

Руководство по эксплуатации АГАВА ПК-50

АГСФ.421445.007РЭ

Редакция: 1.8

Дата: 15-01-2025



Содержание

Назначение

Используемые термины и сокращения

Условное обозначение прибора

Оснащение прибора

Средства индикации

Интерфейсы ввода-вывода и накопители

Другие ресурсы

Электропитание

Технические характеристики

Условия эксплуатации

Устройство и принцип работы прибора

Габаритные размеры

Назначение разъемов прибора и их контактов

Разъемы интерфейсов RS485-1 и RS485-2

Разъем интерфейса RS485-3 (для ПК-50.10 и ПК-50.15)

Разъем интерфейса Profibus (для ПК-50.10 и ПК-50.15)

Разъем интерфейса RS232

Разъем питания ~220V

Состав программного обеспечения прибора

Порядок работы с прибором

Включение и загрузка

Подготовка контроллера к использованию

Общие указания

Указания мер безопасности

Монтаж и подключение прибора

Помехи и методы их подавления

Настройка и работа с контроллером

Системная утилита

[Файловая система](#)

[Консоль](#)

[Блокирование вывода сообщений в консоль при загрузке контроллера](#)

[Отключение консоли на порту RS-232](#)

[Параметры сети Ethernet](#)

[Системная дата, время](#)

[Доступ к файлам контроллера](#)

[Символьные устройства последовательных портов](#)

[Вход в консоль загрузчика и задание пароля для входа в нее](#)

[Калибровка сенсорного экрана](#)

[Обновление программных компонентов](#)

[Техническое обслуживание](#)

[Замена литиевой батареи часов реального времени](#)

[Правила транспортирования и хранения](#)

[Гарантийные обязательства](#)

[Ссылки](#)

1 Назначение

Промышленный контроллер АГАВА ПК-50 предназначен для построения на его основе различных приборов, таких как:

- Программируемый логический контроллер АГАВА ПЛК-50;
- Панель оператора АГАВА ПО-50;
- Иные контроллеры для создания систем автоматизированного управления технологическим оборудованием в различных областях промышленности, жилищно-коммунального и сельского хозяйства.

1.1 Используемые термины и сокращения

- ПК – персональный компьютер;
- ПЛК – программируемый логический контроллер;
- СУ – системная утилита;
- ОС – операционная система;
- ПО – программное обеспечение;
- ОЗУ – оперативное запоминающее устройство;
- ФС – файловая система.

1.2 Условное обозначение прибора

АГАВА ПК-50.АА

где AA – размер экрана:

- 07 – 7"
- 10 – 10.1"
- 15 – 15.6"

Пример полного условного обозначения прибора:

АГАВА ПК-50.15 – промышленный контроллер с экраном 15.6".

2 Оснащение прибора

2.1 Средства индикации

Наличие графического цветного TFT-индикатора позволяет разработчику проекта использовать визуализацию состояния объекта.

Взаимодействие с оператором производится через сенсорную панель.

На лицевой панели прибора присутствуют три двуцветных светодиодных индикатора, управление которыми доступно из программы проекта.

2.2 Интерфейсы ввода-вывода и накопители

В приборе используется встроенная flash-память объемом 4 Гб (eMMC), предназначенная для хранения программного обеспечения прибора и проектов.

В прибор может быть установлена полноформатная SD-карта объемом до 2Тб, которая используется в качестве съемного накопителя, что позволяет сохранять большой объем информации на сменном носителе.

Порт Ethernet позволяет подключать прибор к локальным вычислительным сетям, а также используется как интерфейс загрузки проекта.

Наличие портов USB-HOST и USB-OTG позволяет подключать к прибору внешние USB-накопители, манипулятор «мышь», модемы, Wi-Fi сетевые адаптеры и другие USB-устройства. Кроме того, порт USB-OTG может выступать в роли интерфейса для загрузки проектов.

2.3 Другие ресурсы

Встроенный пьезоэлектрический зуммер может быть использован в качестве звуковой сигнализации.

Линейный стереофонический аудиовыход позволяет подключать внешние активные колонки или звуковой усилитель для качественного воспроизведения звука.

Применение в приборе ОС реального времени Linux RT позволяет использовать в проектах ее ресурсы, такие как хранение и накопление данных в файлах, их перенос на

внешний съемный USB flash диск, либо по сети Ethernet. Многозадачность ОС позволяет создавать проекты, работающие параллельно с назначением различных приоритетов. Функция реального времени ОС позволяет управлять объектом более точно и надежно.

2.4 Электропитание

Питание прибора производится от сети переменного тока 220В. Схема подключения питания приведена в разделе [#Монтаж и подключение прибора](#).

