

Prozeßregler mit PROFIBUS DP und Modbus Master/Slave $\frac{1}{8}$ DIN - 48 x 96

Modell X5

Bedienungsanleitung • 23/04 • Code: ISTR_M_X5_D_07_--



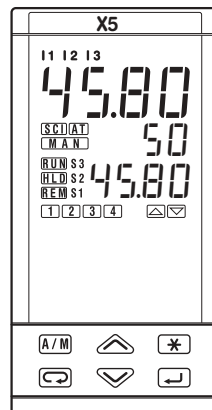
Ascon Tecnologic srl
viale Indipendenza 56, 27029 Vigevano (PV)
Tel.: +39-0381 69 871 - Fax: +39-0381 69 8730
Sito internet: www.ascontecnologic.com
Indirizzo E-Mail: sales@ascontecnologic.com



Prozeßregler mit PROFIBUS DP und Modbus Master/Slave

$\frac{1}{8}$ DIN - 48 x 96

Modell X5





Bitte lesen Sie diese Hinweise aufmerksam, bevor Sie das Instrument installieren.

Konformitätserklärung und Bedienungsanleitung

Der **X5** ist für Fronttafelmontage und entspricht Instrumenten-Klasse II. Dieser Regler wurde unter Beachtung der Europäischen Vorschriften entwickelt und gebaut. Die angewandten Vorschriften und Normen zur Sicherstellung der Konformität entnehmen Sie bitte der Konformitätserklärung.

Alle Details zur Verwendung im Instrument sind in diesem Handbuch enthalten. Das Handbuch und die Konformitätserklärung des Instruments können (kostenlos) von der Website heruntergeladen werden:

www.ascontecnologic.com

HINWEISE

ZUR ELEKTRISCHEN

SICHERHEIT UND

ZUM EMV-SCHUTZ

Suchen Sie nach Aufruf der besagten Internetseite: **X5**

Und wählen Sie dann: **X5** in der Liste der Ergebnisse an.

Im unteren Bereich der Produktseite (einer beliebigen Sprache) befindet sich der Downloadbereich mit dem Link zu den Dokumenten des Reglers (in den verfügbaren Sprachen).



ACHTUNG!

Falls ein Fehler oder eine Betriebsstörung des Gerätes Gefahrensituationen oder Personen- bzw. Sachschäden hervorrufen kann, muss die Anlage mit zusätzlichen elektromagnetischen Einrichtungen abgesichert werden.

Dieser Regler verfügt über keinerlei vom Anwender zu wartenden oder instandzusetzenden Teile. Reparaturen an diesen Reglern können nur von speziell ausgebildetem Personal mit entsprechenden Geräten ausgeführt werden. Daher bietet Ascon einen technischen Kundendienst und Reparaturservice.

Bitte wenden Sie sich an Ihre nächstgelegene Ascon-Vertretung.

Alle für Sicherheit und EMV-Schutz relevanten Warnungen und Informationen sind mit dem Zeichen



kenntlich gemacht.



Entsorgung

Die Bestandteile des Gerätes müssen gemäß den geltenden örtlichen Entsorgungsvorschriften getrennt entsorgt werden.

INHALT

1	EINFÜHRUNG	SEITE	4
1.1	MODELLSCHLÜSSEL	SEITE	5
2	INSTALLATION	SEITE	6
2.1	ALLGEMEINE BESCHREIBUNG	SEITE	6
2.2	UMGEBUNGSBEDINGUNGEN	SEITE	8
2.3	EINBAU IN SCHALTТАFEL	SEITE	9
3	VERDRAHTUNG	SEITE	10
3.1	KLEMMENBLOCK	SEITE	10
3.2	EMPFOHLENE LEITUNGSFÜHRUNG	SEITE	11
3.3	VERDRAHTUNGSBEISPIEL	SEITE	12
4	BEDIENUNG	SEITE	22
4.1	FUNKTION VON TASTATUR UND ANZEIGE	SEITE	22
4.2	DATENEINGABE	SEITE	24
4.3	KONFIGURATION	SEITE	25
4.4	PARAMETRIERUNG	SEITE	34
4.5	PARAMETER	SEITE	42
4.6	ZUGANGSEBENE	SEITE	50
5	ANZEIGEN	SEITE	53
6	EINGABEN UND BEFEHLE	SEITE	54
6.1	EINGABEN ÜBER DIE TASTATUR	SEITE	55
6.2	STEUERUNG ÜBER DIGITALE EINGÄNGE	SEITE	58
6.3	STEUERUNG ÜBER DIE SERIELLE SCHNITTSTELLE (BITTE IN DER ANLEITUNG ZUR SERIELLEN SCHNITTSTELLE NACHLESEN)		
7	RAMPENPROGRAMM-FUNKTION (OPTION)	SEITE	59
7.1	AUFBAU DES PROGRAMMS	SEITE	59
7.2	ARBEITSWEISE DES PROGRAMMS	SEITE	60
7.3	PARAMETRIERUNG – PROGRAMM-MENÜ	SEITE	62
7.4	ANZEIGE DES PROGRAMMSTATUS	SEITE	64
7.5	PROGRAMM STARTEN/ANHALTEN	SEITE	65
8	TECHNISCHE DATEN	SEITE	69

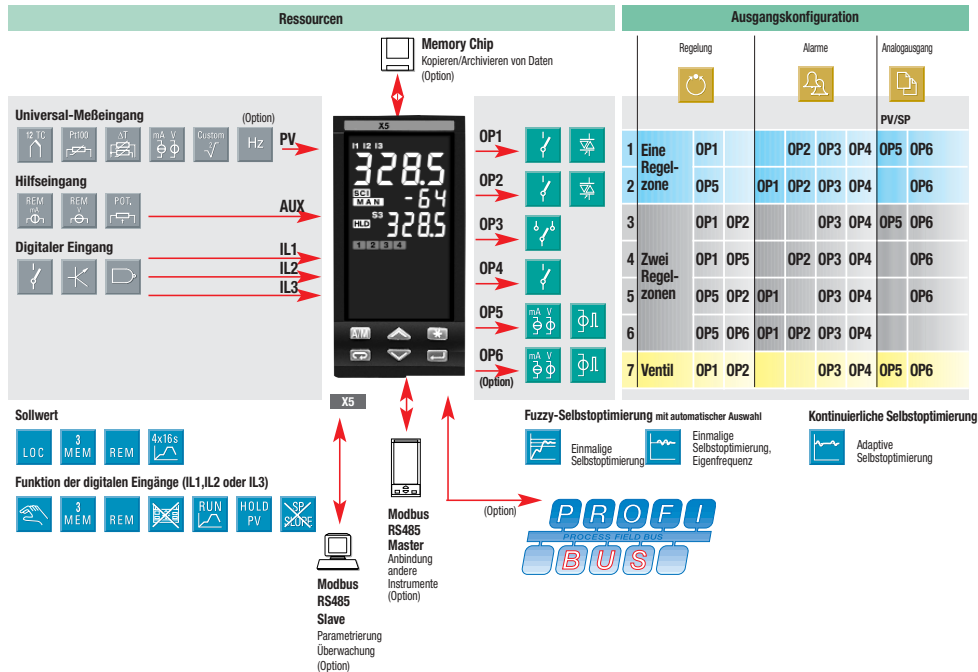
1 EINFÜHRUNG

LEISTUNGSFÄHIG
UND FUNKTIONAL

Vielen Dank für den Kauf eines Reglers. Diese Regler repräsentieren die Summe der unsere Ergahrungen bei der Entwicklung und Herstellung von intelligenten, leistungsfähigen und hochzuverlässigen

Die Regler der Serie X5 sind für den Betrieb im industriellen Umfeld konzipiert und bieten als wirklich universell einsetzbare Instrumente eine vollständige Funktionsausstattung.

