_	_	_	_	_	m/s		_		_		_	
	Export	Import													Apply		Cancel		OK	

#### 4.3.1 Kalibrierung mit Messfunktion

#### Prozedur

1. Auf Measure (Messen) klicken.

Das Fenster **Background Noise Calibration** (Hintergrundgeräuschkalibrierung) wird geöffnet.

Background Noise Calibra	tion –		$\times$
0:00:05	.516770		
Start St	ор	Reset	
Enter Flow Velocity (m/s)	Raw ( Av	Dutput Noise erage (µV)	•
2.3	12.28		
Add Calibr	ation Point		

2. Die Geschwindigkeit für die erste Messung eingeben. Dieser Wert wird in Metern pro Sekunde (m/s) angezeigt.

Sobald die Strömungsgeschwindigkeit für die Prüfung eingegeben wurde, auf **Start** klicken, um mit der Aufzeichnung für die Kalibrierung zu beginnen.

🛷 Background Noise Calibration 🦳 —		🔷 Background Noise Calibration -	- 🗆 X
0:00:05.516770		0:00:05.516770	
Start Stop	Reset	Start Stop	Reset
Enter Flow Velocity (m/s) Raw O Ave	utput Noise rage (µV)	Enter row Velocity (m/s) Raw (	Dutput Noise erage (μV)
2.3 12.28		2.3 12.28	
Add Calibration Point		Add Calibration Point	

3. 1–2 Minuten lang aufzeichnen, um sicherzustellen, dass ein repräsentativer Durchschnitt ermittelt werden kann. Sobald der Timer diesen Wert erreicht hat, auf **Stop (Stopp)** klicken. Dadurch wird die Datenerfassung angehalten und es bleibt ein durchschnittlicher Rauschausgang für die Aufzeichnung.

Um diesen Wert in die Kalibrierungstabelle aufzunehmen, auf Add Calibration Point (Kalibrierpunkt hinzufügen) klicken.

🔷 Background Noise Calibration	- 0	$\times$	4	Background No	ise Calibration			)
0:00:05.516770					0:00:05.5167	770		
Start Stop	Reset			Start	Stop		Reset	
Enter Flow Velocity (m/s)	w Output Noise Average (µV)	:		Enter Flow Veloc	ity (m/s)	Raw Ou Avera	itput Noise age (μV)	
2.3 12.28				2.3	12	2.28		
Add Calibration Po	int				Add Calibration	n Point		
						•		

 Auf Reset (Zurücksetzen) klicken. Diesen Prozess anschließend für die verbleibenden Punkte wiederholen, sodass Daten für mindestens drei Geschwindigkeiten erfasst werden.

Nachdem alle Daten erfasst wurden, auf das Fenster **Calibration (Kalibrierung)** zurückkehren. Dazu das Fernster **Background Noise Calibration** (Hintergrundgeräuschkalibrierung) schließen.



 In die Tabelle auf der linken Seite der Registerkarte Background Noise Calibration (Hintergrundgeräuschkalibrierung) werden nun die ausgewählten Geschwindigkeiten und die durchschnittlichen Rauschausgänge eingetragen.

Flow Velocity	Raw Output	^	
(m/s)	fNoise (µV)	1	
4	7	1	K
6	16	1	
8	50		
16	2000		
	<u> </u>		
		1	
		1.	
M	leasure	- ×	

6. Sobald die Werte generiert wurden, auf den grauen Pfeil (➤) klicken, um die Kalibrierungskoeffizienten für das Messsystem zu erstellen.



7. Dadurch wird auch eine Polynomkurve generiert, die auf der grafischen Schnittstelle auf der rechten Seite des Kalibrierfensters angezeigt wird. Überprüfen, ob sich die Messpunkte auf der Kurve befinden oder sehr nahe an der erstellten Kurve liegen. Gibt es Ausreißer, muss die Messung entweder verworfen oder erneut durchgeführt werden.



 Sobald die Kurve zufriedenstellend ist, auf Apply (Anwenden) klicken. Die Kalibrierungskoeffizienten werden auf das Messsystem geschrieben und gespeichert, damit sie im Betrieb verwendet werden können, um das Hintergrundgeräusch aus dem Stoßgeräusch herauszufiltern.



 Zum Verlassen des Background Noise Calibration (Hintergrundgeräuschkalibrierung) auf OK klicken, um zum Startbildschirm zurückzukehren.

Die Hintergrundgeräuschkalibrierung für das Messsystem ist nun abgeschlossen. Auf dem Fenster der Hintergrundgeräuschkalibrierung gibt es einige zusätzliche Funktionen, die verwendet werden können:

#### Exportieren

Sobald die Kalibrierung abgeschlossen ist, können die Kalibrierungsdaten und Koeffizienten aus der Anwendung exportiert werden. Dies erfolgt in Form einer .SAM42-Datei. Unten links im Fenster auf **Export (Exportieren)** klicken, um diese Datei zur späteren Verwendung zu speichern.

#### Importieren

Unten links im Fenster auf **Import (Importieren)** klicken und die .SAM42-Datei auswählen, die in eine frühere Kalibrierungsdatei geladen werden soll.

### 4.3.2 Überprüfung der Hintergrundgeräuschkalibrierung

#### Prozedur

Zum Startbildschirm zurückkehren, um die Hintergrundgeräuschkalibrierung des Messsystems zu überprüfen. Das Diagramm "Noise Intensity" (Geräuschintensität) auf der linken Seite des Fensters zeigt zwei Linien:

- a. Rohausgangsrauschen
- b. Sandrauschen

Bei der Kalibrierung sollte die Rohausgangslinie oberhalb der Sandrauschenlinie liegen, was zeigt, dass die Berechnung das Hintergrundgeräusch erfolgreich entfernt hat und nur das Partikelstoßgeräusch bleibt.



# 4.4 Kalibrierung des Sandrauschens

Es wird empfohlen, für das Messsystem eine Kalibrierung des Sandrauschens vorzunehmen, um die höchstmögliche Genauigkeit zu gewährleisten. Im Rahmen der Kalibrierung wird in bekannten Mengen und Geschwindigkeiten Sand injiziert. Dadurch entstehen Kalibrierungskurven, anhand derer das Messsystem Sand erkennen und quantifizieren kann.

#### Anmerkung

Zur Durchführung dieser Phase ist zusätzliche Ausrüstung (Sandinjektor) erforderlich.

Weitere Informationen sind beim Service-Mitarbeiter vor Ort erhältlich.

Der Prozess beschreibt die Sandkalibrierung auf Ebene des Messsystems.

Für den Prozess sind mindestens sechs Datenerfassungen erforderlich:

- Drei variable Strömungsgeschwindigkeiten mit fester Sandrate
  - Als Durchflussraten werden der Minimal-, Maximalund Mittelwert der erwarteten Betriebsgeschwindigkeiten empfohlen.
- Drei feste Strömungsgeschwindigkeiten mit variablen Sandraten

Die Verbindung zum Messsystem ist wie in Verbindung zum Messsystem und Startbildschirm für die Inbetriebnahme beschrieben.