2.5 Технические характеристики

Общие сведения	
Конструктивное исполнение	Корпус для крепления на щит.
Габаритные размеры, мм	
Агава ПК-50.07	195x154x64
Агава ПК-50.10	265x197x53
Агава ПК-50.15	407x263x74
Степень защиты корпуса	IP54 – лицевая панель / IP20 – задняя панель
Вес и материал корпуса	
Агава ПК-50.07	1,1 кг., пластик
Агава ПК-50.10	1,2 кг., пластик
Агава ПК-50.15	3,5 кг., металл
Напряжение питания:	90-265 В переменного или постоянного тока. Частота переменного тока до 63 Гц. Номинальное значение: ~220 В 50 Гц.
Потребляемая мощность, не более	
Агава ПК-50.07	25 Вт
Агава ПК-50.10	35 Вт
Агава ПК-50.15	35 Вт
Аппаратные ресурсы	
Микроконтроллер	32-х разрядный, Cortex-A8 1ГГц, 3D-ускоритель, L2-кэш 256Кб
Объем и тип оперативной памяти	512Мб DDR3
Объем eMMC-памяти	4 Гб
Объем SD-карты	до 2 Тб
Часы реального времени	Есть
Сторожевой таймер	Есть
Поддержка реального времени	Есть
Интерфейсы загрузки программ	Ethernet, USB (RNDIS)
Человеко-машинный интерфейс	
Размер диагонали и тип дисплея	
Агава ПК-50.07	7,0" TFT
Агава ПК-50.10	10,1" TFT
Агава ПК-50.15	15,6" TFT
Разрешение дисплея, пиксел	
Агава ПК-50.07	800x480 (WVGA)
Агава ПК-50.10	1024x600 (WSVGA)
Агава ПК-50.15	1366x768 (WXGA)
Количество цветов	16,2М
Органы управления	Резистивная сенсорная панель
Индикация	Двухцветные программируемые светодиодные индикаторы 3 шт.
Звуковая сигнализация	Встроенный пьезоэлектрический зуммер
Линейный аудиовыход	2 канала (стерео), 1 В ампл., $R_n \geq 10$ кОм, разъем mini-jack 3,5 мм., 1 шт.
Интерфейсы	
RS-485	Скорость до 230.4 Кб/с, групповая гальваническая развязка, 3 шт. (2 шт. для Агава ПК-50.07)
Profibus (только для ПК-50.10 и ПК-50.15)	Скорость до 230.4 Кб/с, групповая гальваническая развязка, совмещен с RS485-3, разъем DB-9F 1 шт.
RS-232	Скорость до 921.6 Кб/с, разъем DB-9M (сигналы RX, TX, RTS, CTS, DTR, DSR, DCD) 1 шт.
Ethernet	Гальваническая развязка, 10/100 Мб/с 1 шт. 1.5, 12, 480 Мб/с,
USB 2.0	HOST, разъем USB тип А – 1шт, OTG, разъем miniUSB – 1шт.
SD-карта	SD (до 2Гб), SDHC (до 32Гб), SDXC (до 2Тб) - 1шт.
Программные ресурсы	
Операционная система	Реального времени Linux RT 4.4.12
Характеристики подключаемых устройств хранения данных USB-flash	
Версии спецификации USB	2.0 LS, FS, HS
Типы файловых систем	FAT(12,16,32), ext(2,3,4)
Максимальная емкость USB-накопителя	2 Тб
Характеристики подключаемых устройств хранения данных SD-карт	
Версии спецификации SD	2.00 часть A2
Форм-фактор SD-карт	
Агава ПК-50.07	Микро-SD
Агава ПК-50.10	Полноформатная SD
Агава ПК-50.15	Полноформатная SD
Класс скорости	SD class 2 и выше
Типы файловых систем	FAT(12,16,32), ext(2,3,4)
Максимальная емкость SD-накопителя	2 Тб

2.6 Условия эксплуатации

Условия эксплуатации	
Тип помещения	Закрытые взрывобезопасные помещения без агрессивных паров и газов
Температура окружающего воздуха	От 0 до +50°C
Влажность воздуха	Верхний предел относительной влажности воздуха 80% при +35°C и более низких температурах без конденсации влаги.
Атмосферное давление	От 86 до 107 кПа

3 Устройство и принцип работы прибора

Прибор изготавливается в корпусе, предназначенном для крепления на щит.