Je nach Ausführung können diese Regler auch für 4 Rampenprogramme mit bis zu 16 Segmenten programmiert werden.



1.1 MODELLSCHLÜSSEL

Der vollständige Modellschlüssel ist auf dem Typenschild angegeben.

Informationen zum Produktcode können auch über die Tastatur abgerufen werden wie in Abschnitt 5.1 auf Seite 53 beschrieben.

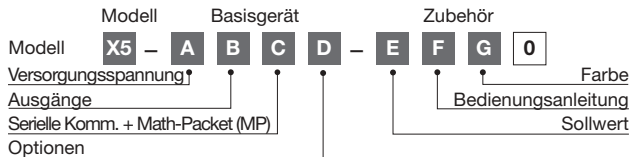
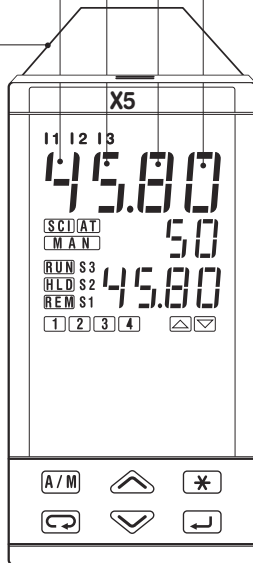
Typenschild

P/N : X5-3150-0000
CONF :
S/N : A0A-9919/0013
V~(L-N) : 100÷240V 50/60 Hz - 5W



Modell

A B C D



Versorgungsspannung	A
100... 240Vac (-15...+10%)	3
24Vac (-25...+12%) oder 24Vdc (-15...+25%)	5

Ausgänge OP1 - OP2	B
Relais - Relais	1
Triac - Triac	5

Serielle Kommunikation	C
Keine	0
Mathematik-Paket (MP)	1
RS485 Modbus/Jbus SLAVE + MP	5
RS485 Modbus/Jbus SLAVE + MASTER + MP	6
PROFIBUS DP SLAVE + MP	7
RS485 Modbus/Jbus SLAVE + PROFIBUS + MP	8

Optionen	D
Keine	0
Frequenzeingang	1
2 ^{ter} SSR-Treiber/Analogausgang (OP6)	4
Frequenzeingang + OP6	6

Sollwertrampen	E
Nicht installiert	0
4 Programme mit 16 Segmenten	4

Bedienungsanleitung	F
Italienisch/Englisch (Standard)	0
Französisch/Englisch	1
Deutsch/Englisch	2
Spanisch/Englisch	3

Farbe der Frontplatte	G
Anthrazit (Standard)	0
Beige	1

INSTALLATION

Die Installation darf ausschließlich durch qualifiziertes Personal ausgeführt werden.

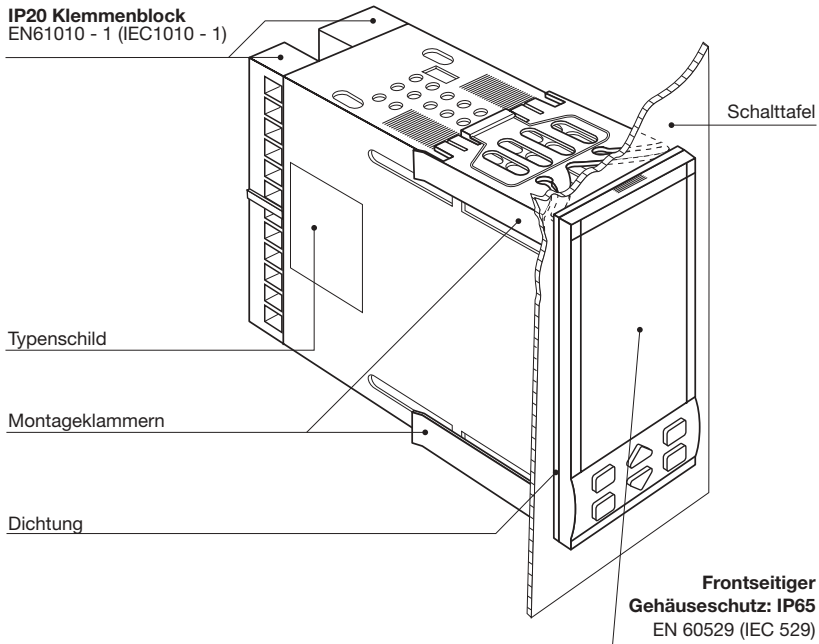
Bitte beachten Sie bei der Installation des Reglers alle Anweisungen dieser Bedienungsanleitung. Dies gilt insbesondere für die mit Symbol  gekennzeichneten Sicherheits- und EMV-Schutzhinweise.



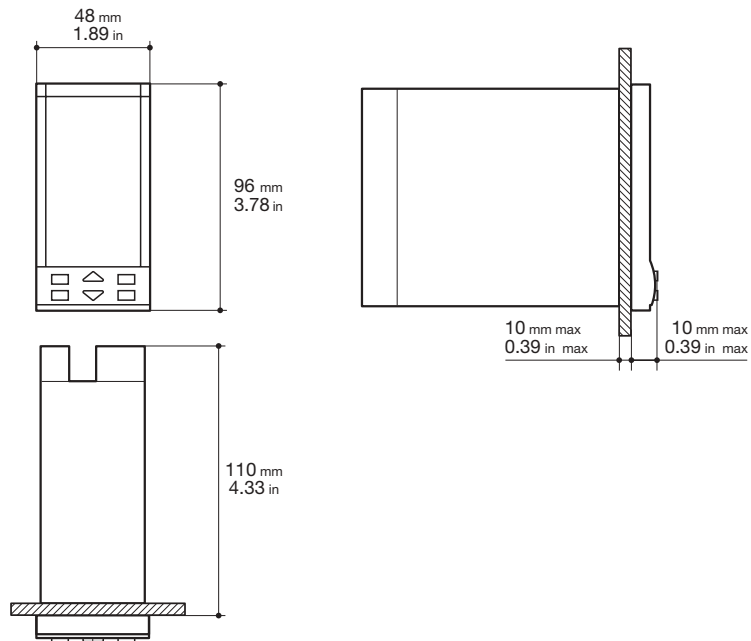
Um Berührung oder Kontakt mit spannungsführenden Teilen zu verhindern, muß der Regler in einem geschlossenen Gehäuse, einem Schaltschrank oder einer Schalttafel installiert werden.

