Архангельск (8182)63-90-72 Астана (7172)727-132 Астарахань (8512)99-46-04 Барнаул (3852)73-04-60 Белгород (4722)40-23-64 Брянск (4832)59-03-52 Владивосток (423)249-28-31 Волгоград (844)278-03-48 Вологда (8172)26-41-59 Воронеж (473)204-51-73 Екатеринбург (343)384-55-89 Иваново (4932)77-34-06 Ижевск (3412)26-03-58 Иркутск (395)279-98-46 Казань (843)206-01-48 Калининград (4012)72-03-81 Калуга (4842)92-23-67 Кемерово (3842)65-04-62 Киров (8332)68-02-04 Краснодар (861)203-40-90 Красноярск (391)204-63-61 Курск (4712)77-13-04 Липецк (4742)52-20-81

Киргизия (996)312-96-26-47

Магнитогорск (3519)55-03-13 Москва (495)268-04-70 Мурманск (8152)59-64-93 Набережные Челны (8552)20-53-41 Нижний Новгород (831)429-08-12 Новосибирск (3843)20-46-81 Новосибирск (383)227-86-73 Омск (3812)21-46-40 Орел (4862)44-53-42

Пенза (8412)22-31-16 Россия (495)268-04-70

Оренбург (3532)37-68-04

Пермь (342)205-81-47
Ростов-на-Дону (863)308-18-15
Рязань (4912)46-61-64
Самара (846)206-03-16
Санкт-Петербург (812)309-46-40
Саратов (845)249-38-78
Севастополь (8692)22-31-93
Симферополь (3652)67-13-56
Смоленск (4812)29-41-54
Сочи (862)225-72-31
Ставрополь (8652)20-65-13

Казахстан (772)734-952-31

Сургут (3462)77-98-35 Тверь (4822)63-31-35 Томск (3822)98-41-53 Тула (4872)74-02-29 Тюмень (3452)66-21-18 Ульяновск (8422)24-23-59 Уфа (347)229-48-12 Хабаровск (4212)92-98-04 Челябинск (351)202-03-61 Череповец (8202)49-02-64 Ярославль (4852)69-52-93

www.enserv.nt-rt.ru || epn@nt-rt.ru

. . .

!' v.3.1, v3.4

Оглавление

Введе	ние	••••••	3			
1	Внешний вид и обозначение					
2	Фуні	кциональные возможности	7			
	2.1	Версия firmware №2.3.X (Вариант 1)	8			
	2.2	Версия firmware №3.1.X (Вариант 2)				
	2.3	Аналоговые входы	9			
	2.4	Дискретные входы	11			
	2.5	Индикация и интерфейсы	11			
3	Инф	ормационная емкость и коммуникации	13			
4	Конс	Конфигурирование ЭНКМ-3				
	4.1	Обновление прошивки с помощью ПО «ES BootLoader»	15			
5	Передаваемые величины					
	5.1	Пересчет параметров телеизмерений	16			
	5.2	Телеуправление	16			
6	Усло	овия эксплуатации	17			
7	Элек	ктропитание	18			
8	Комі	плект поставки	19			
9	Гара	интии изготовителя	20			
10	Прил	Применение ЭНКМ-321				
•		A. Формуляр соглашений о совместимости телемеханической иникационного модуля ЭНКМ-3 в соответствии с ГОСТ Р МЭК 6				
101-2	006 / ГО	CT P MЭK 60870-5-104-2004	23			

Введение

Коммуникационные модули серии ЭНКМ-3 представляет собой устройства телемеханики, предназначенные для передачи данных от цифровых преобразователей и модулей ввода-вывода в центры сбора данных диспетчерских пунктов энергосистем. В качестве канала связи ЭНКМ-3 предусматривает использование беспроводной сети (режим передачи данных GPRS/EDGE/3G), а также сети Ethernet. Передача данных осуществляется в соответствии с ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004.

Область применения ЭНКМ – автоматизированные системы сбора данных, системы диспетчерского управления, системы связи различных объектов.

Целевая группа

Настоящее РЭ предназначено для персонала, осуществляющего проектирование, монтаж и наладку устройств.

Сфера действия документа

РЭ распространяет действие на модули:

- ЭНКМ-3 (v3.1) (серийный номер до 837);
- ЭНКМ-3 (v3.4) (серийный номер с 837; отличается от предыдущей версии наличием поддержки передачи данных по сотовым сетям третьего поколения)

с версией прошивки 2.3.3 или 3.1.2. Предыдущие версии прошивки поддерживают не весь функционал, указанный в данном РЭ.

1 Внешний вид и обозначение

ЭНКМ-3 представляет собой микропроцессорное устройство в корпусе из ударопрочной пластмассы.

Внешний вид ЭНКМ-3 (модификация ЭНКМ-3-X-A2T-402) представлен на рисунке ниже.

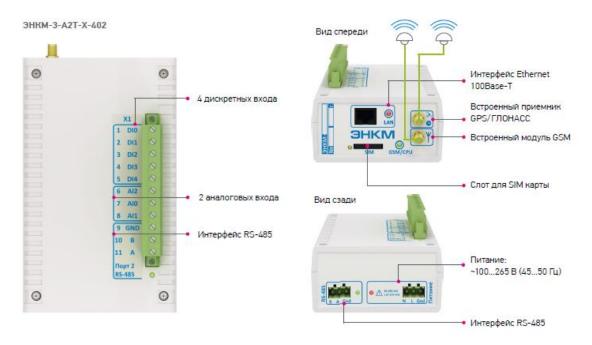


Рисунок 1.1. Внешний вид коммуникационного модуля ЭНКМ-3.

На верней крышке ЭНКМ-3 размещен клеммник с дискретными входами, аналоговыми входами и портом №2 RS-485. Первая боковая панель имеет два разъема: порт №1 RS-485, питание ЭНКМ-3. Вторая боковая панель имеет два SMA-разъема для подключения GSM и ГЛОНАСС/GPS антенн, слот для установки SIM-карты, разъем порта Ethernet 100Base-T.

На нижней крышке ЭНКМ-3 расположено крепление на 35 мм DIN-рельс.

Дискретные входы обеспечивают подключение сигналов типа «сухой контакт» (Dry Contact). Аналоговые входы имеют диапазон 0...20 мА – устройство может содержать два входа 0...20 мА или один вход -20...+20 мА.

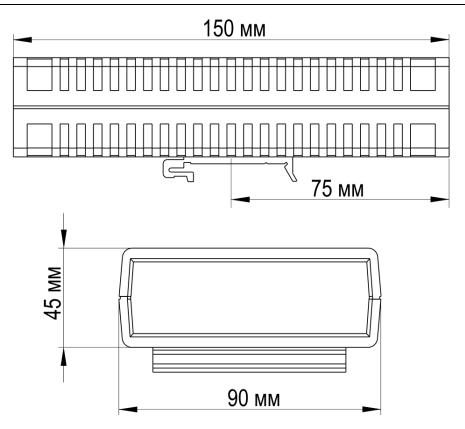


Рисунок 1.2. Габаритные размеры ЭНКМ-3.