расположены разъемы:

- SD-карта;
- RS485-3;
- Profibus (RS485-3);
- miniUSB OTG;

Также на задней стороне прибора расположены переключатели SW для подключения встроенных терминальных резисторов RS-485 и Profibus (для ПК-50.10 и ПК-50.15). Переключатели пронумерованы 1,2 и 3 (либо 1 и 2 для ПК-50.07). Нумерация соответствует номеру линии: 1 - RS485-1, 2 - RS485-2 и 3 - RS485-3/Profibus. Положение переключателя «ON» (вниз) соответствует подключенному терминальному резистору.

Прибор оснащен встроенными часами реального времени, питание которых обеспечивается съемной литиевой батареей типа CR1220.

Встроенный блок питания обеспечивает питание всего устройства и защищен самовосстанавливающимся предохранителем.

3.2 Назначение разъемов прибора и их контактов

3.2.1 Разъемы интерфейсов RS485-1 и RS485-2

Тип разъема: 15EDGRC-3.5-09P

№ контакта	Назначение
1	A (Data +) RS485-1
2	B (Data -) RS485-1
3	Дренаж-1
4	Экран-1
5	A (Data +) RS485-2
6	B (Data -) RS485-2
7	Дренаж-2
8	Экран-2
9	Земля

3.2.2 Разъем интерфейса RS485-3 (для ПК-50.10 и ПК-50.15)

Тип разъема: 15EDGRC-3.5-04P

№ контакта	Назначение
1	A (Data +) RS485-3
2	B (Data -) RS485-3
3	Дренаж-3
4	Экран-3

3.2.3 Разъем интерфейса Profibus (для ПК-50.10 и ПК-50.15)

Тип разъема: DB9-F

№ контакта	Назначение
1	Экран
3	В / RS485-3 В
5	Общий провод данных
6	Напряжение питания +5 В
8	А / RS485-3 А

Сигналы интерфейса Profibus объединены с сигналами интерфейса RS485-3.

3.2.4 Разъем интерфейса RS232

Тип разъема: DB9-M

№ контакта	Назначение
1	DCD
2	RXD
3	TXD
4	DTR
5	Общий провод данных
6	DSR
7	RTS
8	CTS

3.2.5 Разъем питания ~220V

Тип разъема: 2EDGRC-5.08-03P

№ контакта	Назначение
1	~220 В
2	Заземление
3	~220 В

3.3 Состав программного обеспечения прибора

Программное обеспечение прибора состоит из двух модулей:

Системное программное обеспечение и прикладное программное обеспечение.

Системное ПО состоит из двух частей:

- Загрузчик ОС;
- ОС Linux.

Прикладное ПО загружается в память прибора и реализует необходимые функции, в зависимости от назначения прибора.

3.4 Порядок работы с прибором

ОС Linux служит базовой операционной системой реального времени, на которой выполняется прикладное ПО, такое как среда исполнения CODESYS, либо другое специальное программное обеспечение.

3.4.1 Включение и загрузка

При включении прибора сначала выполняется загрузчик, потом запускается ОС и затем запускается прикладное ПО.

Загрузчик ОС выполняет распаковку образа ОС, его размещение в ОЗУ, запуск на выполнение загрузки ОС. Во время работы загрузчика загорается светодиод «О», далее при загрузке ОС светодиод гаснет.

Во время загрузки прибора возможно выполнить вход в системную утилиту, далее «СУ» (см. раздел [#Системная утилита](#)). Для этого необходимо во время загрузки при отображении логотипа «АГАВА» и появлении на экране надписи «НАЖМИТЕ НА ЭКРАН ДЛЯ ВХОДА В УТИЛИТУ» нажать на экран в течение не менее 1 сек.

После запуска СУ на экране отображается окно с запросом пароля. После ввода пароля (по умолчанию «111111») осуществляется переход в основное окно СУ.

4 Подготовка контроллера к использованию

4.1 Общие указания

В зимнее время тару с контроллером распаковывать в отапливаемом помещении не ранее чем через 12 часов после внесения в помещение. Монтаж, эксплуатация и демонтаж контроллера должны производиться персоналом, ознакомленным с правилами его эксплуатации и прошедшим инструктаж по работе с электрооборудованием в соответствии с правилами, установленными на предприятии-потребителе.

4.2 Указания мер безопасности

По способу защиты от поражения электрическим током контроллер соответствует классу 0 по ГОСТ 12.2.007.0-75.

При эксплуатации и техническом обслуживании необходимо соблюдать требования ГОСТ 12.3.019-80, «Правил эксплуатации электроустановок потребителей» и «Правил охраны труда при эксплуатации электроустановок потребителей».

При эксплуатации контроллера открытые контакты клеммников находятся под напряжением. Установку контроллера следует производить в специализированных шкафах и щитах, доступ внутрь которых разрешен только квалифицированным специалистам.

Любые подключения к контроллеру и работы по его техническому обслуживанию производить только при отключенном питании контроллера и подключенных к нему

устройств.