2.1 ALLGEMEINE BESCHREIBUNG

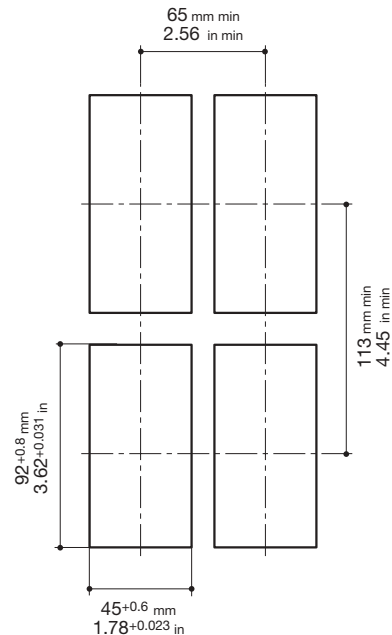
IP20 Klemmenblock
EN61010 - 1 (IEC1010 - 1)



2.1.1 ABMESSUNGEN



2.1.2 TAFELEINBAU



2.2 UMGEBUNGSBEDINGUNGEN



Normale Betriebsbedingungen



Höhe über N.N. bis zu 2000 m



Temperatur 0...50°C

%Rh

Feuchte 5...95 % r. F., nicht kondensierend

Besondere Betriebsbedingungen

Vorschlag



Höhe über N.N. > 2000 m

Modell für 24Vac verwenden



Temperatur >50°C

Lüfter einsetzen

%Rh

Feuchte > 95 % r. F.

Kondensation durch höhere
Temperatur verhindern.

Leitfähiger Staub

Filter verwenden

Unzulässige Betriebsbedingungen



Korrosive Gase

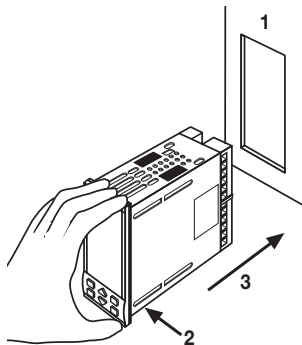


Explosionsgefährdete Atmosphären

2.3 EINBAU IN SCHALTТАFEL [1]

2.3.1 IN AUSSCHNITT EINSETZEN

- 1 Tafelausschnitt anfertigen.
- 2 Auf korrekte Positionierung der Dichtung achten
- 3 Instrument von Vorne einsetzen.

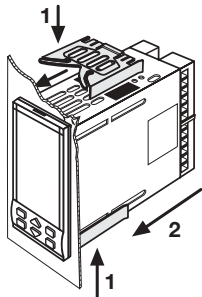


UL note

[1] For Use on a Flat Surface of a Type 2 and Type 3 'raintight' Enclosure.

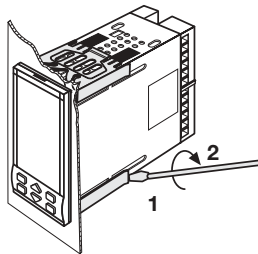
2.3.2 BEFESTIGUNG

- 1 Montageklammern aufstecken
- 2 Montageklammern zur Schalttafel hin schieben und andrücken, um den Regler zu fixieren.



2.3.3 MONTAGEKLAMMERN LÖSEN

- 1 Schraubendreher zwischen Regler und Klammern einschieben.
- 2 Klammer durch Drehen des Schraubendrehers lösen.



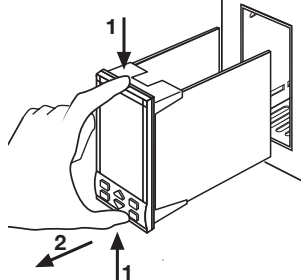
2.3.4 HERAUSZIEHEN DES REGLERS



- 1 An diesen Punkten zusammen-drücken
- 2 und herausziehen
Das Instrument kann durch statische Elektrizität beschädigt werden.

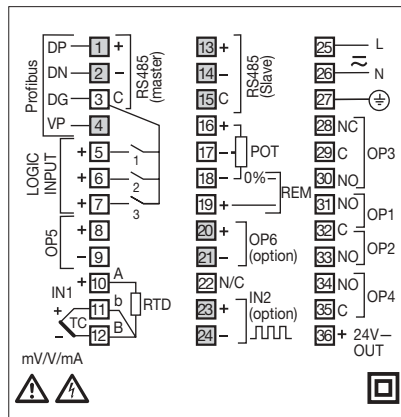


Vor dem Herausziehen eine geerdete Fläche berühren.



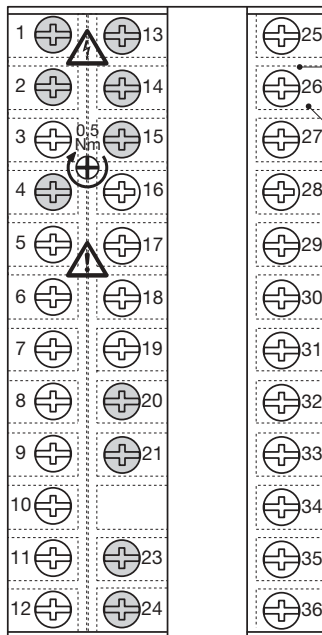
3 VERDRAHTUNG

3.1 VERDRAHTUNG [1]

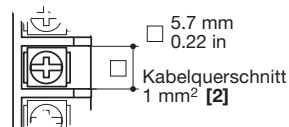


UL notes

- [1] Use 60/70 °C copper (Cu) conductor only.
 [2] Wire size 1 mm² (18 AWG Solid/Stranded)



Klemmenabdeckung



	Schraubklemmen M3
	Klemmen für Optionen
	Befestigungsschraube 0.5 Nm
	Schraubendreher (Kreuzschlitz) PH1
	Schraubendreher (Schlitz) 0.8 x 4mm

Klemmen

	Stift Ø 1.4 mm 0.055 in max
	Kabelschuh AMP 165004 Ø 5.5 mm - 0.21 in
	Abisolierte Leitung L 5.5 mm - 0.21 in

VERDRAHTUNG VORSICHTSMAßNAHMEN



Das Instrument ist für den Einsatz unter rauen und störintensiven Umgebungen ausgelegt (Stufe IV des Industriestandards IEC 801-4). Dennoch sollten die folgenden Richtlinien beachtet werden:



Bei der Verdrahtung müssen alle relevanten Sicherheitsvorschriften eingehalten werden.

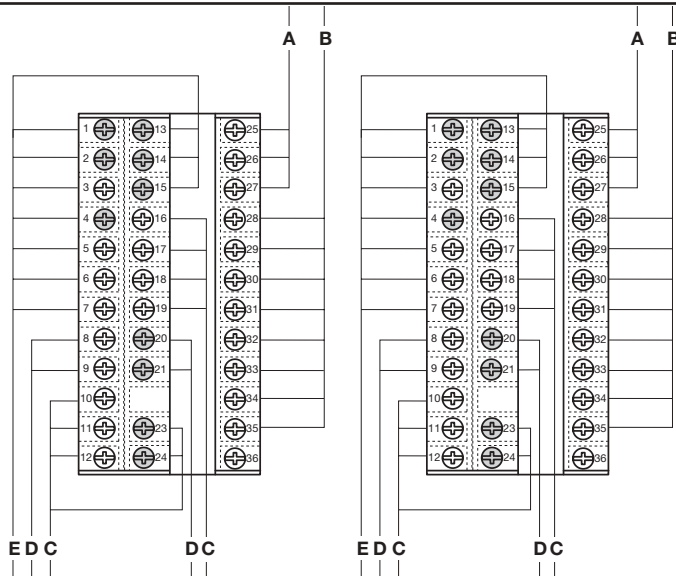
Spannungsversorgungs- und Signalleitungen getrennt von leistungsführenden Leitungen halten. Leitungen nicht in der Nähe von Schützen, Relais oder Elektromotoren führen. Leitungen nicht in der Nähe von Leistungsschaltern führen. Dies gilt insbesondere für Phasenanschnittsteuerungen.