Условные обозначения

ЭНКМ-3 выпускается в различных модификациях. Обозначение модификаций приведено ниже:

ЭНКМ-3-X-X

1 2 3

- 1 название серии коммуникационных модулей;
- 2 напряжение питания:
 - 220 сеть переменного тока ~100...265 В (47..63 Гц) или постоянное напряжение =120...370 В;
 - 24 постоянное напряжение =18...38 В;
- 3 доступные каналы передачи, интерфейсы и опции:
 - А 1 порт RS-485
 - B 1 порт RS-232
 - AT 1 порт RS-485, встроенный приемник GPS/ГЛОНАСС;

- A2T-401 2 порта RS-485, Ethernet 100Base-T, встроенный приемник ГЛОНАСС/GPS, 4 дискретных входа (24 B), 1 аналоговый вход (-20...20 мА);
- A2T-402 2 порта RS-485, Ethernet 100Base-T, встроенный приемник ГЛОНАСС/GPS, 4 дискретных входа (24 B), 2 аналоговых входа (0...20 мА).

Пример записи обозначения модуля ЭНКМ-3:

с 4 дискретными входами, 2 аналоговыми входами (0...20 мА), напряжением питания ~100...265В, 47...63Гц или =120...370В, с 2 интерфейсами RS-485, интерфейсом Ethernet 10/100Ваѕе-Т, со встроенным приемником GPS/ГЛОНАСС, при его заказе и в документации другой продукции, в которой он может быть применен:

«Коммуникационный модуль ЭНКМ-3-220-A2T-402 ТУ 4035-702-53329198-12».

2 Функциональные возможности

С точки зрения возможностей по поддержке различных протоколов обмена с верхним уровнем ЭНКМ-3 выпускается в двух вариантах прошивки:

- Вариант 1 (прошивка версии 2.3.Х). Поддерживаются устройства:
 - преобразователи измерительные многофункциональные ЭНИП-2;
 - модули ввода/вывода ЭНМВ-1;
 - измерительные преобразователи цифровые ПЦ6806-03/17
 - устройства аналогового/цифрового ввода/вывода МС1201, МС1202,
 МС1210, МС1218, МС1220;
 - измерительные преобразователи цифровые серии AET100, AET200, AET300, AET400;
 - счетчик электроэнергии СЭТ-4ТМ.03;
 - счетчик электроэнергии Меркурий-230;
 - счетчик электроэнергии A1800;
 - Modbus устройства с поддержкой команды 01, 03, 05;
 - устройство РЗА MR300.

Примечание: по умолчанию скорость по порту RS-485 – 9600, четность NONE.

- Вариант 2 (прошивка версии 3.1.Х). Поддерживаются устройства:
 - Устройства с поддержкой МЭК 60870-5-101-2006.

Примечание: по умолчанию скорость по порту RS-485 – 19200, четность EVEN.

Преимущество первого варианта – поддержка разных устройств, с разными протоколами обмена.

Преимущество второго варианта – благодаря поддержке МЭК 60870-5-101-2006 на уровне устройств апертуры настраиваются непосредственно в устройствах, обеспечивается передача последовательности (журналов) событий в случае любых проблем с каналами связи или связью между ЭНКМ-3 и устройствами.



Прошивки можно скачать с сайта в разделе «Обновление прошивки»: www.enip2.ru/support/

2.1 Версия firmware №2.3.X (Вариант 1).

Данная версия обеспечивает сбор данных с различных устройств (до 32 устройств), синхронизацию времени счетчиков Меркурий 230, СЭТ4ТМ.03, А1800, организацию передачи данных в протоколе МЭК 60870-5-104-2004 и предоставление сквозного (прозрачного) канала для прямого обмена между центром сбора данных и подключенными к ЭНКМ устройствами (количество устройств, подключаемых к ЭНКМ-3 для опроса по сквозному каналу ограничено лишь диапазоном адресов устройств).

Поддерживается до 4 соединений (4 сокета), которые могут быть распределены по интерфейсам (GPRS или Ethernet). Каждое из соединений настраивается как станция МЭК 60870-5-104-2004 или как сквозной канал. Также соединение настраивается как активное (режим ТСР-клиента) или пассивное (режим ТСР-сервера). Активное соединение может использоваться для организации сквозных каналов в системах АИИС КУЭ или для других целей. Пассивное соединение используется для работы по протоколу МЭК 60870-5-104-2004 и также для ожидания соединения в сквозном режиме.

Сквозной канал работает только с портом RS-485 №1. Если имеется модификация ЭНКМ с двумя портами, то при установке сквозного канала на каком-либо сокете прекращается передача по остальным сокетам, работающим в МЭК 60870-5-104-2004, параметров устройств, подключенных к 1 порту RS-485 (параметры устройств 2 порта передаются). По этой причине не рекомендуется подключать к первому порту RS-485 устройства, с которых идет сбор состояний дискретных сигналов (телесигнализация). Это связано с тем, что при включении сквозного канала на любом из сокетов, опрос устройств на данном порту будет прерван, и могут быть не зафиксированы изменения состояний телесигнализации.

Если планируется с помощью ЭНКМ организовывать и каналы телемеханики, и сквозные каналы для АИИС КУЭ, то лучше использовать двухпортовый ЭНКМ-3, причем на 1 порт подключать счетчики, а на 2 порт устройства, параметры с которых будут передаваться по каналам телемеханики.



Внимание! Если ЭНКМ используется для опроса устройств, поддерживающих МЭК 60870-5-101-2006, то рекомендуется использовать Версия firmware №3.1.

2.2 Версия firmware №3.1.X (Вариант 2).

Данная версия обеспечивает сбор данных с различных устройств (до 64 устройств: 32 TC, 96 TИТ) поддерживающих протокол ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 (например, ЭНИП-2 2012 года), организацию передачи данных в протоколе ГОСТ Р МЭК 60870-

5-104-2004 и предоставление сквозного (прозрачного) канала для прямого обмена между центром сбора данных и подключенными к ЭНКМ устройствами.

Метки времени присваиваются только для TC при передаче в сверхадаптивном алгоритме. TИ передаются без меток времени во всех алгоритмах.

Поддерживается до 4 соединений (4 сокета), которые могут быть распределены по интерфейсам (GPRS или Ethernet). Каждое из соединений настраивается как станция МЭК 60870-5-104-2004 или как сквозной канал. Также соединение настраивается как активное (режим ТСР-клиента) или пассивное (режим ТСР-сервера). Активное соединение может использоваться для организации сквозных каналов в системах АИИС КУЭ или для других целей. Пассивное соединение используется для работы по протоколу МЭК 60870-5-104-2004 и также для ожидания соединения в сквозном режиме.

Сквозной канал работает только с портом RS-485 №1. Если имеется модификация ЭНКМ с двумя портами, то при установке сквозного канала на каком-либо сокете прекращается передача по остальным сокетам, работающим в МЭК 60870-5-104-2004, параметров устройств, подключенных к 1 порту RS-485 (параметры устройств 2 порта передаются). По этой причине не рекомендуется подключать к первому порту RS-485 устройства, с которых идет сбор состояний дискретных сигналов (телесигнализация). Это связано с тем, что при включении сквозной канала на любом из сокетов опрос устройств на данном порту будет прерван и могут быть не зафиксированы изменения состояний телесигнализации.

Если планируется с помощью ЭНКМ организовывать и каналы телемеханики, и сквозные каналы для АИИС КУЭ, то лучше использовать двухпортовый ЭНКМ-3, причем на 1 порт подключать счетчики, а на 2 порт устройства, параметры с которых будут передаваться по каналам телемеханики.