4.2.1 Монтаж и подключение прибора

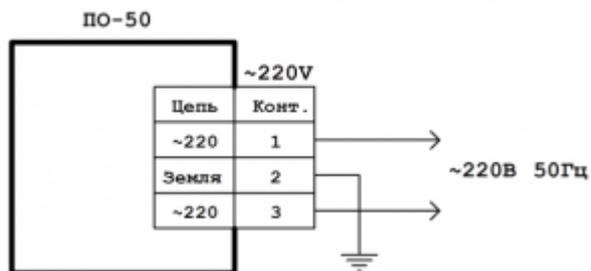


Схема подключения питания

Последовательность монтажа прибора на щит следующая:

- осуществляется подготовка посадочного места в щите электрооборудования – размеры выреза в щите приведены на рисунках 1 - 3;
- при размещении прибора следует помнить, что при эксплуатации открытые контакты клемм находятся под напряжением, опасным для человеческой жизни;
- прибор размещается в вырезе щита и закрепляется крепежными зажимами затяжкой установочных винтов с достаточным, но не чрезмерным усилием.

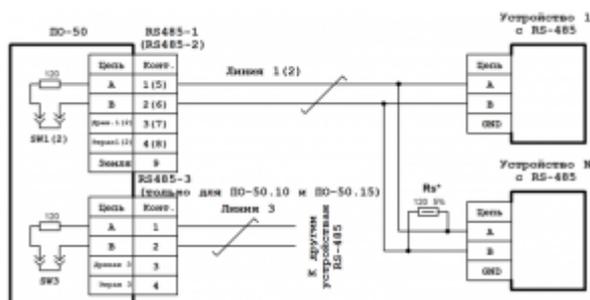


Схема подключения линии RS-485

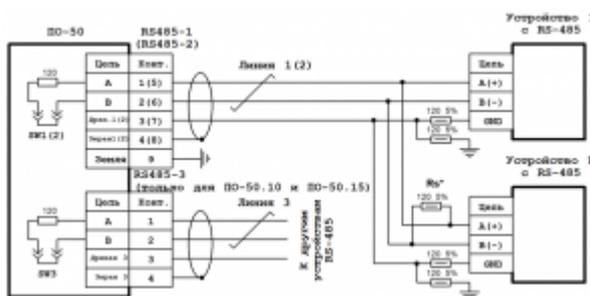


Схема подключения экранированной линии RS-485 с дренажным проводом

Питание прибора должно осуществляться от сети переменного тока напряжением 220 В. Линии питания выполняются многожильным кабелем сечением от 0,35 до 0,75 мм². Рекомендуемые типы кабелей МКШ, МКЭШ, МКШМ ГОСТ 10348-80.

Подключение интерфейсов RS-485 и Profibus выполняется по двухпроводной схеме симметричным кабелем с волновым сопротивлением 120 Ом. Рекомендуемые типы кабелей: КИПЭВ 1x2x0,6; КИПЭВ 2x2x0,6 или аналогичные. Подключение производить при отключенном напряжении питания всех устройств сети RS-485 и Profibus. Необходимо соблюдать полярность подключения. Провод «А» подключается к выводу «А» прибора, аналогично соединяются выводы «В».

В оконечных узлах линии RS-485 и Profibus устанавливаются терминальные резисторы. В приборе встроенные терминальные резисторы сопротивлением 120 Ом подключаются соответствующими переключателями SW. Варианты схем подключения линий приведены на рисунках. При использовании кабеля «витая пара» типа UTP категории не ниже 4 с волновым сопротивлением 100 Ом, в качестве терминальных резисторов следует использовать внешние согласующие терминальные резисторы номиналом 100 Ом, предварительно отключив переключателями SW встроенные терминальные резисторы. Длина линии связи для интерфейса RS-485 и Profibus – до 1000 м.

Линия Profibus подключается к прибору стандартным разъемом D-sub (DB-9M).

Прибор должен быть надежно заземлен. На заземляющих зажимах не должно быть ржавчины. При техническом обслуживании необходимо осуществлять проверку заземления.

4.3 Помехи и методы их подавления

На работу контроллера могут оказывать влияние внешние помехи, возникающие под воздействием электромагнитных полей (электромагнитные помехи), наводимые на сам контроллер и на линии связи контроллера с внешним оборудованием, а также помехи, возникающие в питающей сети.