Eingangsleitungen von Netz- und Ausgangsleitungen getrennt führen. Wenn dies nicht möglich ist, abgeschirmte Kabel verwenden und die Abschirmung einseitig erden.

3.2 EMPFOHLENE LEITUNGSFÜHRUNG

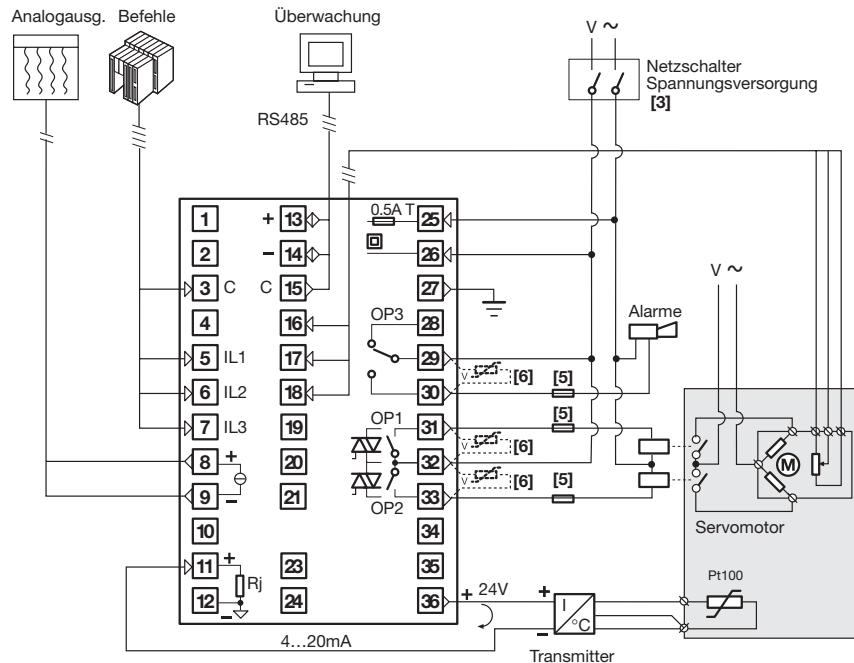


Kabelkanal für Spannungsversorgungs- und Ausgangsleitungen



Kabelkanal für Sensorkabel und Signalleitungen

3.3 VERDRAHTUNGSBEISPIEL (VENTILREGELUNG)

**Hinweis:**

- 1) Vergewissern Sie sich, daß die Netzspannung mit der auf dem Typenschild angegebenen Spannung übereinstimmt.
- 2) Schalten Sie die Spannungsversorgung erst ein, wenn alle elektrischen Anschlüsse vollständig verdrahtet wurden.
- 3) Entsprechend der einschlägigen Sicherheitsbestimmungen sollte der Netzschalter mit der MSR-Nummer des Instruments beschriftet werden, das er schaltet. Der Netzschalter sollte für den Bediener einfach zugänglich sein.
- 4) Das Instrument ist mit einer Sicherung von 0.5 Aac (träge) abgesichert. Bei einem Ausfall der Sicherung sollte das Instrument zur Instandsetzung an den Hersteller gesendet werden.
- 5) Zum Schutz des Instruments sollten folgenden Sicherungen vorgesehen werden:
 2Aac träge für 220Vac Relaisausgänge
 4Aac träge für 120Vac Relaisausgänge
 1Aac träge für Triac-Ausgänge
- 6) Relaiskontakte sind bereits durch integrierte Varistoren gesichert.

Bei induktiven Lasten und einer Versorgungsspannung von 24 Vac sind Varistoren Kode A51-065-30D7 zu verwenden, die auf Anfrage lieferbar sind.

3.3.1



SPANNUNGSVERSORGUNG

Schaltnetzteil mit integrierter Sicherung, zweifach galvanisch getrennt

• **Standardversion**

Standard-Spannung:

100...240Vac (-15...+10%)

Frequenz: 50/60Hz

• **Niederspannungs-Netzteil:**

Nennspannung :

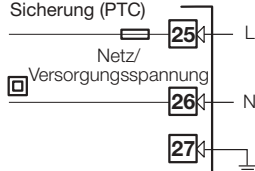
24Vac (-25...+12%)

Frequenz : 50/60Hz oder

24Vdc (-15...+25%)

Leistungsaufnahme 3VA max.

Sicherung (PTC)

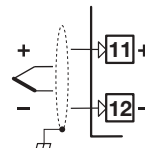


Um die Immunität gegenüber Störungen zu erhöhen empfiehlt es sich, die Erdungsklemme, die für Gebäudeinstallationen vorgesehen ist, nicht anzuschließen.

3.3.2 PROZEBEINGANG PV

**A Für Thermoelement-Typen L-J-K-S-R-T-B-N-E-W**

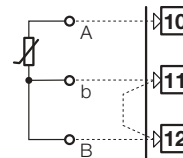
- Polarität beachten.
- Nur Ausgleichsleitung des gleichen Typs wie das eingesetzte Thermoelement verwenden.
- Wenn abgeschirmtes Kabel verwendet wird, die Abschirmung einseitig erden.



Maximal zulässiger Widerstand: 150Ω

B Pt100-Aufnehmer

- Bei 3-Drahtanschluß darauf achten, daß alle Leiter den gleichen Querschnitt aufweisen (1mm² min). Maximal zulässiger Widerstand: 20Ω pro Leiter
- Bei 2-Drahtanschluß müssen beide Leiter den gleichen Querschnitt aufweisen (1.5mm² min) und die Klemmen 11 und 12 sind mit einer Brücke zu verbinden.

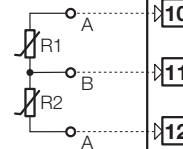


Bei 2-Drahtanschluß sind die Klemmen 11 und 12 mit einer Brücke zu verbinden.

B1 Für ΔT (2x RTD Pt100) Sonderausführung

- ⚠ Bei einer Kabellänge von 15 m und einem Kabelquerschnitt von 1.5mm² ergibt sich ein Fehler von ca. 1°C.

R1 + R2 müssen zusammen kleiner als 320Ω sein.

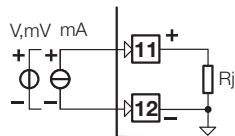


Leiter mit gleicher Länge und gleichem Querschnitt von 1.5 mm² verwenden. Maximal zulässiger Widerstand: 20Ω pro Leiter

3.3.2 PROZEBEINGANG PV

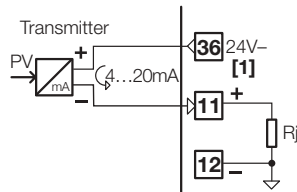


C Für mA, mV

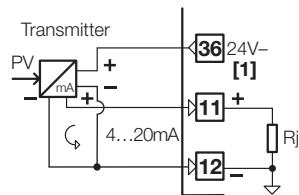


$R_i = 30\Omega$ für mA
 $R_i > 10M\Omega$ für mV
 $R_i = 10k\Omega$ für Volt

C1 2-Draht-Transmitter



C2 3-Draht-Transmitter



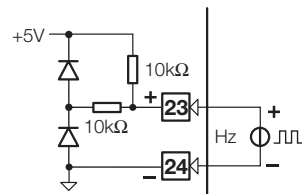
[1] Hilfsversorgung zur
 Transmitterspeisung 24Vdc
 $\pm 20\%$ / 30mA max., nicht kurz-
 schlußfest