#### Prozedur

 Auf dem Startbildschirm rechts im Fenster auf Settings (Einstellungen) klicken, um zum Fenster Settings (Einstellungen) zu navigieren.

Im Fenster *Settings (Einstellungen)* auf die Registerkarte **Sand** Noise Calibration (Kalibrierung des Sandrauschens) klicken.

4	SAM42 Settings					-		×
	General Background Noise Cali	bration Sand Noise Calibrati	on Alarms					
	Slave ID	1				(1 - 255)		
	Device Name	Empty WELL 32	•			(32 chars max)		
	Modbus RTU Connection	_		Units				
	Baudrate	19200	~	Metric				٦.
	Parity	Even	~	O Imperial				
	Flow Velocity Configuration							
	Default Velocity	2.00	Maximum Velocity	20.00				
	Flow velocity at shutdown	0.30	Minimum Velocity	1.00				
	Export Import				Apply	Cancel	ОК	

2. Die Registerkarte **Sand Noise Calibration (Kalibrierung des Sandrauschens)** wird mit drei Optionen geöffnet:

🛷 SAM42 Settings		-		×
General Backersound Maire Calibration Sand Name Calibration Alarman				
No Sand Rate Calibration     O End unter Calibration     O Sand Injection Calibration	ation			
To enable Sand Rate output, select either a default calibration or configure the sand injection calibration.				
Export Import A	pply Cancel		OK	

- No Sand Rate Calibration (Keine Kalibrierung des Sandrauschens): Diese Option setzt alle Koeffizienten des Messsystems, die die Kalibrierung des Sandrauschens bestimmen, auf Null. Dadurch meldet das Messsystem nur das Rohausgangsrauschen, das einen Hinweis auf die Intensität der Feststoffproduktion gibt. Zum Treffen der Auswahl prüfen, dass No Sand Rate Calibration (Keine Kalibrierung des Sandrauschens) ausgewählt ist. Auf Apply (Anwenden) und OK klicken.
- Default Calibration (Standardkalibrierung): Diese Option verwendet generische Koeffizienten für die Kalibrierung des Sandrauschens. Sie bietet nur einen Anhaltspunkt und die Genauigkeit hängt von der Anwendung ab. Zum Treffen der Auswahl prüfen, dass Default Calibration (Standardkalibrierung) ausgewählt ist. Auf Apply (Anwenden) und OK klicken.
- Sand Injection Calibration (Kalibrierung der Sandinjektion): Diese Option erfordert die Erfassung zusätzlicher Daten, ähnlich wie bei der Hintergrundgeräuschkalibrierung. Der Prozess wird in Schritt 3 beschrieben.

- 3. Wenn Sand Injection Calibration (Kalibrierung der Sandinjektion) ausgewählt ist, wird das folgende Fenster angezeigt. Auf der rechten Seite befinden sich zwei Tabellen, die verschiedene Koeffizienten für die Kalibrierung berechnen.
  - **Top table (Obere Tabelle)**: Wird verwendet, um die Ergebnisse der drei festen Sandraten mit variablen Strömungsgeschwindigkeiten zu erfassen.
  - Bottom table (Untere Tabelle): Wird verwendet, um die Ergebnisse der drei festen Strömungsgeschwindigkeiten mit variablen Sandraten zu erfassen.



# 4.4.1 Kalibrierung des Sandrauschens: feste Sandrate bei variierender Strömungsgeschwindigkeit

Für diesen Teil der Kalibrierung wird die Verwendung von mindestens drei Messpunkten gemäß den nachstehenden Hinweisen empfohlen:

#### Sandrate

 Bei jeder der f
ür diesen Test durchgef
ührten Injektionen sollte sichergestellt werden, dass die gleiche Sandrate erreicht wird (z. B. 0,5 g/s).

#### Strömungsgeschwindigkeit

- Erwartete minimale Durchflussrate im Betrieb
- Erwartete maximale Durchflussrate in der Produktion
- Erwartete mittlere Durchflussrate in der Produktion
- Es können zusätzliche Punkte aufgenommen werden, diese sollten jedoch zwischen den minimalen und maximalen Betriebsgrenzen liegen.

#### Prozedur

 Zum Öffnen des Fensters *Measurement (Messung)* auf Measure (Messen) klicken. Manuell die Strömungsgeschwindigkeit eingeben, mit der die Prüfung durchgeführt werden soll.

Sand Noise Calibration	- 🗆	×	sand Noise Calibration			$\times$
0:00:07.997390	)		0:00:07.997	390		
Start Stop	Reset		Start Stop		Reset	
Enter Flow Velocity (m/s) Sanc	I Noise Average	(μV)	Enter Flow Velocity (m/s) Sz	ind Noise	Average (	'µV)
Add Calibration P	oint		Add Calib	<b>_</b> t		

2. Die Datenaufzeichnung unmittelbar vor Beginn der Sandinjektion starten, um sicherzustellen, dass der Zeitpunkt des Auftreffens des Sandes erfasst wird. Um die Aufzeichnung zu starten, auf **Start** klicken.

< Sand Noise Calibration	-		×
0:00:07.99739	0		
Start Stop		Reset	
Enter Flow Velocity (m) San	d Noise		ίuVλ
2.7 7.2	7	. In choge	()
Add Calibration	Point		

3. Die Aufzeichnung erst stoppen, wenn die Injektion abgeschlossen ist. Dabei beachten, dass es nach Abschluss der Injektion eine gewisse Zeit dauern kann, bis der verbleibende Sand an die Stelle gelangt, an der das Messsystem angebracht ist (abhängig von Entfernung und Strömungsgeschwindigkeit). Zum Stoppen der Aufzeichnung auf **Stop (Stopp)** klicken.



4. Prüfen, dass in der Zelle Sand Noise Average (Mittelwert Sandrauschen) ein Wert steht. Dies zeigt, dass Daten aufgezeichnet wurden. Um diese Daten in die Tabelle zur Kalibrierung des Sandrauschens aufzunehmen, auf Add Calibration Point (Kalibrierpunkt hinzufügen) klicken.

🛷 Sand Noise Calibration — 🗆 🗙	Sand Noise Calibration — 🗆 X
0.00:07.997390 Start Stop Reset	0:00:07.997390 Start Stop Reset
Enter Flow Velocity 2.7 7.27	Enter Flow Velocity (m/s) Sand Noise Average (µV) 2.7 7.27
Add Calibration Point	Add Calibration Point

 Den Vorgang für die übrigen Geschwindigkeiten im Plan wiederholen. Dazu **Reset (Zurücksetzen)** auswählen und die obigen Schritte wiederholen, bis die drei Datenpunkte erfasst wurden.

Das Fenster schließen und zum Fenster **Sand Noise Calibration** (Kalibrieren des Sandrauschens) zurückkehren, wo in der oberen Tabelle nun Daten angezeigt werden. 6. Unter der oberen Tabelle unten links im Fenster auf **Measure** (Messen) klicken.



 Das Fenster "Measurement" (Messung) wird geöffnet. Manuell die Strömungsgeschwindigkeit eingeben, mit der die Prüfung durchgeführt werden soll.