Для уменьшения влияния электромагнитных помех необходимо выполнять приведенные ниже рекомендации:

- обеспечить надежное экранирование сигнальных линий, экраны следует электрически изолировать от внешнего оборудования на протяжении всей трассы и подсоединять только к предназначенному контакту;
- для линий связи использовать дренажный провод для выравнивания потенциалов приемопередатчиков;
- контроллер рекомендуется устанавливать в металлическом шкафу или щите, внутри которого не должно быть никакого силового оборудования (контакторов, пускателей и т. п.), корпус щита или шкафа должен быть надежно заземлен;
- при использовании контроллера в условиях электромагнитных помех применять для подключения разъема ethernet экранированный кабель и экранированный разъем по стандарту IEEE802.3-с22.

Для уменьшения электромагнитных помех, возникающих в питающей сети, следует выполнять следующие рекомендации:

- подключать контроллер к питающей сети отдельно от силового оборудования;
- при монтаже системы, в которой работает контроллер, следует учитывать правила

организации эффективного заземления;

- все экраны и заземляющие линии прокладывают по схеме «звезда», при этом необходимо обеспечить хороший контакт с экранирующим или заземляемым элементом;
- заземляющие цепи должны быть выполнены проводами с сечением не менее 1 мм²;
- устанавливать фильтры сетевых помех в линиях питания контроллера;
- устанавливать искрогасящие фильтры в линиях коммутации силового оборудования.

5 Настройка и работа с контроллером

На уровне операционной системы контроллер имеет файловые ресурсы и системную консоль. В файлах содержится необходимая информация для работы ОС. Консоль служит для интерактивного взаимодействия с ОС (выполнения команд ОС и т. п.).

5.1 Системная утилита

Системная утилита, (далее СУ) предназначена для изменения общих параметров прибора: дата / время, параметры экрана и сенсора, параметры сети, а также для обновления программного обеспечения и работы с SD-картой.

Запуск СУ можно произвести во время загрузки контроллера при отображении логотипа «АГАВА» и появлении на экране надписи «НАЖМИТЕ НА ЭКРАН ДЛЯ ВХОДА В УТИЛИТУ» непрерывным нажатием на экран в течение 1 с.

После запуска СУ на экране отображается окно с запросом пароля. После ввода пароля (по умолчанию «111111») осуществляется переход в основное окно СУ.

В случае, если не удастся ввести пароль, необходимо проверить калибровку экрана устройства. Для проверки калибровки на стартовом окне нажмите на экран и удерживайте нажатие до появления надписи «Внимание! Запуск калибровки».

Системная утилита доступна начиная с версии корневой ФС Agava 2017.12.

Все функциональные возможности СУ разбиты на группы, отображаемые во вкладках основного окна.

За подробным описанием функционала СУ и порядка работы обратитесь на страницу [Системная утилита ПК-40](#).

5.2 Файловая система

Файловая система состоит из системной ФС и монтируемой ФС, которая доступны как для чтения, так и для записи. Точки монтирования внешних накопителей:

- /run/media/mmcblk0p* для встроенной eMMC;
- /run/media/mmcblk1p* для SD-карты;
- /run/media/sda* для USB накопителей.

USB накопители и другие устройства ввода (мышь, клавиатура и т. п.) подключаются через переходник OTG miniUSB - USB A (в комплект не входит).

5.3 Консоль

Системная консоль - консоль загрузчика U-Boot и консоль Linux находится на последовательном порту RS-232 .

Параметры терминала для консоли следующие:

- скорость (бит/с): 115200;
- биты данных: 8;
- четность: нет;
- стоповые биты: 1;
- управление потоком: нет.

Соединение контроллера с компьютером по интерфейсу RS-232 производится нуль-модемным кабелем. При загруженной ОС, подключенной и настроенной сети доступ к системной консоли Linux можно получить через Ethernet или miniUSB (RNDIS) по SSH. Консоль загрузчика U-Boot доступна только по интерфейсу RS-232.



Интерфейсы USB и RS-232 не имеют гальванической развязки. Во избежание повреждения контроллера все подключаемое к нему оборудование (компьютер, сетевое оборудование, датчики и др.), имеющее клеммы заземления, должно быть надежно заземлено.

Доступ к системной консоли Linux на компьютере происходит через программу-терминал, например, PuTTY или аналогичную.

Сетевые реквизиты для доступа к консоли через SSH указаны в разделе [#Параметры сети Ethernet](#)

5.3.1 Блокирование вывода сообщений в консоль при загрузке контроллера

При необходимости можно заблокировать вывод сообщений в консоль RS-232 при работе загрузчика U-Boot и ОС Linux (версия загрузчика должна быть U-Boot 2016.05-00238-g7183341 (Apr 26 2019) и новее).

Блокирование вывода управляется отдельно для консоли загрузчика U-Boot и консоли Linux путем задания переменных окружения загрузчика U-Boot «silent» и «silent_linux» соответственно. Сделать это можно из консоли загрузчика, а также из консоли Linux.