2.3 Аналоговые входы

В зависимости от модификации ЭНКМ-3 может иметь один двуполярный или два униполярных аналоговых входа:

- A2T-401 1 аналоговый вход (-20...20 мА);
- A2T-402 2 аналоговых входа (0...20 мА).

Датчики подключаются по двухпроводной схеме подключения. Для подключения датчиков рекомендуется применять кабель типа МКЭШ 2х0,5 или другой типа «витая пара». Экран кабеля подключать к защитному заземлению в одном месте. Схемы подключения указаны на рисунках ниже.

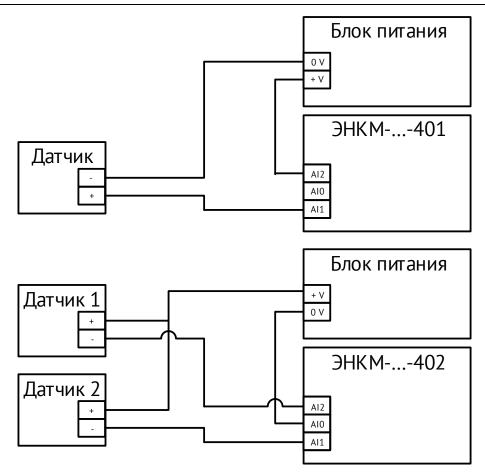


Рисунок 2.1. Подключение резистивных датчиков

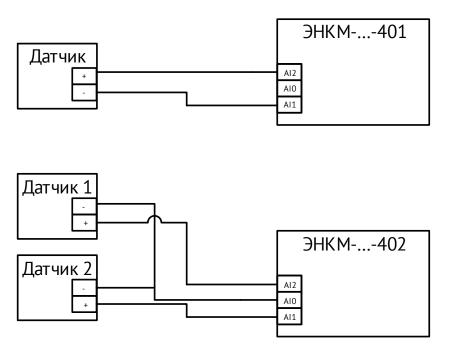


Рисунок 2.2. Подключение токовых датчиков.

2.4 Дискретные входы

ЭНКМ-3 имеет 4 дискретных входа типа «сухой контакт» (=24 В) с помощью которых можно реализовать, например, телесигнализацию открытия двери, аварии и т. п.

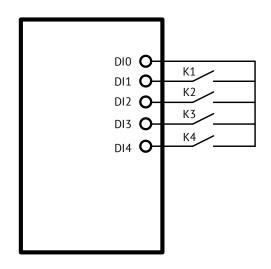


Рисунок 2.3. Подключение дискретных входов

2.5 Индикация и интерфейсы

Элементы управления УСД отсутствуют, необходимые действия по изменению программного обеспечения УСД и его конфигурации производятся с помощью компьютера с ОС WINDOWS XP/7/8/10.

Светодиодная индикация

- Питание:
 - Наличие питания на модуле;
- RS-485:
 - Желтый отправка данных;
 - Красный приём данных.
- LAN:
 - Обмен данными по порту;
- GSM/CPU:
 - Зеленый время синхронизировано от спутников. После пропадания сигнала в течение 10 мин зеленый будет гореть;
 - Красный импульсно зажигается на 10мс посылка АТ команд

- Красный горит готов к передаче данных (регистрация, переход в РРР режим, получение IP и др.)
- Красный импульсно гаснет на 33мс передача данных по РРР протоколу.

Интерфейсы



Примечание: Для защиты интерфейсов RS-485 рекомендуется использовать устройства защиты от перенапряжения ESP-485-X, где X – кол-во каналов (ESP-485 выпускаются на один, или два канала).

Соединение ЭНКМ-3 с опрашиваемыми устройствами осуществляется через винтовые клеммники разъемов «Порт 1 RS-485», «Порт 2 RS-485» по кабелю «витая пара» длиной не более 1200 м, к ЭНКМ-3 обязательно должна быть подключена антенна GSM-диапазона с SMA разъемом. Опционально к ЭНКМ-3 подключается антенна GPS/ГЛОНАСС с SMA разъемом. Для передачи данных по интерфейсу Ethernet необходимо подключить ЭНКМ-3 в сетевое оборудование с помощью стандартного патч-корда с разъемами RJ-45.

3 Информационная емкость и коммуникации

ЭНКМ-3 обеспечивает непрерывный опрос устройств, подключенных к портам RS-485 (300...115200 бод). Количество портов – 1 или 2. Максимальное количество подключаемых устройств на порт - 32. Максимальное количество подключаемых устройств на весь ЭНКМ-3: Вариант 1 – 32 шт., Вариант 2 – 64 шт.

Для Варианта 2 (Поддержка опроса устройств согласно ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006) на одно опрашиваемое устройство (RTU) максимальное количество ТИТ – 96, TC – 32.

Реализованная в ЭНКМ-3 поддержка протокола обмена согласно ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004 обеспечивает обмен данными ЭНКМ-3 с центром сбора данных по ТСР-соединению. При этом используются периодический, спорадический метод передачи данных, а также команды общего опроса. Средствами протокола возможна передача команды синхронизации времени, однако учитывая возможные задержки в канале, ее использование не рекомендуется. Синхронизация также возможна от встроенного GPS/ГЛОНАСС-модуля (опция). Встроенный watchdog-таймер предотвращает зависания ЭНКМ-3.

TCP-соединение обеспечивается благодаря встроенному в ЭНКМ-3 GSM/3G-модулю и/или через порт Ethernet. Количество сокетов (соединения) – до 4.

Для обеспечения GSM/3G канала связи между центром сбора и контролируемым объектом необходимо выполнение следующих условий:

- сервер центра сбора данных должен иметь выход в сеть Интернет или доступ в частную виртуальную сеть закрытого АРМ (ТСР-порт 2404);
- ЭНКМ-3 расположен в зоне покрытия сети, услуга пакетной передачи доступна;
- SIM-карта, установленная в ЭНКМ-3, имеет фиксированный (статический) IP-адрес. Допускается применение динамической адресации SIM-карты.

После подачи питания ЭНКМ-3 устанавливает соединение с сетью, включает режим пакетной передачи данных и готов к открытию 4 ТСР-сокетов.

Каждый из 4 сокетов индивидуально настраивается: определяется тип соединения – клиент или сервер, протокол МЭК 60870-5-104-2004 или «сквозной режим», указываются IP адрес (клиента/сервера) и порт. Также для каждого из 4 сокетов настраивается интерфейс, по которому следует осуществлять соединение – GSM/3G или Ethernet.

Можно настроить распределение сокетов по интерфейсам в любом сочетании.

«Сквозной режим» предназначен для обеспечения прозрачного канала между удаленным клиентом и портом 1 RS-485 ЭНКМ-3. Сквозной режим может быть использован для прямого опроса счетчиков, конфигурирования РЗА и других задач требующих непосредственного обмена с устройствами.

Режим сервера

Если канал ЭНКМ-3 настроен как сервер, то ЭНКМ-3 по данному сокету ожидает подключения клиента. Настраивается IP-адрес разрешенного клиента и TCP-порт. После подключения клиента (установки TCP-сессии) начинается обмен по протоколу ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004 или открывается «сквозной режим» (в зависимости от того как настроен канал). В случае разрыва TCP-сессии ЭНКМ-3 ожидает восстановление сессии.

Если IP-адрес разрешенного клиента не указан, то доступно подключение с любого IP-адреса.