🗢 Sand Noise Calibration 🛛 — 🗆 🗙	🛷 Sand Noise Calibration 🛛 — 🗆 🗙
0:00:07.997390	0:00:07.997390
Start Stop Reset	Start Stop Reset
Enter Flow Velocity (m/s) Sand Noise Average (µV)	Enter Flow Velocity (m/s) Sand Noise Average (µV)
2.7 7.27	2.7 7.27
Add Calibration Point	Add Calib

8. Die Datenaufzeichnung unmittelbar vor Beginn der Sandinjektion starten, um sicherzustellen, dass der Zeitpunkt des Auftreffens des Sandes erfasst wird. Um die Aufzeichnung zu starten, auf **Start** klicken.



9. Die Aufzeichnung erst stoppen, wenn die Injektion abgeschlossen ist. Dabei beachten, dass es nach Abschluss der Injektion eine gewisse Zeit dauern kann, bis der verbleibende Sand an die Stelle gelangt, an der das Messsystem angebracht ist (abhängig von Entfernung und Strömungsgeschwindigkeit). Zum Stoppen der Aufzeichnung auf **Stop (Stopp)** klicken.



10. Nach dem Stoppen der Aufzeichnung pr
üfen, dass in der Zelle Sand Noise Average (Mittelwert Sandrauschen) ein Wert steht. Dies zeigt, dass Daten aufgezeichnet wurden. Um diese Daten in die Tabelle zur Kalibrierung des Sandrauschens aufzunehmen, auf Add Calibration Point (Kalibrierpunkt hinzufügen) klicken.



11. Den Vorgang für die übrigen Geschwindigkeiten im Plan wiederholen. Dazu **Reset (Zurücksetzen)** auswählen und die obigen Schritte wiederholen, bis die drei Datenpunkte vollständig sind.

Das Fenster schließen und zum Fenster **Sand Noise Calibration** (Kalibrieren des Sandrauschens) zurückkehren, wo die obere Tabelle nun Daten enthält.

	🔳 SAM42 Se	ettings	
	General	Background Noise Cal	ibratio
	O No Sar	nd Rate Calibration	
:e Calibration – 🗆 🗙	Flow Vo	elocity Sand Noise /s) (μV)	^
0:00:07.997390	4	15	
Stop Reset	6	32	
alocity (m/c) Sand Noire Average (u)A	8	60	
z oz	16	3500	
1.61			٦.
Add Calibration Point		Measure	

 Im nächsten Schritt werden die vier folgenden Koeffizienten für das zu kalibrierende Messsystem berechnet. Dafür auf den grauen Pfeil (➤) neben der Tabelle klicken, um die Koeffizienten-Felder auszufüllen.



 Die Kalibrierung anhand des Diagramms auf der rechten Seite des Fensters überprüfen. Dieses zeigt die generierte Polynomkurve und wo die Messpunkte auf der Kurve liegen. Prüfen, ob die Punkte auf oder nahe der Linie liegen, um eine korrekte Kalibrierung zu gewährleisten.



# 4.4.2 Kalibrierung des Sandrauschens: variierende Sandrate bei fester Strömungsgeschwindigkeit

Für diesen Teil der Kalibrierung wird die Verwendung von mindestens drei Messpunkten gemäß den nachstehenden Hinweisen empfohlen:

#### Sandrate

Es sollten mindestens drei verschiedene Sandraten gewählt werden, die für die während des Betriebs zu erwartenden Bedingungen repräsentativ sind. Nachfolgend ist ein mögliches Beispiel angegeben:

- 0,1 g/s
- 1,0 g/s
- 2,0 g/s

#### Strömungsgeschwindigkeit

Die Strömungsgeschwindigkeit sollte konstant bleiben. Es wird empfohlen, die während des Betriebs voraussichtlich verwendete Geschwindigkeit zu wählen.

#### Prozedur

1. Unter der Tabelle unten links im Fenster auf **Measure** (**Messen**) klicken, um das Fenster zur Datenerfassung aufzurufen.



2. Im sich öffnenden Fenster *Measurement (Messung)* manuell die Strömungsgeschwindigkeit eingeben, mit der die Prüfung durchgeführt werden soll.

Sand Noise Calibration	-		×	4	Sand Noise Calibr	ation	-		×
0:00:07.9973	90					0:00:07.997390			
Start Stop		Reset			Start	Stop		Reset	
Enter Flow Velocity (m/s) Sar	nd Noise	Average	(µV)		Enter Flow Velocity	/ (m/s) Sand I	Noise A	.verage (	uV)
2.7 7.2	27	,			2.7	7.27			
Add Calibration	Point				Ac	ld Calib	7		
							/		

3. Die Datenaufzeichnung unmittelbar vor Beginn der Sandinjektion starten, um sicherzustellen, dass der Zeitpunkt des Auftreffens des Sandes erfasst wird. Um die Aufzeichnung zu starten, auf **Start** klicken.



4. Die Aufzeichnung erst stoppen, wenn die Injektion abgeschlossen ist. Dabei beachten, dass es nach Abschluss der Injektion eine gewisse Zeit dauern kann, bis der verbleibende Sand an die Stelle gelangt, an der das Messsystem angebracht ist (abhängig von Entfernung und Strömungsgeschwindigkeit). Zum Stoppen der Aufzeichnung auf **Stop (Stopp)** klicken.

Sand Noise Calibration	-		$\times$
0:00:07.99739	0		
Start Stop Enter Flow Velocity (m/s) Sand	d Noise	Reset	(μV)
2.7 7.27	7		
Add Calibration I	Point		

 Nach dem Stoppen der Aufzeichnung pr
üfen, dass in der Zelle Sand Noise Average (Mittelwert Sandrauschen) ein Wert steht. Dies zeigt, dass Daten aufgezeichnet wurden. Um diese Daten in die Tabelle zur Kalibrierung des Sandrauschens aufzunehmen, auf Add Calibration Point (Kalibrierpunkt hinzufügen) klicken.

Sand Noise Calibration	- 0	×	4	Sand Noise Calib	ration	_		$\times$
0:00:07.997390 Start Stop	Reset			Start	0:00:07.99739 Stop	0	Reset	
Enter Flow Velocity 2.7 7.27	Noise Average	(μV)		Enter Flow Velocit 2.7	y (m/s) San	d Noise	Average (j	uV)
Add Calibration Poi	nt			A	dd Calibration I	Point		

 Den Vorgang für die übrigen Geschwindigkeiten im Plan wiederholen. Dazu **Reset (Zurücksetzen)** auswählen und die obigen Schritte wiederholen, bis die drei Datenpunkte vollständig sind.

Das Fenster schließen und zum Fenster **Sand Noise Calibration** (Kalibrieren des Sandrauschens) zurückkehren, wo die obere Tabelle nun Daten enthält.