Для блокирования вывода в консоль RS-232 при работе ОС Linux, необходимо задать переменную окружения «silent_linux» со значением «yes». При этом возможность доступа к консоли Linux по SSH через интерфейс USB или Ethernet сохранится.

Для задания переменной окружения «silent_linux» из консоли загрузчика U-Boot необходимо войти в консоль загрузчика и последовательно выполнить команды:

```
┌-----┐  
| setenv silent_linux yes |  
└-----┘
```

```
| saveenv  
| reset
```

Для задания переменной окружения “silent_linux” из консоли Linux необходимо последовательно выполнить команды:

```
| echo 0 > /sys/block/mmcblk0boot1/force_ro  
| fw_setenv -c /etc/fw_env.eMMC.config silent_linux yes
```

Вывод сообщений ОС Linux в консоль, расположенную на порте RS-232 прекратится после перезагрузки прибора.

Чтобы включить вывод в консоль ОС Linux, расположенную на порте RS-232, необходимо аналогичным образом задать переменную окружения “silent_linux” со значением “no”.

Для блокирования вывода в консоль при работе загрузчика U-Boot необходимо задать переменную окружения “silent” со значением “1”. Для задания переменной окружения “silent” из консоли загрузчика U-Boot необходимо войти в консоль загрузчика и последовательно выполнить команды:

```
| setenv silent 1  
| saveenv  
| reset
```

Для задания переменной окружения “silent” из консоли Linux необходимо последовательно выполнить команды:

```
| echo 0 > /sys/block/mmcblk0boot1/force_ro  
| fw_setenv -c /etc/fw_env.eMMC.config silent 1
```

Для включения вывода в консоль загрузчика U-Boot необходимо удалить переменную окружения “silent”, не указав для нее значение. Из консоли загрузчика U-Boot:

```
| setenv silent  
| saveenv  
| reset
```

Из консоли Linux:

```
| echo 0 > /sys/block/mmcblk0boot1/force_ro  
| fw_setenv -c /etc/fw_env.eMMC.config silent
```

Короткое сообщение первичного загрузчика MLO не блокируется для диагностики.

5.4 Отключение консоли на порту RS-232

В случае, если к порту RS-232 необходимо подключить какое-либо оборудование, необходимо отключить службу getty, работающую на порту RS-232.

Для отключения службы необходимо перейти на вкладку «Службы» системной утилиты либо воспользоваться выполнить отключение через консоль.

Для отключения через консоль выполните действия в указанном порядке:

1. подключитесь к контроллеру через интерфейс USB или Ethernet;
2. выполните команды:

отключение автозагрузки службы при старте контроллера:

```
┌-----┐
│ systemctl disable serial-getty@ttyS1          │
└-----┘
```

маскирование службы:

```
┌-----┐
│ systemctl mask serial-getty@ttyS1            │
└-----┘
```

остановка службы:

```
┌-----┐
│ systemctl stop serial-getty@ttyS1           │
└-----┘
```

перезагрузка контроллера:

```
┌-----┐
│ reboot                                       │
└-----┘
```

5.5 Параметры сети Ethernet

По умолчанию интерфейс Ethernet eth0 настроен на получение сетевых настроек по DHCP.

Для интерфейса usb0 (RNDIS) установлены следующие статические сетевые реквизиты:

- IP-адрес: 192.168.7.1;
- маска сети: 255.255.255.252.

Просмотреть IP-адрес и другую сетевую конфигурацию для всех интерфейсов Ethernet можно на вкладке «Сетевые параметры» системной утилиты или в консоли Linux, набрав команду:

```
┌-----┐
│ ifconfig                                     │
└-----┘
```

Задать статический IP-адрес интерфейса eth0 можно на той же вкладке системной утилиты либо в файле /etc/systemd/network/10-eth.network, например:

```
┌-----┐
│ [Network]                                    │
│ DHCP=no                                      │
│ Address=192.168.10.100/24                   │
│ Gateway=192.168.10.10                       │
└-----┘
```

5.6 Системная дата, время

Для установки времени и даты следует перейти на вкладку «Дата и время» системной утилиты либо воспользоваться командой:

```
| date MMDDhhmmYYYY
```

где

- MM - месяц (1-12);
- DD - число (1-31);
- hh - часы (0-23);
- mm - минуты (0-59);
- YYYY - год.

Для сохранения установленного времени и даты в часах реального времени воспользуйтесь командой:

```
| hwclock -w
```

При подключении контроллера к сети Ethernet и наличии выхода в Интернет происходит синхронизация времени с серверами точного времени.