3.3.3 PROZEBEINGANG - IN2 FREQUENZEINGANG



Bei Verwendung des
 Frequenzeingangs, steht der
 Eingang IN1 nicht zur
 Verfügung

- Low-Pegel:
 $0...2V$ / 0.5mA max.
- High-Pegel: $3...24V$ /
 ~ 0 mA max.
- Frequenzbereich: $0...500$ Hz
 $0...2$ kHz / $0...20$ kHz bei der
 Konfiguration ein-stellbar
- Sensoren mit NPN-Ausgang
 oder sauberem Kontakt ver-
 wenden



3.3.4 WEITERE EINGÄNGE



A - Externer Sollwert

Strom-Eingangsbereich

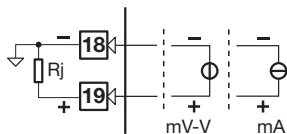
0/4...20mA

$R_i = 30\Omega$

Spannungs-Eingangsbereich

1...5V, 0...5V, 0...10V

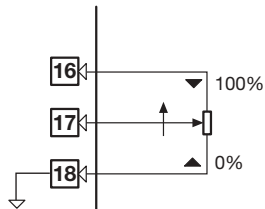
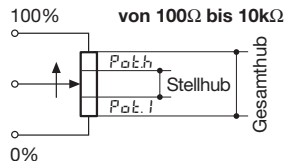
$R_i = 300k\Omega$



Nicht verfügbar mit
Frequenzeingang

B- Potentiometer-Eingang

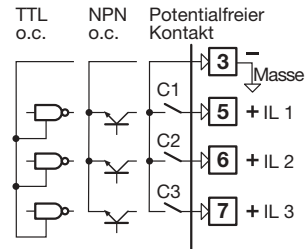
Positionseingang für Ventile



3.3.5 DIGITALER EINGANG



- Der Eingang ist aktiv, wenn der logische Status ON bzw. High anliegt, entsprechend einem geschlossenen Kontakt.
- Der Eingang ist inaktiv, wenn der logische Status OFF bzw. Low anliegt, entsprechend einem geöffnetem Kontakt.



3.3.6 AUSGÄNGE OP1 - OP2 - OP3 - OP4 - OP5 - OP6 (OPTION)



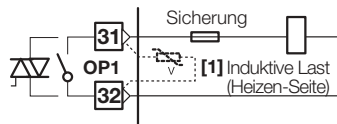
Die Funktionalität der Ausgänge OP1, OP2, OP4, OP5 und OP6 wird bei der Konfiguration definiert. Folgende Kombinationen sind möglich:

		Regelausgänge		Alarmausgang				Analogausgang	
		Primär (Heizen)	Sekundär (Kühlen)	AL1	AL2	AL3	AL4	PV / SP	
A	Eine Regelzone	OP1			OP2	OP3	OP4	OP5	OP6
B		OP5		OP1	OP2	OP3	OP4		OP6
D	Zwei Regelzonen	OP1	OP2			OP3	OP4	OP5	OP6
E		OP1	OP5		OP2	OP3	OP4		OP6
F		OP5	OP2	OP1		OP3	OP4		OP6
G		OP5	OP6		OP2	OP3	OP4		
L	Ventilregelung	OP1 ▲	OP2 ▼			OP3	OP4	OP5	OP6

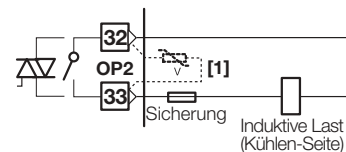
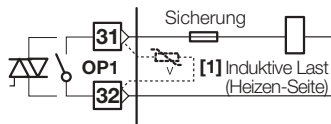
mit:

OP1 - OP2	Relais- oder Triac-Ausgang
OP3 - OP4	Relaisausgang
OP5 - OP6	Analoge/digitale Ausgänge zur Regelung oder Signalausgabe

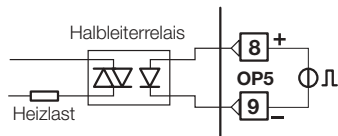
3.3.6-A EIN REGELAUSGANG MIT RELAIS (TRIAC)



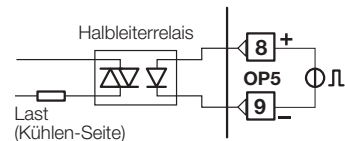
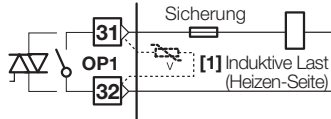
3.3.6-C ZWEI REGELAUSGÄNGE RELAIS (TRIAC)/RELAIS (TRIAC)



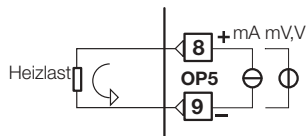
3.3.6-B1 EIN REGELAUSGANG MIT HALBLEITERRELAIS



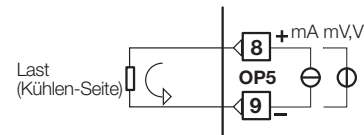
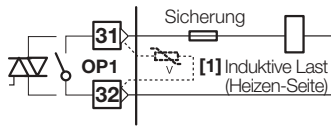
3.3.6-D1 ZWEI REGELAUSGÄNGE MIT RELAIS (TRIAC)/LOGIKAUSGANG



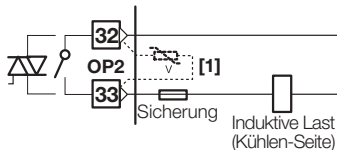
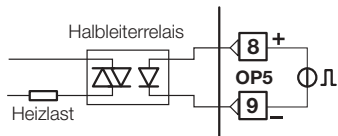
3.3.6-B2 EIN REGELAUSGANG MIT ANALOGAUSGANG



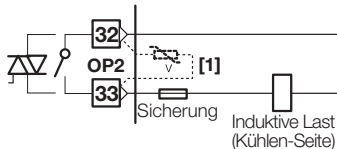
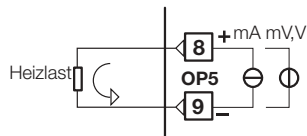
3.3.6-D2 HEIZEN/KÜHLEN-REGELUNG MIT RELAIS (TRIAC)/ANALOGAUSGANG



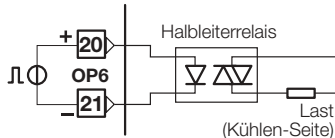
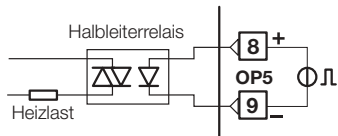
3.3.6-E1 ZWEI REGELAusGÄNGE MIT HALBLEITERRELAIS / RELAIS (TRIAC)



3.3.6-E2 HEIZEN/KÜHLEN-REGELUNG MIT ANALOGAusGANG/RELAIS (TRIAC)



3.3.6-F1 ZWEI REGELAusGÄNGE HALBLEITERRELAIS / HALBLEITERRELAIS



Anmerkungen zu den Seiten 17 - 18 - 19

OP1 - OP2 Relaisausgang

- Einpoliger Schließer, 2A/250 Vac ohmsche Lasten

- Sicherung 2AacT

OP1 - OP2 Triac-Ausgang

- Schließer für ohmsche Lasten bis 1A/250 Vac max.