Sand Noise Calibration – — — — — — — — — — — — — — — — — — —	Injected Sand Rate (g/s)	Sand Rate (g/s)	
0:00:07.997390	1	.7	
Start Stop Reset	2	1.8	
Enter Flow Velocity (m/s) Sand Noise Average (µV)	5	3.7	
2.7 7.27			
Add Calibration Point	M	leasure	

 Der nächste Schritt besteht darin, die vier folgenden Koeffizienten für das zu kalibrierende Messsystem zu berechnen. Dazu die Partikelgröße eingeben, die für die Prüfungen verwendet wurde und die repräsentativ für die Partikel sein sollte, die während des Betriebs vorkommen werden. Auf den grauen Pfeil (➤) neben der Tabelle klicken, um die Koeffizienten-Felder auszufüllen.



 Die Skala der y-Achse unterscheidet sich zu der des Ausgangsbildschirms, wodurch die Kalibrierung bestätigt wird.



#### 4.4.3 Abschluss der Kalibrierung des Sandrauschens

#### Prozedur

- Sobald die Daten zur Kalibrierung des Sandrauschens erfasst wurden, unten rechts im Fenster auf Apply (Anwenden) klicken, damit die generierten Koeffizienten auf das Messsystem geschrieben werden.
- Sobald die Koeffizienten auf das Messsystem geschrieben wurden, das Kalibrierungsfenster verlassen. Anschließend auf OK klicken, um zum Startbildschirm zurückzukehren.

Die Hintergrundgeräuschkalibrierung für das Messsystem ist nun abgeschlossen. Auf dem Fenster der Hintergrundgeräuschkalibrierung gibt es einige zusätzliche Funktionen, die verwendet werden können:

Exportieren

Sobald die Kalibrierung abgeschlossen ist, können die Kalibrierungsdaten und Koeffizienten aus der Anwendung exportiert werden. Dies erfolgt in Form einer .SAM42-Datei. Unten links im Fenster auf **Export (Exportieren)** klicken, um diese Datei zur späteren Verwendung zu speichern.

#### Importieren

Unten links im Fenster auf **Import (Importieren)** klicken und die .SAM42-Datei auswählen, die in eine frühere Kalibrierungsdatei geladen werden soll.

# 5 Alarme einstellen

## 5.1 Alarmkonfiguration

Der Hauptzweck des SAM42 Systems besteht darin, den Benutzer zu warnen, wenn die Sandproduktionsrate einen akzeptablen Wert überschreitet. In diesem Abschnitt ist der Prozess beschrieben, um die Alarme für den Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitor einzustellen.

#### Prozedur

 Ist das Messsystem mit einem PC/Tablet verbunden, auf dem die Inbetriebnahme-App ausgeführt wird: Auf dem Startbildschirm auf Settings (Einstellungen) klicken, um zum Fenster Settings (Einstellungen) zu navigieren.



2. Auf **Alarms (Alarme)** klicken, um zur Registerkarte **Alarms** (**Alarme)** zu navigieren.

I SAMA2 Settings	-		×
General Background Noise Calibration Sand Noise Calibration Alarms			
Slave ID 1	(1 - 255)		
Device Name Empty WELL 32	(32 chars max)		
Modbus RTU Connection Units			
Baudinite         19200         v           Parity         Even         v         O			
Pow Velocity Configuration			
Default Velocity 200 Maximum Velocity 2000			
Export Import Apply	Cancel	OK	_

3. Über das Registerkartenfenster *Alarms (Alarme)* können Alarme konfiguriert werden.

IM42 Settings					-	
meral Background Noise Calibration Sand	Noise Calibration Alarms					
To enable Sand Mass Accumulation and Alarm	is, enable the Sand Rate output, by selectin	ng either a default calibration or co	figuring the s	and injection calibration on the Sand F	late tab.	
and Mass Accumulation						
Sand Rate Threshold for Sand Mass Accumulation	k0.00		/s			
Deadband for Sand Mass Accumulation	0.20		/s			
and Mass Accumulation Reset Time	60					
Sand Mass Alarm		Sand Rate Alarm	44 90	100		0/5
and Marc Alarm Threshold 100	ler.					

#### 5.1.1 Sandmassenansammlung

In diesem Fenster können die Sandraten festgelegt werden, bei denen die Ansammlung beginnt.

#### Sandratenschwellenwert für die Sandmassenansammlung

Dies ist die Sandrate, bei der das System mit der Messung des angesammeltes Sandes beginnt. Idealerweise entspricht dies dem Alarmschwellenwert für die Sandrate.

Standardwert: 1,000 g/s

#### Totzone für die Sandmassenansammlung

Beschreibt, wie weit die Sandrate sinken muss, bevor die Ansammlung gestoppt wird.

Beispiel: Ist ein Schwellenwert auf 20 g/s eingestellt und sinkt die Sandrate auf 19,8 g/s ab, wird die Berechnung der Ansammlung gestoppt.

#### Rücksetzzeit für die Sandmassenansammlung

Die maximal zulässige Zeit zwischen zwei Alarmausgabezuständen (d. h. wenn der Akkumulator eingeschaltet ist) eingeben, bevor der Akkumulator und der bereits ausgelöste Alarm zurückgesetzt werden.

#### 5.1.2 Schwellenwert für den Sandmassenalarm

Sobald die Sandproduktionsrate den festgelegten Sandalarmbereich überschreitet, beginnt ein Akkumulator mit der Ansammlung der Sandproduktion, bis die Rate unter den Sandalarmbereich minus Alarmobergrenze abfällt.

Fällt die Rate für einen Zeitraum, der länger ist als die **Zeit bis zum Zurücksetzen des Alarms,** unter diesen Messwert, wird der Akkumulator auf Null zurückgesetzt.

Steigt die Rate jedoch erneut über den **Sandalarmbereich** innerhalb der **Zeit bis zum Zurücksetzen des Alarms** an, fährt der Akkumulator mit der Ansammlung der Sandproduktion fort. Übersteigt die angesammelte Sandproduktion die **Sandalarmmasse**, wird ein **Sandalarm** erzeugt (siehe Abbildung 5-1). Dieser Alarm wird zurückgesetzt, sobald die Rate unter den **Sandalarmbereich** minus **Alarmobergrenze** für einen Zeitraum, der länger ist als die **Zeit bis zum Zurücksetzen des Alarms**, abfällt. Dies wird direkt von den Werten beeinflusst, die unter **Sandmassenansammlung** eingegeben wurden.





- A. T1
- B. T2
- C. Zeit
- D. Sand [g/s]
- E. Sandalarmbereich
- F. Alarmobergrenze für die ausgewählte Bohrung
- G. Massenalarm (Sandalarm wird ausgelöst)

#### 5.1.3 Sandratenalarm

Es wird empfohlen, diesen entweder auf den gleichen Wert wie den Sandratenschwellenwert für die Sandmassenansammlung oder auf einen niedrigeren Wert einzustellen. Wenn die Sandrate den Wert überschreitet, wird ein Alarm ausgelöst.

Standardwert: 1,000 g/s

#### 5.1.4 Totzone Sandratenalarm

Wenn die Sandrate unter den **Sandalarmbereich** minus **Alarmobergrenze** abfällt, wird die Sandmassenansammlung gestoppt. Einen entsprechenden Grenzwert eingeben.