Часовой пояс устанавливается в системной утилите либо в файле /etc/profile путем задания переменной окружения TZ. Например, export TZ="STD-5" (для Екатеринбурга).

5.7 Доступ к файлам контроллера

Доступ к файлам и ресурсам контроллера при загруженной ОС можно получить следующими способами:

- через системную консоль на порте RS-232;
- через системную консоль SSH-сервиса (порты Ethernet и USB);
- через sftp-сервер (порты Ethernet и USB).

Для использования сетевых ресурсов необходимо настроить подключение к сети Ethernet.

Доступ к сетевым ресурсам контроллера может быть осуществлен через порт miniUSB. Драйвер RNDIS создает в контроллере виртуальный сетевой интерфейс usb0.

Данное подключение эмулирует соединение Ethernet, таким образом, доступно сетевое подключение к контроллеру для его программирования и отладки, доступа к sftp и системной консоли по SSH.

Подключение контроллера к компьютеру по интерфейсу USB производится кабелем

miniUSB – USB A, входящим в комплект поставки контроллера.

Для доступа компьютера к контроллеру по интерфейсу USB, необходимо на компьютере установить драйвер RNDIS. Если при подключении контроллера к ОС Windows установка драйвера прошла с ошибкой, необходимо в диспетчере устройств правой кнопкой мыши щелкнуть на устройстве RNDIS/Ethernet Gadget, выбрать *Обновить драйверы*, указать *Выполнить поиск драйверов на этом компьютере*, затем *Выбрать драйвер из списка уже установленных драйверов*, где выбрать *Сетевые адаптеры, Изготовитель Microsoft Corporation, Сетевой адаптер Remote NDIS based Internet Sharing Device* (точное наименование драйвера может отличаться в зависимости от версии Windows), нажать *Далее*.

В случае успешной установки в *Панели управления \ Сеть и Интернет \ Сетевые подключения* появится новый сетевой интерфейс, в свойствах интерфейса убедиться, что им по DHCP был получен IP-адрес 192.168.7.2. Проверить работу соединения на компьютере командой ping 192.168.7.1.

Для доступа к файлам контроллера через sftp-сервер следует пользоваться Unix-совместимым sftp-клиентом. Под ОС Windows это может быть, например, WinSCP, Total Commander и т. п.

5.8 Символьные устройства последовательных портов

Ниже приведено соответствие последовательных портов контроллера именам символьных устройств:

- RS-232 (системная консоль) – /dev/ttyS1;
- RS-485-1 – /dev/ttyS2;
- RS-485-2 – /dev/ttyS3;
- RS-485-3 – /dev/ttyS0 (только для вариантов исполнения ПК-50.10 и ПК-50.15);

5.9 Вход в консоль загрузчика и задание пароля для входа в нее

Для выполнения некоторых действий может понадобиться вход в консоль загрузчика U-Boot. Для того чтобы получить доступ к консоли загрузчика необходимо подключить контроллер к терминалу компьютера через интерфейс RS-232. Затем включить контроллер и в момент работы загрузчика при появлении сообщения «Enter password to abort autoboot» ввести пароль для входа в загрузчик. На ввод пароля дается ограниченное время. По умолчанию – 1 с.

Паролем по умолчанию является символ «пробел». То есть, чтобы войти в консоль загрузчика необходимо на терминале компьютера нажимать клавишу «пробел» до появления приглашения консоли: AGAVA6432.35#.

Подробно работа с загрузчиком U-Boot описана в документации, размещенной на сайте <https://www.denx.de/wiki/DULG/Manual>.

Пароль для входа в U-Boot хранится в переменной окружения «bootstopkey». Для

изменения пароля доступа к консоли загрузчика нужно изменить переменную окружения U-Boot «bootstopkey». Сделать это можно в консоли загрузчика, а также в консоли Linux.

При задании пароля следует учитывать, что на ввод пароля отводится определенное время, заданное в переменной окружения U-Boot «bootdelay» в секундах. При установке длинных и сложных паролей необходимо установить соответствующее время, достаточное для ввода пароля, чтобы была возможность войти в консоль загрузчика.