Режим клиента

Если канал ЭНКМ-3 настроен как клиент, то ЭНКМ-3 по данному сокету инициализирует установление соединения с указанным в настройках IP-адресом удаленного сервера. После открытия удаленным сервером соединения (установки TCP-сессии) ЭНКМ-3 готов к обмену по протоколу ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004 или работе в «сквозной режиме» (в зависимости от того как настроен канал). В случае разрыва TCP-сессии ЭНКМ-3 обеспечивает восстановление сессии.

В режиме клиента необходимо указать IP-адрес сервера и порт, на который следует осуществить подключение.

4 Конфигурирование ЭНКМ-3

Настройка или конфигурирование ЭНКМ-3 с осуществляется с помощью специализированного программного обеспечения «Конфигуратор ЭНКС» (для варианта 1) или «ЭНКМ Конфигуратор» (для варианта 2), которое определяет необходимые настройки для работы с конкретной беспроводной сетью, параметры связи с устройствами и центром сбора данных, настройки протокола обмена ГОСТ Р МЭК 608170-5-104-2004.

4.1 Обновление прошивки с помощью ПО «ES BootLoader»

Для обновления прошивки (firmware) в приборе установите соединение с прибором с любым портом.

Запустите программу «ES BootLoader». Тип подключения выберите «СОМ-порт». В настройках подключения определите номер последовательного порта. Скорость можно оставить 19200, адрес 0;

Далее, выберите тип устройства «ЭНКМ-3.1» («ЭНКМ-3.4», если серийный 837 и далее). В поле «Прошивка» откройте файл с последней прошивкой для выбранного устройства (<u>v2.3</u> или <u>v3.1</u>).

Для начала перепрошивки прибора в автоматическом режиме нажмите кнопку «Auto». Начнется процедура стирания из прибора текущей микропрограммы, записи новой и проверки записанной микропрограммы. То же самое можно сделать в ручном режиме, нажимая поочередно кнопки: «Connect», «Erase», «Program», «Verify».

Если после нажатия на кнопку «Auto» не начался процесс перепрошивки, снимите, а затем снова подайте питание на прибор.

5 Передаваемые величины

5.1 Пересчет параметров телеизмерений

ЭНКМ-3 обеспечивает передачу передает значения параметров в целочисленных величинах (INTEGER 16-bit) и значениях с плавающей запятой (FLOAT, только вариант 2)

Правила перерасчета целочисленных параметров, передаваемых от ЭНИП-2 через ЭНКМ-3:

Таблица 5.1

ЭНКМ-3 ГОСТ Р МЭК-60870-5-104-2004							
	(формат ТИ: 11,12) Integer 16-bit						
Параметр	Без Кт/Кн С учетом Кт/Кн						
1	*0,001	*0,001*Кт					
U	*0,01	*0,01*Кн					
P, Q	*0,1	*0,1*Кт*Кн					
F	*0,001 *0,001						
Cosf	*0,001 *0,001						
Энергия	*0,1	*0,1*Кт*Кн					

5.2 Телеуправление

Адресация команд телеуправления для ЭНИП-2 и ЭНМВ-1:

Адрес TY = 65020 + 4*n + (m-1),

Где n - порядковый номер устройства в ЭНКМ-3;

m – порядковый номер ТУ в рамках устройства (максимум 2 ТУ для одного устройства).

Таблица 5.2

Устройство, подключенное к ЭНКМ	(внешний модуль ЭНМВ-1 или ЭНМВ-2)	Адрес ТУ
ЭНИП №1	Объект ТУ 1	65024
	Объект ТУ 2	65025
ЭНИП №2	Объект ТУ 1	65028
	Объект ТУ 2	65029

Адресация команд телеуправления для Modbus:

Адрес TY = 65020 + 4*n + (m-1),

Где n - порядковый номер устройства в ЭНКМ-3;

m – порядковый номер ТУ в рамках устройства (максимум 4 ТУ для одного устройства).

6 Условия эксплуатации

Рабочие условия эксплуатации:

- диапазон температур: от -40 до +70°C;
- относительная влажность воздуха: 5-95%.

Нормальные условия эксплуатации:

- температура: +(20±5) °С;
- относительная влажность воздуха: до 80% при температуре +20 °C.

Степень защиты корпуса и габаритные размеры:

• IP40, УСД размещается на DIN-рельсе 35 мм, габаритные размеры 95х158х47 мм

7 Электропитание

На входе модуля блока питания:

- 110...370 V=/ 100...265 V~ (45...63 Hz);
- 18...36 V=

Потребляемая мощность, не более: 10 ВА.

Для обеспечения непрерывного режима работы ЭНКМ-3 необходимо обеспечить гарантированное электропитание (например, с помощью источника бесперебойного питания).

8 Комплект поставки

В комплект поставки модулей ЭНКМ-3 входят:

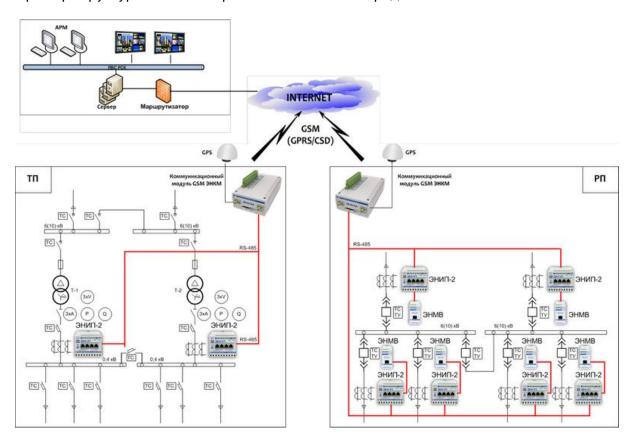
-	Коммуникационный модуль ЭНКМ-3	- 1 шт.;
-	Формуляр ЭНКМ.4035702.001 ФО	- 1 экз.;
-	Руководство по эксплуатации ЭНКМ.403570.003 РЭ	
	(электронная версия на CD)	- 1 экз.;
-	CD с программным обеспечением и документацией	- 1 шт.;
-	GSM-антенна с кабелем (опционально)	- 1 шт.;
-	GPS-антенна с кабелем (опционально)	- 1 шт.

9 Гарантии изготовителя

Изготовитель гарантирует соответствие модулей ЭНКМ-3 заявленным характеристикам при соблюдении условий эксплуатации. Гарантийный срок эксплуатации модулей ЭНКМ-3 12 месяцев со дня ввода в эксплуатацию. Гарантийный срок хранения модулей ЭНКМ-3 – 12 месяцев с момента его изготовления.

10 Применение ЭНКМ-3

Пример структурной схемы применения ЭНКМ-3 представлен ниже.