Standardwert: 0,100 g/s

#### 5.1.5 Alarme anwenden

Unten rechts im Fenster auf **Apply (Anwenden)** klicken. Anschließend auf **OK** klicken, um den Startbildschirm zu verlassen.

Alarmwerte werden auch auf dem Startbildschirm der Inbetriebnahme-App angezeigt.

<ul> <li>SAM42 App</li> </ul>							
Slave ID (1) 1	✓ Connect	Scan Devi	ice Name Empty WELL 32	Co	nnection	COM13 @ 19200	
Sand Rate	9/s 0 9/s	Sand Mass	0.00 kg	Flow Velocity Default Velocity	2.00	m/s m/s	Settings
Sand Noise 5.20 Raw Output Noise		Sand Accumulating Time To Reset	Off 0:01:0	Background Noise Temperature	0.00 23.45	۷۷ ۲۰	Data Logging
	Noise Intensit	у		_	Sand	I Rate	
4 Sand Noise ( 4 Raw Output ) 2 Sand Mass (k	μν) Noise (μV) cg)		4 60 2 5 5,40 2 20	Sand Rate (g/s)			
0 -	08:32:37				08:3	12:37	
me Range 1 min	5 mins	30 mins 1 h	r 3 hrs				

# 6 Rosemount SAM42 Akustischer Partikelmonitor in Betrieb

In diesem Abschnitt ist beschrieben, wie das Messsystem mit den Leitsystemen interagiert, unabhängig davon, ob es direkt mit dem Leitsystem verkabelt ist oder mit Analysesoftware verwendet wird.





I. Prozessleitsystem (DCS)

## 6.1 Digitale SAM42-Schnittstelle

Das Rosemount SAM42 kann direkt mit dem Prozessleitsystem oder einem permanenten Server, auf dem die Fieldwatch-Software ausgeführt wird, oder mit einem Servicecomputer verbunden werden, auf dem die Inbetriebnahme-App des SAM42 Akustischen Partikelmonitors ausgeführt wird. Siehe nachstehende Schemata mit allen Schnittstellenoptionen.

#### 6.1.1 Schnittstelle zu einem Service-Laptop mit SAM42 Inbetriebnahme-App

Um das SAM42 Messsystem zu konfigurieren und zu kalibrieren, ist ein Service-PC erforderlich, auf dem die SAM42 Inbetriebnahme-App ausgeführt wird. Der Service-PC sollte über das SAM42 Inbetriebnahmekabel mit dem SAM42 Messsystem verbunden werden. Das Inbetriebnahmekabel enthält sowohl den RS485-USB-Konverter als auch eine Batteriespannungsversorgung für den SAM42.

#### Abbildung 6-2: Ex-d Verbindung zwischen SAM42 und Inbetriebnahme-App



- A. Ex-Bereich
- B. Ex-freier Bereich
- C. Akustischer Partikelmonitor
- D. Modbus RTU RS485
- E. Ex d Kabel
- F. Stromversorgung und RS485 an USB Konverter
- G. SAM42 Inbetriebnahme-App

#### Abbildung 6-3: Ex-ia Verbindung zwischen SAM42 und Inbetriebnahme-App



- A. Ex-Bereich
- B. Ex-freier Bereich
- C. Akustischer Partikelmonitor
- D. Modbus RTU RS485
- E. Ex i Kabel
- F. Sicherheitsbarriere
- G. Stromversorgung und RS485 an USB Konverter
- H. SAM42 Inbetriebnahme-App

#### 6.1.2 Schnittstelle des Prozessleitsystems (DCS/PCS)

Bei jedem Rosemount SAM42 handelt es sich um eine Modbus-Slave-Einheit mit eindeutiger Modbus-Slave-ID. Um eine Abfragerate von einer Ablesung pro Sekunde beizubehalten, sicherstellen, dass die folgenden Bedingungen berücksichtigt werden, wenn mehrere SAM42 miteinander verbunden werden.

In Ex-d Anwendungen können bis zu 32 Messsysteme an einem zweiadrigen RS485 Prozessbus angeschlossen werden. Gegebenenfalls muss die Baudrate der Messsysteme geändert werden, um sicherzustellen, dass die Abfragerate von einer Ablesung pro Sekunde beibehalten bleibt.

Ex-a Anwendungen sind auf drei Messsysteme beschränkt. Dies ist auf die Strombegrenzungen der genutzten Barrieren zurückzuführen. Werden mehr als drei Messsysteme über dieselbe Barriere angeschlossen, fällt die Abfragerate unter eine Ablesung pro Sekunde.

Das Kommunikationsprotokoll entspricht dem Modbus RTU-Standardmodus. Das SAM42 Messsystem speichert alle Konfigurationsdaten und Kalibrierungskoeffizienten auf einem Flash-Speicher und benötigt für den normalen Betrieb keinen Computer, der mit dem Prozessleitsystem verbunden ist.

Das Prozessleitsystem versorgt das SAM42 Messsystem mit Strömungsgeschwindigkeitsparametern und ruft berechnete Sandratenwerte sowie Sandalarme und technische Fehleralarme vom SAM42 ab. Die digitale Schnittstelle ist in Abbildung 6-4 und Abbildung 6-5 dargestellt. Falls über das Prozessleitsystem keine Strömungsgeschwindigkeit verfügbar ist, kann eine statische Strömungsgeschwindigkeit eingestellt werden.<sup>(1)</sup>

<sup>(1)</sup> Wird eine statische Geschwindigkeit eingestellt, wirkt sich dies auf die Genauigkeit des Messsystems aus. Für optimale Genauigkeitsergebnisse wird empfohlen, über das Prozessleitsystem einen Live-Durchfluss an das Messsystem zu liefern.

# Abbildung 6-4: Ex-d Verbindung zwischen SAM42 und Prozessleitsystem



- A. Ex-Bereich
- B. Ex-freier Bereich
- C. Akustischer Partikelmonitor
- D. Modbus RTU RS485
- E. Ex d Kabel
- F. Modbus RTU RS485 und Spannungsversorgung
- G. 24 VDC
- H. Prozessleitsystem (DCS)

# Abbildung 6-5: Ex-ia Verbindung zwischen SAM42 und Prozessleitsystem



- A. Ex-Bereich
- B. Ex-freier Bereich
- C. Akustischer Partikelmonitor
- D. Ex i Kabel
- E. Modbus RTU RS485 und Spannungsversorgung
- F. Sicherheitsbarriere
- G. Serielles Kabel
- H. 24 VDC
- I. Prozessleitsystem (DCS)

#### 6.1.3 Schnittstelle zu einem Fieldwatch-Server

Das Rosemount SAM42 Messsystem kann mittels Fieldwatch-Software auch mit einem permanenten Server verbunden werden. Der Server handhabt die gesamte Kommunikation mit dem SAM42 Messsystem. Ist ein permanenter Server mit dem SAM42 Messsystem verbunden, kann der Server als einzelner Modbus-Slave gegenüber dem Prozessleitsystem fungieren. Mit dieser Software-Option kann das Prozessleitsystem alle mit dem System verbundenen SAM42 Messsysteme über zwei Modbus-Aufrufe ansprechen: einen zum Schreiben der Strömungsgeschwindigkeit und einen für die Ablesung von Sandraten und Alarmstatus. Die Festplatte im Server kann auch zur Speicherung von Trenddaten verwendet werden. Die digitale Schnittstelle ist in Abbildung 6-6 und Abbildung 6-7 dargestellt.