Для изменения пароля входа в загрузчик, например, на «abc123» и времени ввода пароля на 5 сек. в консоли U-Boot необходимо последовательно выполнить команды:

```
| setenv bootstopkey abc123  
| setenv bootdelay 5  
| saveenv  
| reset
```

Для изменения пароля в консоли Linux необходимо последовательно выполнить команды:

```
| echo 0 > /sys/block/mmcblk0boot1/force_ro  
| fw_setenv -c /etc/fw_env.eMMC.config bootstopkey abc123  
| fw_setenv -c /etc/fw_env.eMMC.config bootdelay 5
```

Для возврата значений по-умолчанию, необходимо выполнить в консоли U-Boot:

```
| setenv bootstopkey ''  
| setenv bootdelay 1  
| saveenv  
| reset
```

в консоли Linux:

```
| echo 0 > /sys/block/mmcblk0boot1/force_ro  
| fw_setenv -c /etc/fw_env.eMMC.config bootstopkey ''  
| fw_setenv -c /etc/fw_env.eMMC.config bootdelay 1
```

5.10 Калибровка сенсорного экрана

В случае отсутствия или неточной реакции на нажатие экрана сенсорной панели, необходимо выполнить её калибровку через системную утилиту либо из системы консоли с помощью команды `ts_calibrate`:

```
| ts_calibrate
```

Проверить точность калибровки можно командой:

```
| ts_test
```

6 Обновление программных компонентов

Прибор поставляется с установленным необходимым программным обеспечением. Если в процессе эксплуатации прибора возникнет необходимость обновления системного программного обеспечения, следует обратиться на предприятие-изготовитель.

Обновление прикладного программного обеспечения доступно пользователю с помощью среды разработки Agava, или через системную утилиту панели.

7 Техническое обслуживание

При выполнении работ по техническому обслуживанию контроллера необходимо соблюдать меры безопасности.

Технический осмотр контроллера проводится обслуживающим персоналом не реже одного раза в 6 месяцев и включает в себя выполнение следующих операций:

- очистку корпуса и клеммных колодок прибора от пыли, грязи и посторонних предметов;
- проверку качества крепления контроллера на DIN-рейке;
- проверку качества подключения внешних связей.

Обнаруженные при осмотре недостатки следует немедленно устранить.

7.1 Замена литиевой батареи часов реального времени

Для замены литиевой батареи необходимо выполнить следующие операции:

- подготовить новую литиевую батарею CR1220;
- выключить и демонтировать контроллер;
- поместить контроллер на столе экраном вниз;
- открутить десять боковых винтов крепления лицевой панели к задней части корпуса прибора (по три винта с верхней и нижней сторон и по два винта с правой и левой стороны);
- аккуратно приподнять заднюю часть корпуса контроллера, не допуская чрезмерного натяжения шлейфов, повернуть ее для доступа к процессорной плате;
- держатель батареи X3 расположен у правого верхнего угла процессорной платы прикрепленной к задней части корпуса контроллера;
- надежно удерживая заднюю часть корпуса контроллера, часовой отверткой извлечь старую батарею и установить новую;
- собрать контроллер в обратной последовательности;

- установить контроллер на место.

8 Правила транспортирования и хранения

Контроллер должен транспортироваться в упаковке при температуре от -30 °С (от -20°С до +80°С для ПК-50.15) до +80 °С и относительной влажности воздуха не более 95 % (при 35 °С).

Транспортирование допускается всеми видами закрытого транспорта.

Транспортирование на самолетах должно производиться в отапливаемых герметичных отсеках.

Условия хранения прибора в транспортной таре на складе потребителя должны соответствовать условиям 1 по ГОСТ 15150-69.

Воздух в помещении хранения не должен содержать агрессивных паров и газов.

9 Гарантийные обязательства

Гарантийный срок эксплуатации – 12 месяцев со дня продажи.

В случае выхода контроллера из строя в течение гарантийного срока при условии соблюдения потребителем правил транспортирования, хранения, монтажа и эксплуатации предприятие-изготовитель обязуется осуществить его бесплатный ремонт.

Для отправки в ремонт необходимо вложить в тару с контроллером паспорт, акт отказа и отправить по адресу:

620144 г. Екатеринбург, ул. Верещагина, 6А, ООО "Конструкторское Бюро АГАВА".

10 Ссылки

Контроллеры АГАВА	
Промышленные контроллеры	АГАВА ПК-30 • АГАВА ПК-40 • АГАВА ПК-50 • АГАВА ПК-60 • АГАВА ПК-70
Программируемые логические контроллеры	АГАВА ПЛК-30 • АГАВА ПЛК-40 • АГАВА ПЛК-50 • АГАВА ПЛК-60 • АГАВА ПЛК-70
Программируемые реле	АГАВА МПР-60
Панели оператора	АГАВА ПО-40 • АГАВА ПО-50
Специализированные	АГАВА МПК-30 • АГАВА УПД-30
Для автоматизации котлов, печей, сушилок	КСУМ 6416 • АГАВА 6432 • АГАВА 6432.10 • АГАВА 6432.20 • АГАВА 6432.30
деаэраторов	АГАВА АД

Источник —

https://docs.kb-agava.ru/index.php?title=Руководство_по_эксплуатации_АГАВА_ПК-50&oldid=2684