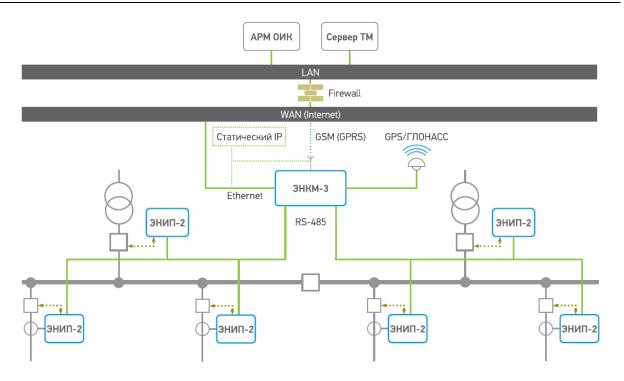


На данной схеме показаны преобразователи ЭНИП-2, подключенные к ЭНКМ-3. Для телемеханизации РП, РТП, КТП, ПС рекомендуется использовать следующее оборудование:

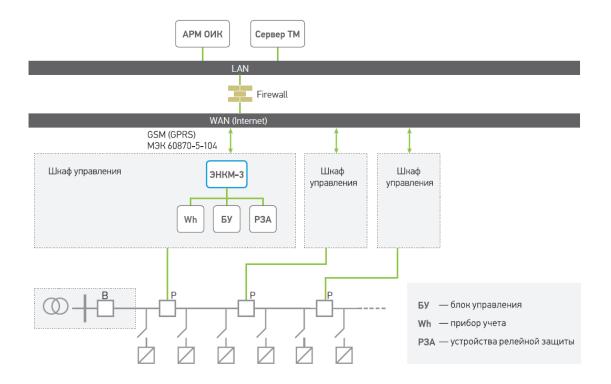
Таблица 10.1

Наименование	Назначение
ЭНКМ-3	КП телемеханики, ввод дискретных сигналов (ТС)
ЭНИП-2	Измерение, ввод телесигнализации
ЭНМВ-1-0/3R	Телеуправление
ЭНМВ-1-4/3R	Телеуправление и ввод телесигнализации
ЭHMB-2-4/3R	Телеуправление, ввод телесигнализации, измерение 310, контроль наличия
	напряжения через емкостные делители на кабельных наконечниках 620 кВ.

Решение для систем сбора телемеханической информации с неответственных подстанций 6 (10)35/110 кВ, а также для служб технологического присоединения.



Решение для систем сбора телемеханической информации для реклоузеров и пунктов секционирования в воздушных распределительных сетях.



Приложение А. Формуляр соглашений о совместимости телемеханической системы на базе коммуникационного модуля ЭНКМ-3 в соответствии с ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 / ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004.

Настоящий формуляр представляет набор параметров и переменных, из которых может быть выбран поднабор для реализации конкретной системы телемеханики на базе коммуникационного модуля ЭНКМ-3 в соответствии с ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 для версии ЭНКМ-3 с firmware 3.1 и ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004 для обоих версий ЭНКМ-3 с firmware 2.3 и 3.1.

Для ряда параметров допускается только одно значение для каждой системы. Другие параметры, такие как набор данных и функций, используемых в направлении управления и контроля, позволяют определить набор или поднаборы, подходящие для использования на данном объекте. На стадии наладки обмена телемеханической информацией необходимо, чтобы выбранные параметры были согласованы между ЭНКМ-3 и оборудованием других производителей.

Γ	Іпинятые	обозначения:

] - Q	Рункция	ИЛИ	ASDU	не	исполь3	уется.
--	-------	---------	-----	------	----	---------	--------

- R Функция или ASDU используется в только в обратном направлении.
- **B** Функция или ASDU используется в обоих направлениях.

Возможный выбор (пустой, X, R или B) определяется для каждого пункта или параметра. Черный прямоугольник указывает на то, что опция не может быть выбрана в настоящем стандарте.

1. Система или устройство

(Параметр, характерный для системы; указывает на определение системы или устройства, маркируя один из нижеследующих прямоугольников знаком «Х»)

ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006			ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004		
	Определение системы.		Определение системы.		
X	Определение контролирующей		Определение контролирующей		
станции (Ведущий-Master).		станции (Ведущий-Master).			
	Определение контролируемой		Определение контролируемой		
станции (Ведомый-Slave).		станці	ии (Ведомый-Slave).		

2. Конфигурация сети

ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006							
X	Точка-точка Радиальная точка-точка 🏻	☐ Магистральная Многоточечная радиальная					
ГОСТ	Р МЭК 60870-5-104-2004						
-	Точка-точка Радиальная точка-точка ■	■ Магистральная Многоточечная радиальная					

3. Физический уровень

(Параметр, характерный для сети; все используемые интерфейсы и скорости передачи данных маркируются знаком «Х»)

Скорости передачи (направление управления)

ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006						
Несимметричные цепи обмена V.24/V.28		Несимметричные цепи обмена V.24/V.28, рекомендуемые при скорости более1200 бит/с			Симметричные цепи обмена X.24/X.27	
стандартные						
	100бит/с	X	2400бит/с		2400бит/с	
	200бит/с	X	4800бит/с		4800бит/с	
X	300бит/с	X	9600бит/с		9600бит/с	
X	600бит/с	X	19200бит/с		19200бит/с	
X	1200бит/с	\boxtimes	38400 бит/с		38400бит/с	
		X	57600 бит/с		56000бит/с	
		X	115200 бит/с		64000бит/с	

ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004							
Несимметричные	Несимметричные	Симметричные цепи обмена Х.24/Х.27					
цепи обмена	цепи обмена						
V.24/V.28	V.24/V.28,						
стандартные	рекомендуемые при						
	скорости более1200						
	бит/с						
■ 100бит/с	■ 2400бит/с	■ 2400бит/с ■ 38400бит/с					
■ 200бит/с	■ 4800бит/с	■ 4800бит/с ■ 56000бит/с					
■ 300бит/с	■ 9600бит/с	■ 9600бит/с ■ 64000бит/с					
■ 600бит/с		■ 9200бит/с					
■ 1200бит/с							

Скорости передачи (направление контроля)

Приложение А. Формуляр соглашений о совместимости телемеханической системы на базе коммуникационного модуля ЭНКМ-3 в соответствии с ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 / ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004.

ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006							
Несимметричные		Несимметричные цепи обмена		Симметричные цепи обмена			
цепи обмена		V.24/V.28, рекомендуемые при		X.24/X.27			
V.24/	V.28	скорости более1200 бит/с					
станд	цартные						
	100бит/с	X	2400бит/с			2400бит/с	
	200бит/с	×	4800бит/с			4800бит/с	
X	300бит/с	X	9600бит/с			9600бит/с	
X	600бит/с	×	19200бит/с			19200бит/с	
X	1200бит/с	X	38400 бит/с			38400бит/с	
		X	57600 бит/с			56000бит/с	
		X	115200 бит/с			64000бит/с	

ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004				
Несимметричные цепи обмена V.24/V.28 стандартные	Несимметричные цепи обмена V.24/V.28, рекомендуемые при скорости более1200 бит/с	Симметричные цепи обмена Х.24/Х.27		
■ 100бит/с ■ 200бит/с ■ 300бит/с ■ 600бит/с ■ 1200бит/с	■ 2400бит/с ■ 4800бит/с ■ 9600бит/с	 ■ 2400бит/с ■ 4800бит/с ■ 9600бит/с ■ 19200бит/с ■ 19200бит/с		

Параметры соединения (при использовании асинхронных каналов связи)

ГОСТ	Р МЭК 60870-5-101-2006
8	– Количество бит данных (5,6,7,8)
1	– Количество стоп-битов (1, 2)
	– Четность отсутствует (None)
X	– Контроль по четности (Even)
	– Контроль по нечетности (Odd)

ГОСТ	ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004		
	– Количество бит данных (5,6,7,8)		
	– Количество стоп-битов (1, 2)		
	– Четность отсутствует (None)		
	– Контроль по четности (Even)		
	– Контроль по нечетности (Odd)		

4. Канальный уровень

(Параметр, характерный для сети; все используемые опции маркируются знаком X.) Указывают максимальную длину кадра. Если применяется нестандартное назначение для сообщений класса 2 при небалансной передаче, то указывают Туре ID (или Идентификаторы типа) и СОТ (Причины передачи) всех сообщений, приписанных классу 2.

ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006

В настоящем стандарте используются только формат кадра FT 1.2, управляющий символ 1 и фиксированный интервал времени ожидания.

Передача по каналу	Адресное поле канального уровня	
□ Балансная передача ⊠ Небалансная передача Длина кадра 255 Максимальная длина L (число байтов) (в направлении управления) 255 Максимальная длина L (число байтов) (в направлении контроля)	 □ Отсутствует (только при балансной передаче) ☑ Один байт □ Два байта □ Структурированное ☑ Неструктурированное 	
5 повторений – Либо время, в течение которого разрешаются повторения (Тгр), либо, число повторений	1–254 Диапазон значений канального адреса	

При использовании небалансного канального уровня следующие типы ASDU возвращаются при сообщениях класса 2 (низкий приоритет) с указанием причин передачи:

□ Стандартное назначение ASDU к сообщениям класса 2 используется следующим образом

ИДЕНТИФИКАТОР типа	Причина передачи	

ИДЕНТИФИКАТОР типа	Причина передачи	

Примечание: При ответе на опрос данных класса 2 контролируемая станция может посылать в ответ данные класса 1, если нет доступных данных класса 2.

ΓΟCT P MЭK 60870-5-104-2004

В настоящем стандарте используются только формат кадра FT 1.2, управляющий символ 1 и фиксированный интервал времени ожидания.

Приложение А. Формуляр соглашений о совместимости телемеханической системы на базе коммуникационного модуля ЭНКМ-3 в соответствии с ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 / ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004.

Передача по каналу	Адресное поле канального уровня	
■ Балансная передача	■ Отсутствует (только при балансной	
Небалансная передача	передаче)	
	🔳 Один байт	
Длина кадра 	■ Два байта	
■ Максимальная длина L (число байтов)	Структурированное	
	Неструктурированное	

При использовании небалансного канального уровня следующие типы ASDU возвращаются при сообщениях класса 2 (низкий приоритет) с указанием причин передачи:

■ Стандартное назначение ASDU к сообщениям класса 2 используется следующим образом

ИДЕНТИФИКАТОР типа	Причина передачи	

■ Специальное назначение ASDU к сообщениям класса 2 используется следующим образом

ИДЕНТИФИКАТОР типа	Причина передачи		

5. Прикладной уровень

Режим передачи прикладных данных

В настоящем стандарте используется только режим 1 (первым передается младший байт), как определено в 4.10 ГОСТ Р МЭК 870-5-4.

Общий адрес ASDU

(Параметр, характерный для системы; все используемые варианты маркируются знаком X).

ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 ГОСТ F	ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004	
⊠ Один байт⊠ Два байта	Один байт Два байта	

Адрес объекта информации

(Параметр, характерный для системы; все используемые варианты маркируются знаком X).

Приложение А. Формуляр соглашений о совместимости телемеханической системы на базе коммуникационного модуля ЭНКМ-3 в соответствии с ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 / ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004.

ГОСТ	Р МЭК 60870-5-101-2006		
	Один байт	X	Структурированный
X	Два байта	X	Неструктурированный
X	Три байта		

ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004		
■ Один байт		Структурированный
■ Два байта	В	Неструктурированный
🗵 Три байта		

Причина передачи

(Параметр, характерный для системы; все используемые варианты маркируются знаком X).

ГОСТІ	Р МЭК 60870-5-101-2006		
X	Один байт	X	Два байта (с адресом источника)

ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004		
🔳 Один байт	X	Два байта (с адресом источника)

Если адрес источника не используется, то он устанавливается в 0.

ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004
Длина APDU
(Параметр, характерный для системы, устанавливающий максимальную длину APDU в
системе).
Максимальная длина APDU равна 253 (по умолчанию). Максимальная длина может быть
уменьшена для системы.
Максимальная длина APDU для систем.

Выбор стандартных ASDU

Информация о процессе в направлении контроля

Назначение идентификатора типа и причины передачи

(Параметр, характерный для станции).

ГОСТРІ	МЭК 60870-5-1	04-2	004	(вер	сия	firm	ıwar	e №	2.3 (варі	иант 1	1))					
иленти	IDIAL/ATOD	Пр	ичи	на п	еред	дачи	l										
ТИПА	ІФИКАТОР	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	20- 36	37- 41	44- 47
<1>	M SP NA 1		Х	Х											X	71	17
<2>	M_SP_TA_1																
<3>	M_DP_NA_1																

-	T T T T T T T T T T T T T T T T T T T						,				-	-	 		
<4>	M_DP_TA_1														
<5>	M_ST_NA_1		Χ	Χ									Χ		
<6>	M_ST_TA_1														
<7>	M_BO_NA_1														
<8>	M_BO_TA_1														
<9>	M_ME_NA_1														
<10>	M_ME_TA_1														
<11>	M_ME_NB_1	Χ	Χ	Χ									Χ		
<12>	M_ME_TB_1														
<13>	M_ME_NC_1														
<14>	M ME TC 1														
<15>	M_IT_NA_1			Χ										Χ	
<16>	M_IT_TA_1														
<17>	M_EP_TA_1														
<18>	M_EP_TB_1														
<19>	M_EP_TC_1														
<20>	M PS NA 1														
<21>	M_ME_ND_1														
<30>	M_SP_TB_1			Х											
<31>	M_DP_TB_1			X											
<32>	M_ST_TB_1														
<33>	M_BO_TB_1														
<34>	M_ME_TD_1														
<35>	M_ME_TE_1			Х											
<36>	M_ME_TF_1														
<37>	M_IT_TB_1			Х										Χ	
<38>	M_EP_TD_1			^										^	
<39>															
<40>	M_IT_TB_1														
	M_EP_TD_1					D	D	0	D	D					D
<45>	C_SC_NA_1					R	R	R	R	R					R
<46>	C_DC_NA_1					R	R	R	R	R					R
<47>	C_RC_NA_1														
<48>	C_SE_NA_1														
<49>	C_SE_NB_1														
<50>	C_SE_NC_1														
<51>	C_BO_NA_1														
<70>	M_EI_NA_1									_					
<100>	C_IC_NA_1					R	R	R	R	R					\vdash
<101>	C_CI_NA_1					R	R			R					
<102>	C_RD_NA_1				R										R
<103>	C_CS_NA_1					R	R								R
<104>	C_TS_NA_1														
<105>	C_RP_NA_1														
<106>	C_CD_NA_1														
<110>	P_ME_NA_1														
<111>	P_ME_NB_1														
<112>	P_ME_NC_1														
<113>	P_AC_NA_1														
<120>	F_FR_NA_1														
<121>	F_SR_NA_1														
<122>	F_SC_NA_1														
<123>	F_LS_NA_1														
<124>	F_AF_NA_1														
-	-														

Приложение А. Формуляр соглашений о совместимости телемеханической системы на базе коммуникационного модуля ЭНКМ-3 в соответствии с ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 / ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004.

<125>	F_CG_NA_1								
<126>	F_DR_TA_1								

Обозначения:

Серые прямоугольники: опция не требуется.