#### Abbildung 6-6: Ex-d Verbindung zwischen SAM42 und Fieldwatch



- A. Ex-Bereich
- B. Ex-freier Bereich
- C. Akustischer Partikelmonitor
- D. Modbus RTU RS485
- E. Ex d Kabel
- F. Fieldwatch
- G. RS485/RS232/TCP
- H. 24 VDC
- I. Prozessleitsystem (DCS)

### Abbildung 6-7: Ex-ia Verbindung zwischen SAM42 und Fieldwatch



- A. Ex-Bereich
- B. Ex-freier Bereich
- C. Akustischer Partikelmonitor
- D. Modbus RTU RS485
- E. Ex i Kabel
- F. Sicherheitsbarriere
- G. Fieldwatch
- H. RS485/RS232/TCP
- I. 24 VDC
- J. Prozessleitsystem (DCS)

Die Einrichtung des SAM42 Messsystems in Fieldwatch wird von Wartungspersonal von Emerson durchgeführt.

#### Anmerkung

Fieldwatch ist eine Software, die nicht mehr von Emerson entwickelt wird (d. H. es werden keine neuen Funktionen/Erweiterungen hinzugefügt). Das SAM42 Messsystem ist jedoch mit Fieldwatch kompatibel und unterstützt Upgrades an der bestehenden installierten Basis mit Fieldwatch.

# 7 Referenzinformationen

Dieses Gerät ist unter folgenden Umgebungsbedingungen für den Einsatz im Freien geeignet:

- Maximale Höhe: 2.000 m
- Umgebungstemperatur: -40 °F (-40 °C) bis 176 °F (80 °C)
- 0 bis 100 % relative Luftfeuchtigkeit
- Schutzart Gehäuseschutzart 4X, IP66

Elektrische Daten: 24 VDC Nenneingangsspannung (9 V – 28 V Nennspannungsbereich), Imax 20 mA

### 7.1 Modbus Liste

Die Tabelle zeigt die Werte des Messsystems und in welchem Register diese zu finden sind.

Name der Variable	Register	Тур				
Prozessdaten						
Sandrate	0	Schwimmer				
Sandrauschen	2	Schwimmer				
Rohausgangsrauschen	4	Schwimmer				
Sandmasse	6	Schwimmer				
Platinentemperatur	8	Schwimmer				
Geschwindigkeitseingaben						
Strömungsgeschwindig- keit (Eingang)	10	Schwimmer				
Alarmkontrollleuchten	(LED)					
Sandratenalarm	12	Boolean				
Sandmassenansamm- lung	13	Boolean				
Verbleibende Sandmas- sezeit zum Zurückset- zen	14	uint32				
Sandmassenalarm	16	Boolean				
Diagnosefunktionen						
Systemstatus	18	uint16				
Zähler zurücksetzen	19	uint16				

Name der Variable	Register	Тур
Betriebszeit (Sekunden)	20	uint32

Dieser Abschnitt enthält Einzelheiten und weitere Informationen, die bei der Installation eines Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors zu berücksichtigen sind.

## 7.2 Physik. Einheiten

Der Rosemount SAM 42 Akustische Partikelmonitor unterstützt nur physikalische Einheiten des Internationalen Einheitensystems (SI). Folgende physikalische Einheiten kommen bei der Konfiguration und Inbetriebnahme vor:

Variable	Symbol	Unit (Einheit)
Sandintensität	μV	Mikrovolt
Sandrate	g/s	Gramm pro Sekunde
Sandquantifizierung	g	Gramm
Strömungsgeschwindig- keit	m/s	Meter/Sekunde
Temperatur	°C	Grad Celsius
Spannungsversorgung	VDC	Gleichspannung

## 7.3 Prozessdaten

Die Berechnung der Sandrate erfordert Informationen/Eingaben zur Strömungsgeschwindigkeit.

#### Geschwindigkeitseingaben

Die Geschwindigkeit muss extern gemessen/berechnet und dann direkt in m/s bereitgestellt werden. Diese wird gemäß der Tabelle in Modbus Liste direkt vom Prozessleitsystem erfasst.

Je genauer die Geschwindigkeitseingaben sind, desto genauer fällt die Berechnung der Sandrate dem SAM42 Messsystem aus.

Die Geschwindigkeitseingaben können kontinuierlich aus dem Prozessleitsystem eingespeist werden, um Geschwindigkeitsschwankungen zu erfassen.

## 7.4 Funktionsprüfung des Messsystems

Nachdem eine ordnungsgemäße und sichere Verkabelung sichergestellt wurde, kann die Spannungsversorgung eingeschaltet und eine Funktionsprüfung der Installation durchgeführt werden.

Das System einschalten. Die Anzeige der Kommunikation mit der Schwinggabel am Rohr sollte in der SAM42 Inbetriebnahme-App zu sehen werden.

Bei Verwendung eines PCs mit Rosemount SAM42 Inbetriebnahme-App, der am RS485 Port angeschlossen ist, sollte eine Empfindlichkeitsprüfung als abschließende Funktionsprüfung der Schwinggabel durchgeführt werden. Mit dem Daumen Sandpapier (Körnung 60-100) einige in. (5 bis 10 cm) neben der Schwinggabel an das Rohr drücken und drehen.

- Einen Sandpapiertest durchführen und gleichzeitig das Rohsignal-Trendfenster im Hauptmenü der SAM42 Inbetriebnahme-App beobachten. Als Reaktion auf den Sandpapiertest sollte eine Signalspitze über 50 μv erscheinen.
- Bleibt eine Reaktion trotz wiederholter Sandpapiertests aus oder beläuft sie sich auf weniger als 50 µv, sollte der Kontakt des Sensors mit dem Rohr überprüft und mit neuem Silikonschmiermittel wiederhergestellt werden.
   Sobald eine angemessene Rohsignal-Reaktion erzielt wurde, wurde die Installation der Schwinggabel erfolgreich überprüft und ist zur Kalibrierung bereit. Die Kalibrierung darf nur durch Emerson Personal oder durch von Emerson geschultes Personal durchgeführt werden.

# 8 Wartung des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors

Die optimale Leistung des SAM42 erfordert eine regelmäßige Planung einfacher Wartungsmaßnahmen, auf die bei Bedarf eine umgehende Reparatur folgt.

Das Gerät enthält keine Teile über 1000 mm oder über 50 kg, die während der Wartung bewegt werden müssen. Siehe Maßzeichnung in Abbildung 8-1.

Die Wartung des SAM42 beschränkt sich auf den Austausch des Montagesatzes oder einzelner Elemente der Montagelösung (Muttern, Gurt, Montagebuchse usw.). Eine Auflistung der Einzelheiten sind im Produktdatenblatt des Rosemount SAM42 Akustischen Partikelmonitors zu finden.

