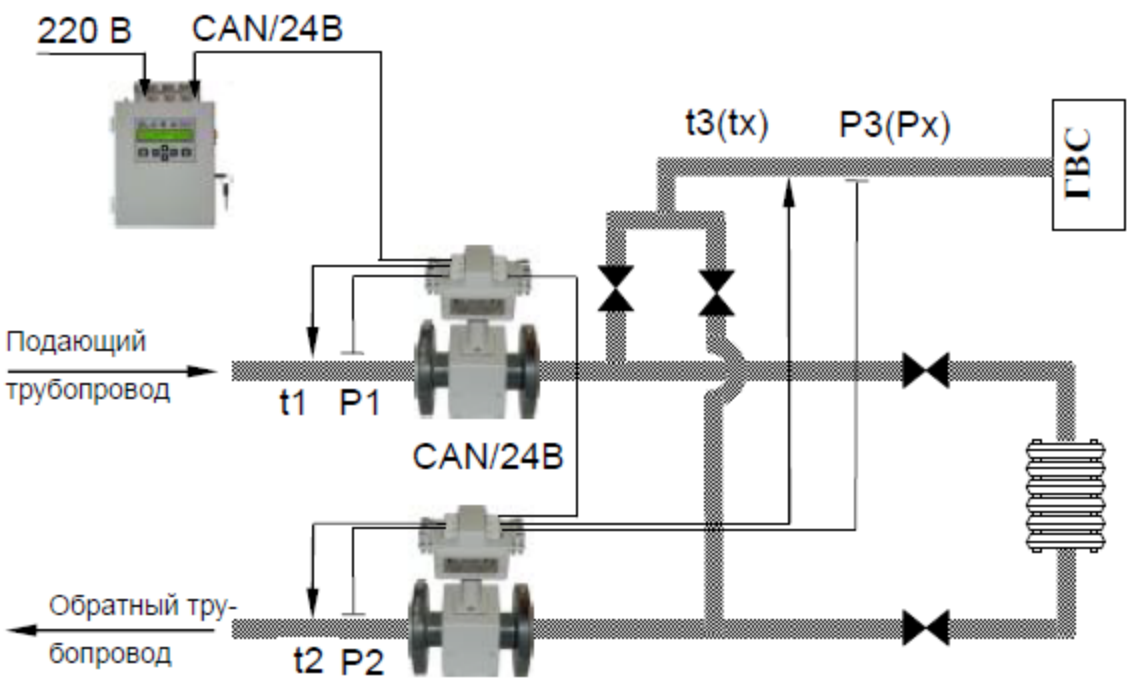
ТеРосс-ТМ[2ок] ⇒ Q=M1*(h1-hx)-M2*(h2-hx);Qгв=(M1-M2)*(h3-hx)



Обознач. датчика	Вход ИБ1	Вход ИБ2
t1	t1	-
t2	t2	-
t3	-	t1
P1	P1	-
P2	P2	-
P3	-	P1

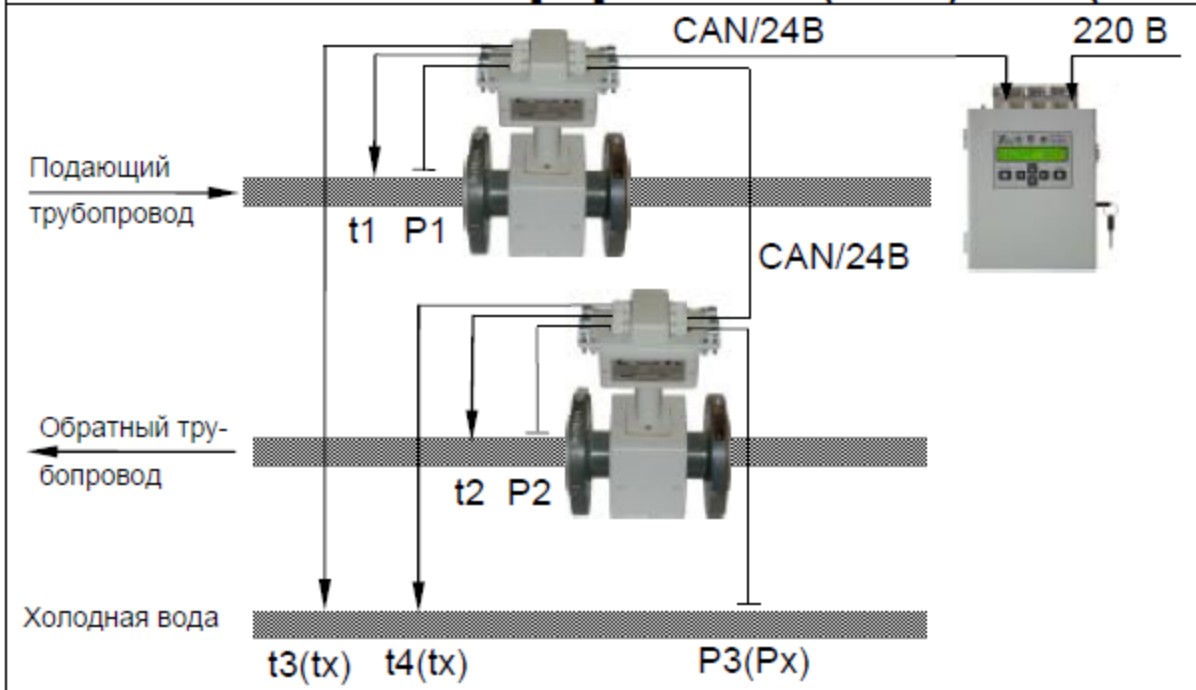
Расчетные формулы: $Gm1=G1\bullet \rho(t1,P1)$ $Gm2=G2\bullet \rho(t2,P2)$

$W=Gm1\bullet (h(t1,P1)-h(tx,Px)) - Gm2\bullet (h(t2,P2)-h(tx,Px))$ $Q=\sum(W \bullet dT)$

$Wгвс=(Gm1-Gm2)\bullet (h(t3,P3)-h(tx,Px))$

Примечание: tx и Px программируются

ТеРосс-ТМ[2о] ⇒ Q= M1*(h1-hx) – M2*(h2-hx)



Обознач. датчика	Вход ИБ1	Вход ИБ2
t1	t1	-
t2	-	t1
t3	t2	-
t4	-	t2
P1	P1	-
P2	-	P1
P3	-	P2

Расчетные формулы: $Gm1=G1\bullet \rho(t1,P1)$ $Gm2=G2\bullet \rho(t2,P2)$

$W=Gm1\bullet (h(t1,P1)-h(t3,P3)-Gm2\bullet(h(t2,P2))-h(t4,P3)$ $Q=\sum(W \bullet dT)$

Датчики температуры и давления подключаются к ИБ, а информация о расходе, температуре и давлении поступает на ВУ по цифровому интерфейсу. tx может измеряться или программироваться