- Sicherung 1Aac träge

Galvanisch getrennte digitale Ausgänge

OP5-OP6

- 0...24Vdc, $\pm 20\%$, 30 mA max.

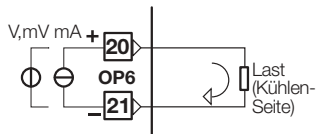
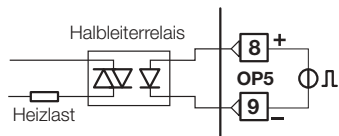
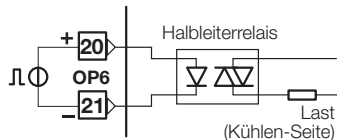
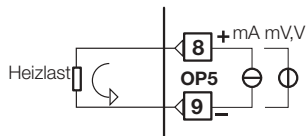
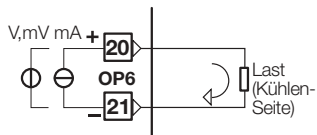
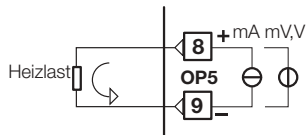
Galvanisch getrennte Analogausgänge

OP5-OP6

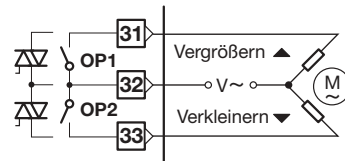
- 0/4...20mA, 750 Ω /15V max.

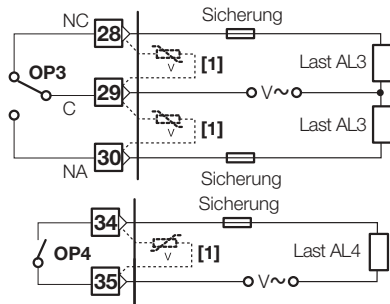
- 0/1...5V, 0...10V, 500 Ω /20mA max.

[1] Varistor (nur für induktive Lasten 24Vac)

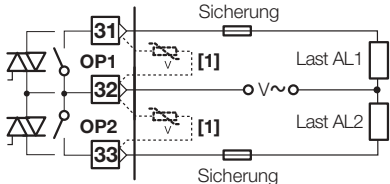
3.3.6-F2 ZWEI REGELAUSGÄNGE**MIT HALBLEITERRELAIS / ANALOGAUSGANG****3.3.6-F3 ZWEI REGELAUSGÄNGE****MIT ANALOGAUSGANG / HALBLEITERRELAIS****3.3.6-F4 ZWEI REGELAUSGÄNGE****MIT ANALOGAUSGANG / ANALOGAUSGANG****3.3.6-G SERVOMOTOR-AUSGANG****RELAIS (TRIAC) /****RELAIS (TRIAC)**

PID-Algorithmus ohne Positionspotentiometer,
3-poliger Ausgang mit 2 Schließern
(Vergrößern, Stop, Verkleinern)

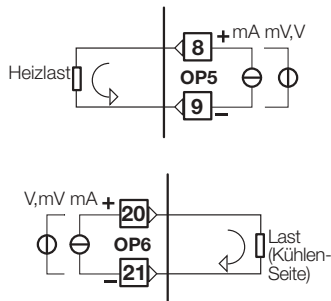


3.3.7 OP1-2-3-4 ALARMAUSGÄNGE 

⚠ Die Relais-/Triac-Ausgänge OP1 und OP2 stehen nur dann als Alarmausgänge zur Verfügung, wenn sie nicht bereits als Regelausgänge benutzt werden.



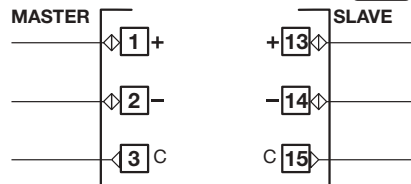
[1] Varistor nur bei induktiven Lasten und 24Vac Versorgung anschließen.

3.3.8 ANALOGAUSGÄNGE
OP5 UND OP6 (OPTION) 

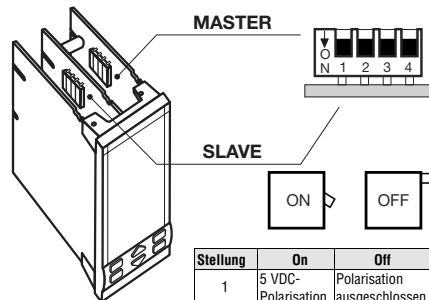
Die Ausgänge OP5 und OP6 können für Regelaufgaben oder für die Ausgabe von PV / SP verwendet werden.

- Galvanische Trennung 500Vac/1 min
- 0/4...20mA, 750Ω / 15Vdc max
- 0/1...5V, 0...10V, 500Ω / 20mA max.

⚠ Nähere Informationen entnehmen Sie bitte der separaten Anleitung: **gammadue®** and **delta due®** controller series serial communication and configuration

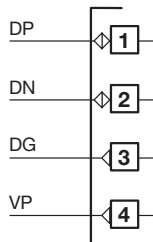
3.3.9 SERIELLE KOMMUNIKATION
(OPTION) 

- Galvanische Trennung 500Vac/1 min
Entspricht dem EIA RS485 Standard für Modbus/Jbus
- DIP-Schalter für Terminierung



Stellung	On	Off
1	5 VDC-Polarisation	Polarisation ausgeschlossen
2	Kündigung eingefügt	Kündigung ausgeschlossen
3	0 VDC-Polarisation	Polarisation ausgeschlossen
4	-	-

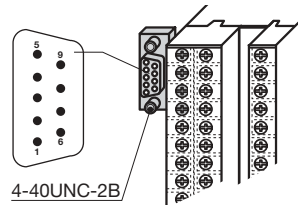
3.3.10 PROFIBUS DP (OPTION) [



Externe Terminierungswiderstände 220Ω und 390Ω (1/4 W, ±5%) nur bei der ersten und der letzten PROFIBUS-Station anschließen.

- Galvanische Trennung 500Vac /1min
- Entspricht dem EIA RS485 Standard für PROFIBUS DP
- Verbindungskabel:
Verdrilltes Kabelpaar entsprechend der PROFIBUS Spezifikationen (z. B. Belden B3079A)
- Max. Länge:
100 m bei 12 Mbps

“Zur Vereingachtung der Verdrahtung steht ein Sub-D-Stecker (9-polig) zur Verfügung: **AP-ADP/PRESA-DSUB/9P**
Mit einem 9 PIN-Steckverbinder Typ ERNI verwenden Artikelnr. 103648 oder gleichwertig.