Falls eine SAM42 Schwinggabel ausgetauscht werden muss, wird empfohlen, sich für die Konfiguration des Messsystems an einen Wartungstechniker von Emerson oder an von Emerson geschultes und autorisiertes Personal zu wenden.


## Abbildung 8-1: Installationszulassungszeichnung



- 1. Rosemount SAM42 Messumformer
- 2. Montagebuchse
- 3. Belastungsfedern
- 4. Kompressionsmutter
- 5. Rohrleitung
- 6. Befestigungsgurt
- 7. Feldkabel
- 8. Kontermutter
- 9. Typenschild

Abmessungen in mm (in.)

# 8.1 Vorbeugende Wartung

## 8.1.1 Sichtprüfung

Zeitperiode	Monatlich
Erforderliche Werkzeuge	Keine
Geschätzte Dauer	0,2 Stunden/pro Schwinggabel
Ausfallzeit	0 %

## 8.1.2 Routineprüfung

Zeitperiode	Monatlich
Erforderliche Werkzeuge	Sandpapier
Geschätzte Dauer	0,1 Stunde/pro Schwinggabel
Ausfallzeit	0,014 %

## 8.1.3 Reinigungs- und Wartungsanweisungen

Salzablagerungen, Rost und andere Verunreinigungen entfernen, die bei Sicht- oder Routineprüfungen festgestellt wurden.

# 8.2 Fehlerbehebende Wartung

Von Emerson geschultes Personal kann kleinere Anpassungen der Kalibrierungskurven vornehmen. Werden solche Anpassungen regelmäßig vorgenommen, verbessern sie die Leistung des Systems.

## 8.2.1 Hintergrundgeräuschkalibrierung

Zeitperiode	Jährlich
Erforderliche Werkzeuge	Tablet-PC (inkl. Inbetriebnahme-App)
Geschätzte Dauer	3 Stunden/pro Schwinggabel
Ausfallzeit	0,034 %

## 8.2.2 Sandkalibrierung

Zeitperiode	Jährlich
Erforderliche Werkzeuge	Tablet-PC (inkl. Inbetriebnahme-App) Sand-Injektionsvorrichtung
Geschätzte Dauer	12 Stunden/pro Schwinggabel
Ausfallzeit	0,137 %

## 8.2.3 Neuinstallation oder Austausch der SAM42 Schwinggabel

Um die Schwinggabel aus dem Rohr zu entfernen, die vier Befestigungsmuttern der Schrauben mit einem 13-mm-Schraubenschlüssel lösen. Dabei darauf achten, dass keine Muttern und Federn herunterfallen. Die Schwinggabel dann aus der Montagebuchse und durch die Schrauben gleitend nach oben ziehen.

Der Austausch einer SAM42 Schwinggabel erfordert eine neue Kalibrierung. Vor der Installation der neuen Schwinggabel sicherstellen, dass dies sicher durchgeführt werden kann. Die Schwinggabel wiegt ~3 kg und kann zu Schäden führen, wenn sie versehentlich fallen gelassen wird. Bei Bedarf ein Gerüst verwenden.

Zur physischen Installation der neuen Schwinggabel die Schritte unter Physische Installation des Messsystems befolgen.

# 9 Produktzulassungen

Die Installation dieses Geräts in explosionsgefährdeten Umgebungen muss gemäß den lokalen, nationalen und internationalen Normen, Vorschriften und Empfehlungen erfolgen. Dieser Abschnitt des Handbuchs enthält Einschränkungen in Verbindung mit der sicheren Installation.

Vor dem Anschluss eines SAM42 in einer explosionsgefährdeten Atmosphäre sicherstellen, dass die Geräte im Messkreis in Übereinstimmung mit den Vorschriften für eigensichere oder keine Funken erzeugende Feldverkabelung installiert sind. Sicherstellen, dass die Prozessatmosphäre am Installationsort des Messsystems der Ex-Zulassung des Messsystems entspricht.

#### Anmerkung

Die Ausführung für Standardtemperaturen ist mit (ST) und die Ausführung für hohe Temperaturen mit (HT) gekennzeichnet.

# 9.1 Informationen zu EU-Richtlinien

Eine Kopie der EU-Konformitätserklärung befindet sich am Ende der Kurzanleitung. Die neueste Version der EU-Konformitätserklärung ist auf Emerson.com/Rosemount zu finden.

# 9.2 Standardbescheinigung

Das Gerät wurde standardmäßig untersucht und geprüft, um zu gewährleisten, dass die Konstruktion die grundlegenden elektrischen, mechanischen und Brandschutzanforderungen eines national anerkannten Prüflabors (NRTL), zugelassen von der Federal Occupational Safety and Health Administration (OSHA, US-Behörde für Sicherheit und Gesundheitsschutz am Arbeitsplatz), erfüllt.

# 9.3 Nordamerika

Der US National Electrical Code<sup>®</sup> (NEC) und der Canadian Electrical Code (CEC) lassen die Verwendung von Geräten mit Divisions-Kennzeichnung in Zonen und von Geräten mit Zone-Kennzeichnung in Divisionen zu. Die Kennzeichnungen müssen für die Ex-Zulassung des Bereichs, die Gasgruppe und die Temperaturklasse geeignet sein. Diese Informationen sind in den entsprechenden Codes klar definiert.

# 9.4 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)

Der Rosemount SAM42 Akustische Partikelmonitor erfüllt alle Anforderungen an Industrieumgebungen gemäß 2014/30/EU (EMV- Richtlinie); FCC/CFR 47: Teil 15B 15.109 und 15.107, Klasse A; ICES 003: Ausgabe 7; ANSI C63.4: 2014.

# 9.5 USA

## 9.5.1 USA Ex-Schutz

Zulassung:	SGSNA/24/SUW/00028X
Standard:	UL 1203, 6. Ausg., Rev. 2023
Kennzeichnung:	XP CL I, DIV 1, GP CD, T4 (ST) und XP CL I, DIV 1, GP CD, T2 (HT) (–40 °C $\leq$ T_a $\leq$ +75 °C)

### Spezielle Bedingungen für die Verwendung:

- 1. Das Produkt muss gemäß NEC 70 Abschnitt 501 für Ex-Bereiche installiert werden.
- Das Produkt ist nicht f
  ür die Verbindung mit starren Metallschutzrohren vorgesehen, da es f
  ür diese Konfiguration nicht getestet wurde.

# 9.6 Kanada

### 9.6.1 Kanada Ex-Schutz

Zulassung:	SGSNA/24/SUW/00028X
Standard:	CSA C22.2 Nr. 30:20, 4. Ausg., April 2020 Rev.: März 2023
Kennzeich- nung:	XP CL I, DIV 1, GP CD, T4 (ST) und XP CL I, DIV 1, GP CD, T2 (HT) (–40 °C $\leq$ T_a $\leq$ +75 °C)

#### Spezielle Bedingungen für die Verwendung:

- 1. Das Produkt muss gemäß NEC 70 Abschnitt 501 für Ex-Bereiche installiert werden.
- 2. Das Produkt ist nicht für die Verbindung mit starren Metallschutzrohren vorgesehen, da es für diese Konfiguration nicht getestet wurde.