Черный прямоугольник: опция, не разрешенная в настоящем стандарте.

Пустой прямоугольник: функция или ASDU не используется.

Маркировка Идентификатора типа/Причины передачи:

Х - используется только в стандартном направлении;

R - используется только в обратном направлении;

В - используется в обоих направлениях.

ГОСТ Р М	ОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004 (версия firmware №3.1 (вариант 2)) Причина передачи																
ипенти	ІФИКАТОР	Пр	ичин	на пе	еред	цачи											
ТИПА	ФИКАТОР	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	20-	37-	44-
		1			_	,	Ů	′	٥	_	10	11	12	13	36	41	47
<1>	M_SP_NA_1		Χ	Χ											Χ		
<2>	M_SP_TA_1																
<3>	M_DP_NA_1		Χ	Χ											Χ		
<4>	M_DP_TA_1																
<5>	M_ST_NA_1		Χ	Χ											Χ		
<6>	M_ST_TA_1																
<7>	M_BO_NA_1																
<8>	M_BO_TA_1																
<9>	M_ME_NA_1	Χ	Χ	Χ											Χ		
<10>	M_ME_TA_1																
<11>	M_ME_NB_1	Χ	Χ	Χ											Χ		
<12>	M_ME_TB_1																
<13>	M_ME_NC_1	Χ	Χ	Χ											Χ		
<14>	M_ME_TC_1																
<15>	M_IT_NA_1			Χ												Χ	
<16>	M_IT_TA_1																
<17>	M_EP_TA_1																
<18>	M_EP_TB_1																
<19>	M_EP_TC_1																
<20>	M_PS_NA_1																
<21>	M_ME_ND_1																
<30>	M_SP_TB_1			Χ													
<31>	M_DP_TB_1			Χ													
<32>	M_ST_TB_1																
<33>	M_BO_TB_1																
<34>	M_ME_TD_1																

_												
<35>	M_ME_TE_1											
<36>	M_ME_TF_1											
<37>	M_IT_TB_1											
<38>	M_EP_TD_1											
<39>	M_IT_TB_1											
<40>	M_EP_TD_1											
<45>	C_SC_NA_1				R	R	R	R	R			R
<46>	C_DC_NA_1				R	R	R	R	R			R
<47>	C_RC_NA_1											
<48>	C_SE_NA_1											
<49>	C_SE_NB_1											
<50>	C_SE_NC_1											
<51>	C_BO_NA_1											
<70>	M_EI_NA_1											
<100>	C_IC_NA_1				R	R	R	R	R			
<101>	C_CI_NA_1				R	R			R			
<102>	C_RD_NA_1			R								R
<103>	C_CS_NA_1				R	R						R
<104>	C_TS_NA_1											
<105>	C_RP_NA_1											
<106>	C_CD_NA_1											
<110>	P_ME_NA_1											
<111>	P_ME_NB_1											
<112>	P_ME_NC_1											
<113>	P_AC_NA_1											
<120>	F_FR_NA_1											
<121>	F_SR_NA_1											
<122>	F_SC_NA_1											
<123>	F_LS_NA_1											
<124>	F_AF_NA_1											
<125>	F_CG_NA_1											
<126>	F_DR_TA_1											

ГОСТ Р	МЭК 60870-5-10)1-2	006														
иленти	1ФИКАТОР	Пр	ичи	на п	epe	цачи											
ТИПА	ІФИКАТОР	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	20-	37-	44-
.,,	T	_			·			Ĺ							36	41	47
<1>	M_SP_NA_1		Χ	Χ		Χ						Χ	Χ		Х		
<2>	M_SP_TA_1																
<3>	M_DP_NA_1		Χ	Χ		Χ						Χ	Χ		Χ		
<4>	M_DP_TA_1																
<5>	M_ST_NA_1		Χ	Χ		Χ						Χ	Χ		Χ		
<6>	M_ST_TA_1																
<7>	M_BO_NA_1																
<8>	M_BO_TA_1																
<9>	M_ME_NA_1	Χ	Χ	Χ		Χ									Χ		
<10>	M_ME_TA_1																
<11>	M_ME_NB_1	Χ	Χ	Χ		Χ									Χ		
<12>	M_ME_TB_1																
<13>	M_ME_NC_1	Χ	Χ	Χ		Χ									Χ		
<14>	M_ME_TC_1																
<15>	M_IT_NA_1			Χ												Χ	

Приложение А. Формуляр соглашений о совместимости телемеханической системы на базе коммуникационного модуля ЭНКМ-3 в соответствии с ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 / ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004.

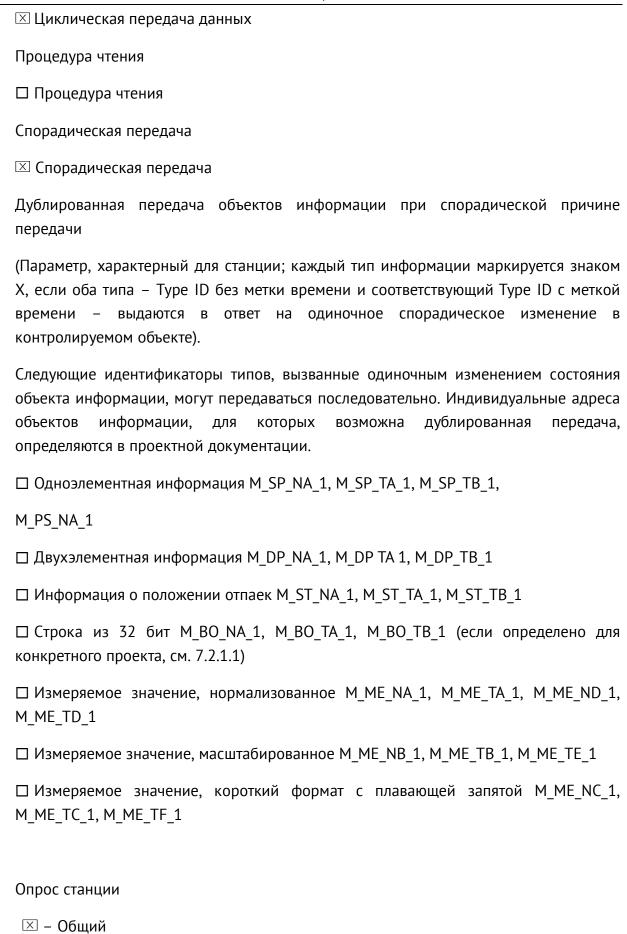
<16>	M IT TA 1													
<17>	M_EP_TA_1													
<18>	M_EP_TB_1													
<19>	M EP TC 1													
<20>	M_PS_NA_1													
<21>	M_ME_ND_1													
<30>	M_SP_TB_1		Χ	Χ						Х	Х			
<31>	M_DP_TB_1		Χ	Χ						Х	Х			
<32>	M_ST_TB_1		Χ	Χ						Х	Χ			
<33>	M BO TB 1													
<34>	M ME TD 1		Χ	Χ										
<35>	M_ME_TE_1		Χ	Χ										
<36>	M_ME_TF_1		Χ	Χ										
<37>	M_IT_TB_1		Χ										Χ	
<38>	M_EP_TD_1													
<39>	M_IT_TB_1													
<40>	M_EP_TD_1													
<45>	C_SC_NA_1				R	R	R	R	R					R
<46>	C_DC_NA_1				R	R	R	R	R					R
<47>	C_RC_NA_1													
<48>	C_SE_NA_1													
<49>	C_SE_NB_1													
<50>	C_SE_NC_1													
<51>	C_BO_NA_1													
<70>	M_EI_NA_1													
<100>	C_IC_NA_1				R	R	R	R	R					
<101>	C_CI_NA_1				R	R			R					
<102>	C_RD_NA_1			R										R
<103>	C_CS_NA_1				R	R								R
<104>	C_TS_NA_1													
<105>	C_RP_NA_1													
<106>	C_CD_NA_1													
<110>	P_ME_NA_1													
<111>	P_ME_NB_1													
<112>	P_ME_NC_1													
<113>	P_AC_NA_1													
<120>	F_FR_NA_1													
<121>	F_SR_NA_1													
<122>	F_SC_NA_1													
<123>	F_LS_NA_1													
<124>	F_AF_NA_1													
<125>	F_CG_NA_1													
<126>	F_DR_TA_1													