X5	D-SUB 9-polig	Signal	Beschreibung gemäß PROFIBUS-Spezifikation
1	3	RxD/TxD-P (DP)	Sendung/Empfang +
2	8	RxD/TxD-N (DN)	Sendung/Empfang -
3	5	DGND (DG)	Referenzpotential (angeschlossen an 5V)
4	6	VP (VP)	Versorgung für Abschlusswiderstand (P5V)

Detaillierte Informationen zur Verdrahtung finden Sie im PROFIBUS Product Guide oder im Internet unter:
<http://www.profibus.com/online/list>

4 BEDIENUNG

4.1.1 FUNKTION VON TASTATUR UND ANZEIGE IM NORMALEN BETRIEB

LEDs für den Status digitaler Eingänge (gelb)

I 1 - IL1 aktiv

I 2 - IL2 aktiv

I 3 - IL3 aktiv

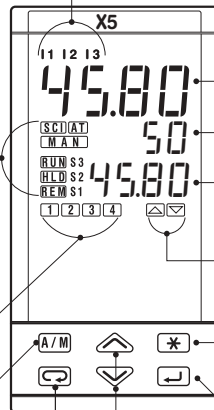
Status-LEDs (grün)

- SCI** Kommunikation läuft
- AT** Selbstoptimierung läuft
- MAN** Handbetrieb
- RUN** Timer/Programm läuft
- HLD** Programm angehalten
- REM** Externer Sollwert aktiv
- S1** Erster gespeicherter Sollwert aktiv
- S2** Zweiter gespeicherter Sollwert aktiv
- S3** Dritter gespeicherter Sollwert aktiv

Alarmstatus-LEDs (rot)

- 1** AL1 EIN
- 2** AL2 EIN
- 3** AL3 EIN
- 4** AL4 EIN

Auto/Hand



Bereich überschritten Bereich unterschritten

8888 8888

PV-Meßsignal in technischen Einheiten

Regelausgang in %
oder **Programmstatus** (s. Seite 64)

Aktiver Regelsollwert SP
(Lokal/extern oder gespeichert)

LEDs für Regelausgang (rot)
▲ OP1/OP4 EIN - ▼ OP2/OP4 AUS

Timer oder Programm Start/Stop

Auswahl/Akzeptieren des angezeigten Werts

Sollwertänderung

Aufruf des Menüs

4.1.2 FUNKTION VON TASTATUR UND ANZEIGE IM NORMALEN BETRIEB

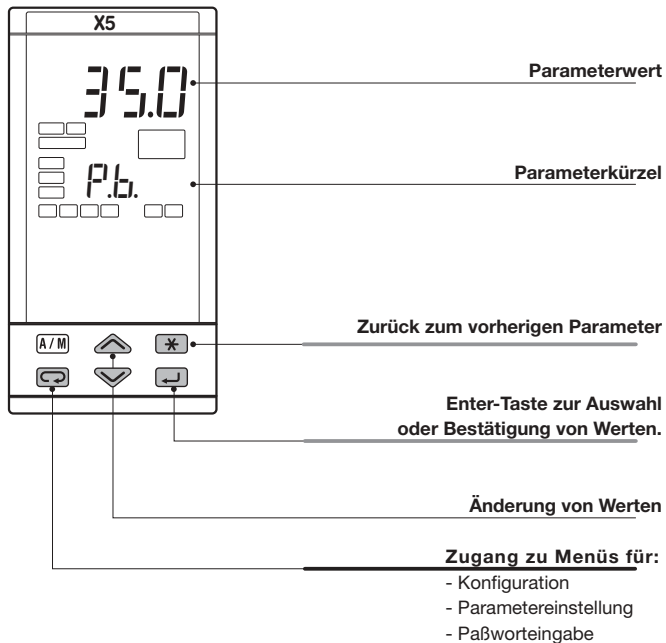


Die Parametereinstellung ist mit einem Timeout ausgestattet. Wenn für mehr als 30 Sekunden keine Taste betätigt wurde, kehrt der Regler wieder zur normalen Betriebsart zurück.

Nachdem der gewünschte Parameter oder Code gewählt wurde, kann dieser mit den Tasten oder verändert werden.

Die angezeigte Einstellung wird in dem Moment übernommen, in dem die Taste zur Auswahl des nächsten Parameters betätigt wird. Bei Betätigung der Taste oder nach 30 Sekunden ohne Tastendruck wird der Wert nicht verändert.

Mit der Taste kann von jedem Parameter aus wieder der normale Betrieb aufgerufen werden.



4.2 PARAMETEREINSTELLUNG

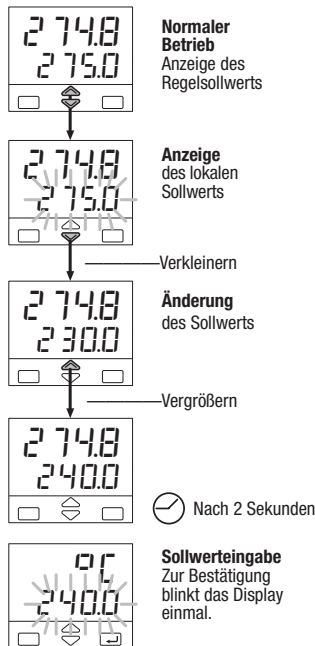
4.2.1 EINGABE NUMERISCHER WERTE

(Beispiel: Änderung eines Sollwerts)

Einmalige Betätigung der Tasten  oder  ändert den angezeigten Wert um eine Einheit, d.h. der Wert wird um den kleinstmöglichen Betrag geändert. Wird die Taste  oder  gedrückt gehalten, ändert sich der Wert kontinuierlich mit zunehmender Geschwindigkeit. Durch Loslassen der Taste kann die Geschwindigkeit, mit der sich der Wert ändert, wieder verringert werden.

Bei Erreichen des oberen bzw. des unteren Grenzwerts für den eingestellten Parameter bleibt der Wert konstant, auch wenn die Taste  oder  gedrückt gehalten wird.

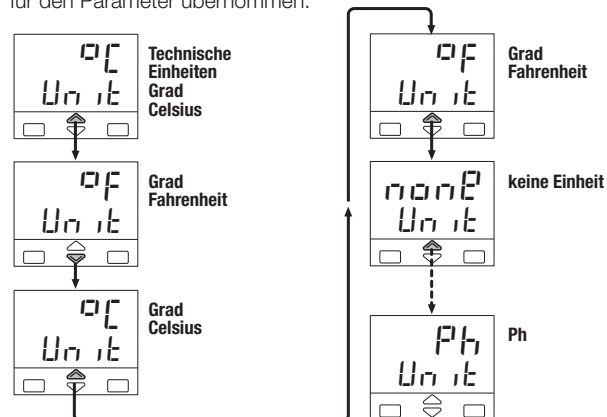
Bei Sollwertänderungen:  oder  einmal drücken, um den lokalen Sollwert anstelle des aktiven Regelsollwerts anzuzeigen.