# 9.7 Europa

## 9.7.1 ATEX Druckfeste Kapselung

Zulassung:	SGS23ATEX0042X
Standard:	EN IEC 60079-0: 2018 und EN 60079-1: 2014

# Kennzeich-<br/>nung:II 2 G, Ex db IIB T6...T4 Gb (ST) und II 2 G, Ex db IIB<br/>T6...T2 Gb (HT) (-40 °C $\leq T_a \leq +75$ °C)

#### Spezielle Bedingungen für die Verwendung:

- Kabelverschraubungen, durch die Kabel in das Gehäuse eingeführt werden können, müssen als Ausstattung ATEX-zertifiziert sein. Nach der Installation muss die Kabelverschraubung die am Gehäuse angegebene IP-Klassifizierung beibehalten.
- 2. Die Endbenutzer müssen die vom Hersteller bereitgestellten spezifischen Installations- und Betriebsanweisungen befolgen, um eine Überschreitung der Wärmeableitungsgrenzwerte für den gewünschten Temperaturcode für eine Betriebsumgebung zu vermeiden. Außerdem müssen sie die Informationen zur richtigen Auswahl von Kabeln und Kabelverschraubungen zu befolgen.
- 3. Das lackierte Gehäuse kann eine potenzielle elektrostatische Zündgefahr darstellen und darf nicht abgerieben oder mit einem trockenen Tuch gereinigt werden.
- 4. Die maximale Eingangsleistung ist auf 0,5 W beschränkt.

## 9.7.2 ATEX Eigensicherheit

#### Anmerkung

Diese Zulassung ist noch nicht verfügbar. Sie wurde beantragt und befindet sich derzeit in Bearbeitung.

Zulassung:	Noch nicht verfügbar
Standard:	EN IEC 60079-0: 2018 und EN 60079-11: 2023
Kennzeich- nung:	II 1 G, Ex ia IIB T4 Ga (ST) und II 1 G, Ex ia IIB T2 Ga (HT) (–40 °C $\leq$ T $_a$ $\leq$ +75 °C)

#### Spezielle Bedingungen für die Verwendung:

TBA

## 9.8 International

#### 9.8.1 IECEx Druckfeste Kapselung

Zulassung:	IECEx SGS 23.0041X
Standard:	IEC 60079-0: 2017 Ed 7.0 und IEC 60079-1: 2014 Ed 7.0

# Kennzeich-<br/>nung:Ex db IIB T6...T4 Gb (ST) und Ex db IIB T6...T2 Gb<br/>(HT) (-40 °C $\leq T_a \leq +75$ °C)

#### Spezielle Bedingungen für die Verwendung:

- Kabelverschraubungen, durch die Kabel in das Gehäuse eingeführt werden können, müssen als Ausstattung IECEx-zertifiziert sein. Nach der Installation muss die Kabelverschraubung die am Gehäuse angegebene IP-Klassifizierung beibehalten.
- 2. Die Endbenutzer müssen die vom Hersteller bereitgestellten spezifischen Installations- und Betriebsanweisungen befolgen, um eine Überschreitung der Wärmeableitungsgrenzwerte für den gewünschten Temperaturcode für eine Betriebsumgebung zu vermeiden. Außerdem müssen sie die Informationen zur richtigen Auswahl von Kabeln und Kabelverschraubungen zu befolgen.
- 3. Das lackierte Gehäuse kann eine potenzielle elektrostatische Zündgefahr darstellen und darf nicht abgerieben oder mit einem trockenen Tuch gereinigt werden.
- 4. Die maximale Eingangsleistung ist auf 0,5 W beschränkt.

## 9.8.2 IECEx Eigensicherheit

#### Anmerkung

Diese Zulassung ist noch nicht verfügbar. Sie wurde beantragt und befindet sich derzeit in Bearbeitung.

Zulassung:	Noch nicht verfügbar
Standard:	IEC 60079-0: 2017 Ed 7.0 und IEC 60079-11: 2023 Ed 7.0
Kennzeich- nung:	Ex ia IIB T4 Ga (ST) und Ex ia IIB T2 Ga (HT) (–40 °C < $T_a \leq$ +75 °C)

#### Spezielle Bedingungen für die Verwendung:

TBA

#### Adresse des Produktionsstandorts

Permasense Ltd, Emerson, Alexandra House, Newton Road, Manor Royal, Crawley, RH10 9TT, Vereinigtes Königreich

Telefon: +44 20 3002 3672

# 10 Konformitätserklärung

EMERSON EU Declaration of Conformity
We, the manufacturer,
<b>Permasense Ltd</b> Alexandra House, Newton Road, Manor Royal, Crawley RH10 9TT, UK
declare under our sole responsibility that the products,
Rosemount <sup>™</sup> SAM42 Acoustic Particle Monitor Rosemount <sup>™</sup> PDS42 Acoustic PIG Detector
to which this declaration relates, is in conformity with the relevant European Union harmonisation legislation.
EMC Directive (2014/30/EU) Harmonised standard: EN IEC 61326-1:2021
ATEX Directive (2014/34/EU) SG523ATEX0042X - Flameproof EU type examination certificate
Standard Temperature (ST) High Temperature (HT)
II 2G, Ex db IIB T674 Gb (+40°C ≤Ta≤ +75°C) II 2G, Ex db IIB T672 Gb (+40°C ≤Ta≤ +75°C)
Harmonised standards: EN IEC 60079-0: 2018 EN 60079-1: 2014
ATEX Notified Body for EU Type Examination Certificate: SGS Fimko Oy (Notified body number 0598) Takomotie 8       ATEX Notified Body for Quality Assurance SGS Fimko Oy (Notified body number 0598) Takomotie 8         FI-00380 Helsinki Finland       Berroope and Northern Ireland: Emerson S.R.L.; company No. J12/88/2006, Emerson 4 street, Parcul Industrial Tetarom II, Cluj-Napoca 400638, Romania Regulatory Compliance Shared Services Department Email: europeproductcompliance@emerson.com Phone: +40 374 132 000       ATEX Notified Body for Quality Assurance SGS Fimko Oy (Notified body number 0598) Takomotie 8 FF-00380 Helsinki Finland
Signed for and on behalf of Permasense Ltd.
26 <sup>th</sup> March 2024 Philip Pakianathan Giobal Engineering and Operations Director Crawley. UK
(Signature) (date of Issue) (Name) (Function) (Place of issue)



# 

Kurzanleitung MS-00825-0105-3636, Rev. AA Mai 2024

Weiterführende Informationen: Emerson.com/global

©2024 Emerson. Alle Rechte vorbehalten.

Die Verkaufsbedingungen von Emerson sind auf Anfrage erhältlich. Das Emerson Logo ist eine Marke und Dienstleistungsmarke der Emerson Electric Co. Rosemount ist eine Marke der Emerson Unternehmensgruppe. Alle anderen Marken sind Eigentum ihres jeweiligen Inhabers.



ROSEMOUNT