6. Основные прикладные функции

Инициализация станции

□ Удаленная инициализация

Циклическая передача данных



Приложение А. Формуляр соглашений о совместимости телемеханической системы на базе коммуникационного модуля ЭНКМ-3 в соответствии с ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006 / ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004. — Группа 1 — Группа 13 Группа 7 — Группа 2 — Группа 14 Группа 8 – Группа 3 - Группа 15 Группа 9 – Группа 4 □ – Группа 16 Группа 10 — Группа 5 □ – Адреса объектов информации, Группа принадлежащих каждой группе, должны 11 быть приведены в отдельной таблице — Группа 6 Группа 12 Синхронизация времени П – Синхронизация времени Передача команд □ Прямая передача команд □ Прямая передача команд уставки ☑ Передача команд с предварительным выбором □ Передача команд уставки с предварительным выбором □ Использование С SE ACTTERM

9HKM.403570.003 P9. 34

□ Нет дополнительного определения длительности выходного импульса

⊠ Короткий импульс (длительность 1 сек.)

☑ Длинный импульс (длительность 2 сек.)

⊠ Постоянный выход (длительность 255 сек.)

Передача интегральных сумм										
□ Режим А: Местная фиксация со спорадической передачей										
□ Режим В: Местная фиксация с опросом счетчика										
□ Режим С: Фиксация и передача при помощи команд опроса счетчика										
□ Режим D: Фиксация командой опроса счетчика, фиксированные значения сообщаются спорадически										
□ Считывание счетчика										
□ Фиксация счетчика без сброса										
□ Фиксация счетчика со сбросом										
□ Сброс счетчика										
R – Синхронизация времениR – Запрос счетчиков группы 1										
□ Запрос счетчиков группы 2										
□ Запрос счетчиков группы 3										
□ Запрос счетчиков группы 4										
Загрузка параметра										
□ Пороговое значение величины										
□ Коэффициент сглаживания										
□ Нижний предел для передачи значений измеряемой величины										
□ Верхний предел для передачи значений измеряемой величины										
Активация параметра										
□ Активация/деактивация постоянной циклической или периодической передачи адресованных объектов										

	•	
Процедура тестирования		
□ Процедура тестирования		
Пересылка файлов		
Пересылка файлов в направле	нии контроля	
⊠ Прозрачный файл		
□ Передача данных о повреж	дениях от аппаратуры защить	ıl
□ Передача последовательно	сти событий	
□ Передача последовательно	сти регистрируемых аналогов	ых величин
Пересылка файлов в направле	нии управления	
□ Прозрачный файл		
Фоновое сканирование		
⊠ Фоновое сканирование		
Фоновое сканирование – прис	ритет передачи самый низки	й.
Типы срабатывания фонового	сканирования:	
- периодически с признан настраивается отдельно от пер	ком «фоновое сканирован иодов передачи по периодич	
- адаптивное –любое измен «фоновое сканирование»	ение параметра влечет его	передачу с признаком
- при изменении актуальност настройках) у параметра влече		·
Получение задержки передачи	I	
ГОСТ Р МЭК 60870-5-101-2006	ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004]
Получение задержки	Получение задержки	
передачи	передачи	

Далее только для ГОСТ Р МЭК 60870-5-104-2004:

Определение таймаутов

Параметр	Значение по	Примонация	Выбранное
	умолчанию	Примечания	значение
t_0	30 c	Таймаут при установлении соединения	
t_1	15 с	Таймаут при посылке или тестировании APDU	15
t ₂	10 с	с данными t2 <t1< td=""></t1<>	
t ₃	20 с	Таймаут для посылки блоков тестирования в случае долгого простоя	20

Максимальный диапазон значений для всех таймаутов равен: от 1 до 255 секунд с точностью 1 с.

Максимальное число k неподтвержденных APDU формата I и последних подтверждающих APDU (w):

параметр	Значение по	Примечания	
	умолчанию		
K	LI APDII	Максимальная разность переменной состояния передачи и номера последнего подтвержденного APDU	
W	1 APDU	Последнее подтверждение после приема w APDU формата I	

Параметры K и W не подлежат изменению.

Номер порта

Параметр	Значение	Примечания
Номер порта	2404	Настраиваемый

Архангельск (8182)63-90-72 Астана (7172)727-132 Астарахань (8512)99-46-04 Барнаул (3852)73-04-60 Белгород (4722)40-23-64 Брянск (4832)59-03-52 Владивосток (423)249-28-31 Волгоград (844)278-03-48 Вологда (8172)26-41-59 Воронеж (473)204-51-73 Екатеринбург (343)384-55-89 Иваново (4932)77-34-06 Ижевск (3412)26-03-58 Иркутск (395)279-98-46 Казань (843)206-01-48 Калининград (4012)72-03-81 Калуга (4842)92-23-67 Кемерово (3842)65-04-62 Киров (8332)68-02-04 Краснодар (861)203-40-90 Красноярск (391)204-63-61 Курск (4712)77-13-04 Липецк (4742)52-20-81

Киргизия (996)312-96-26-47

Магнитогорск (3519)55-03-13 Москва (495)268-04-70 Мурманск (8152)59-64-93 Набережные Челны (8552)20-53-41 Нижний Новгород (831)429-08-12 Новокузнецк (3843)20-46-81 Новосийциск (3843)27-86-73

Новосибирск (383)227-86-73 Омск (3812)21-46-40 Орел (4862)44-53-42 Оренбург (3532)37-68-04 Пенза (8412)22-31-16

Россия (495)268-04-70

Пермь (342)205-81-47 Ростов-на-Дону (863)308-18-15 Рязань (4912)46-61-64 Самара (846)206-03-16 Санкт-Петербург (812)309-46-40 Саратов (845)249-38-78 Севастополь (8692)22-31-93 Симферополь (3652)67-13-56 Смоленск (4812)29-41-54 Сочи (862)225-72-31 Ставрополь (8652)20-65-13

Казахстан (772)734-952-31

Сургут (3462)77-98-35 Тверь (4822)63-31-35 Томск (3822)98-41-53 Тула (4872)74-02-29 Тюмень (3452)66-21-18 Ульяновск (8422)24-23-59 Уфа (347)229-48-12 Хабаровск (4212)92-98-04 Челябинск (351)202-03-61 Череповец (8202)49-02-64 Ярославль (4852)69-52-93

www.enip.nt-rt.ru || epn@nt-rt.ru