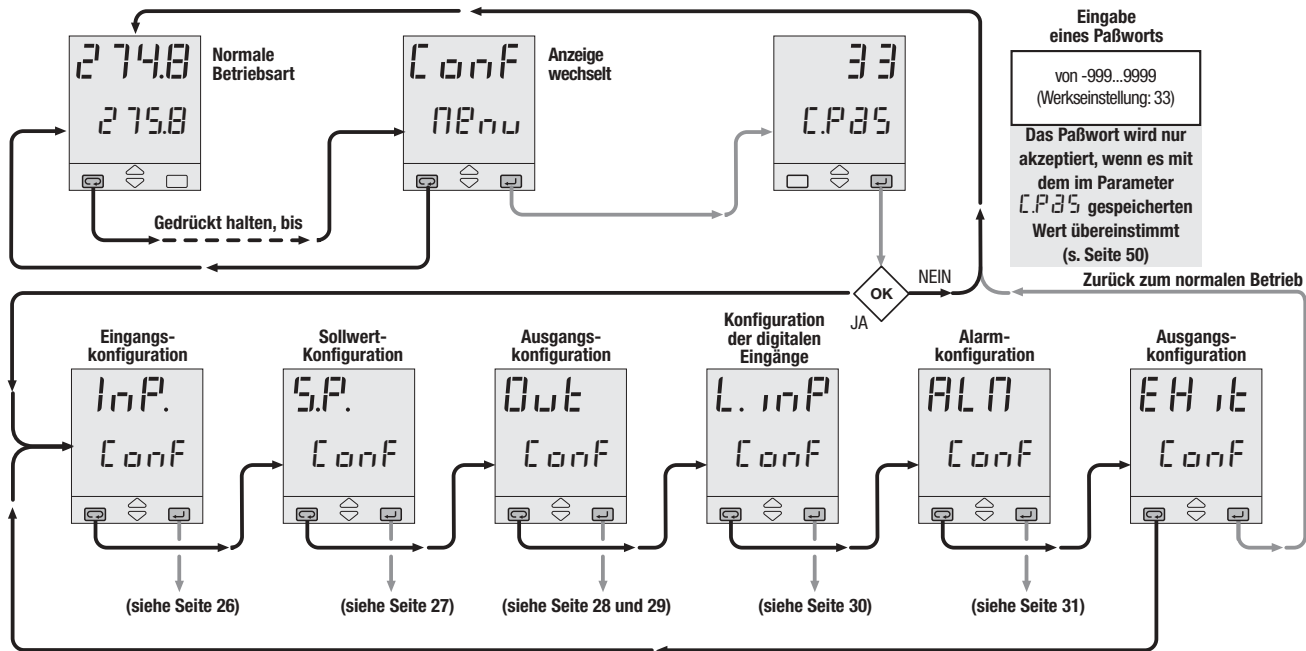
4.2.2 EINSTELLUNGEN MIT PARAMETERLISTEN

(Eine Übersicht zur Konfiguration findet sich auf Seite 26)

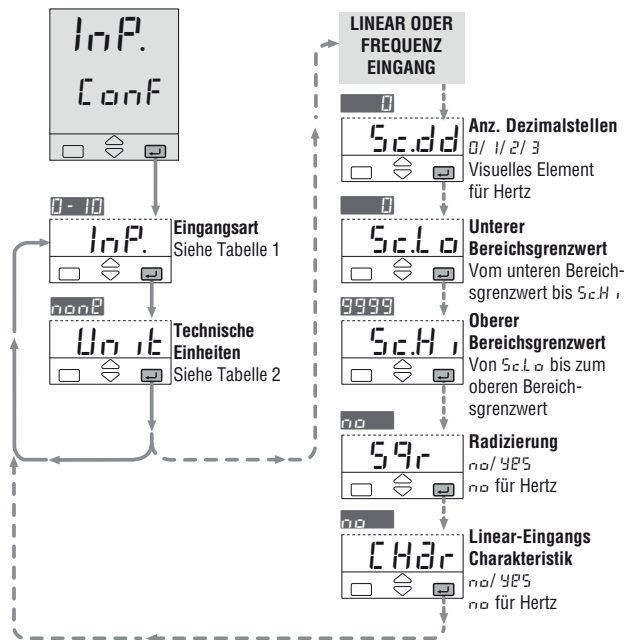
Bei einmaliger Betätigung der Taste  oder  wird die jeweils nächste oder vorhergehende Einstellmöglichkeit für den Parameter angezeigt. Wird die Taste  oder  gedrückt gehalten, durchläuft der Regler mit einem Abstand von 0.5 Sekunden alle Einstellmöglichkeiten. Wenn der nächste Parameter aufgerufen wird, wird die angezeigte Einstellung für den Parameter übernommen.



4.3 KONFIGURATION



4.3.1 EINGANGSKONFIGURATION



Tab. 1	Eingangsart	
Anzeige	Beschreibung	InP.
t c. d	0...600°C	32...1112°F
t c. E	0...1200°C	32...2192°F
t c. L	0...600°C	32...1112°F
t c. S	0...1600°C	32...2912°F
t c. r	0...1600°C	32...2912°F
t c. t	-200...+400°C	-328...752°F
t c. b	0...1800°C	32...3272°F
t c. n	0...1200°C [1]	32...2192°F
t c. n 1	0...1100°C [2]	32...2012°F
t c. U3	0...2000	32...3632°F
t c. U5	0...2000	32...3632°F
t c. E	0...600	32...1112°F
c u s t	Kundenspezifischer Bereich	
r t d 1	-200...+600°C	-328...+1112°F
r t d 2	-99.9...+300°C	-99.9...+572.0°F
d P L t	-50.0...+50.0°C	-58.0...+122.0°F
n 5 0	0...50 mV	Technische Einheiten
n 3 0 0	0...300 mV	
0 - 5	0...5 V	
1 - 5	1...5 V	
0 - 1 0	0...10 V	
0 - 2 0	0...20 mA	Frequenz
4 - 2 0	4...20 mA	
F r 2	0...2 kHz	
F r 2 0	0...20 kHz	Frequenz
F r 0 5	0...500 Hz	

Tab. 2	Technische Einheiten	
Anzeige	Beschreibung	U n i t
n o n E	Keine	
°C	Grad Celsius	
°F	Grad Fahrenheit	
m A	mA	
m V	mV	
V	Volt	
b a r	bar	
P S I	PSI	
R H	RH	
P H	PH	
H z	Hertz	

Hinweise:

- [1] Thermoelemente
NiCroSil-NiSil;
- [2] Thermoelemente Ni-Mo.

Frequenzeingang

Soll der Regler mit Frequenzeingang verwendet werden, muss das Eingangssignal am **Eingang 2 (IN2)** Klemmen **23** und **24**) anliegen.

Der Eingang **IN2** hemmt die Funktion des Eingangs 1 (**IN1**).

Bei der Konfiguration wird der Parameter INP zur Anwahl der Betriebsfrequenz verwendet:

$Fr2$ 0... 2 kHz,

$Fr20$ 0... 20 kHz,

$Fr05$ 0... 500 Hz.

Als physikalische Einheit ($Unit$) muss Hertz (Hz) eingestellt werden.

Weitere Konfigurationsparameter:

$Scdd$ Anzahl der Dezimalstellen (sichtbare Zeichen),

$ScLo$ Skalenanfang,

$ScHi$ Skalenwert.

Die restlichen Parameter (Sqr und $LHdr$) sollten auf no belassen werden.

Nachstehend folgen zwei Beispiele zur Konfiguration des Frequenzeingangs.

1. Es soll die Frequenz (in **kHz**) eines Signals, das **1200 Hz** (max.) erreicht, angezeigt werden.

Die Parameter werden wie folgt eingestellt:

$INP = Fr2$;

$Unit = Hz$;

$Scdd = 3$;

$ScLo = 0$;

$ScHi = 2000$;

$Sqr = no$;

$LHdr = no$.

2. Es soll die Drehzahl einer Welle mit 10-Zähne-Sirnrade angezeigt werden.

Die Welle kann **2000 U/min** erreichen, d.h. bei höchster Drehzahl erhält der Eingang **20000 Impulse pro Minute** bzw. $20000/60 \text{ s} = 333.3$ Impulse pro Sekunde (**Hz**).

Die Parameter werden wie folgt eingestellt:

$INP = Fr05$;

$Unit = rpm$;

$Scdd = 0$;

$ScLo = 0$;

$ScHi = [Fr0.5/(\text{Impulse/Umdrehung}) \times 60]$ d.h.

$500/10 \times 60 = 3000$;

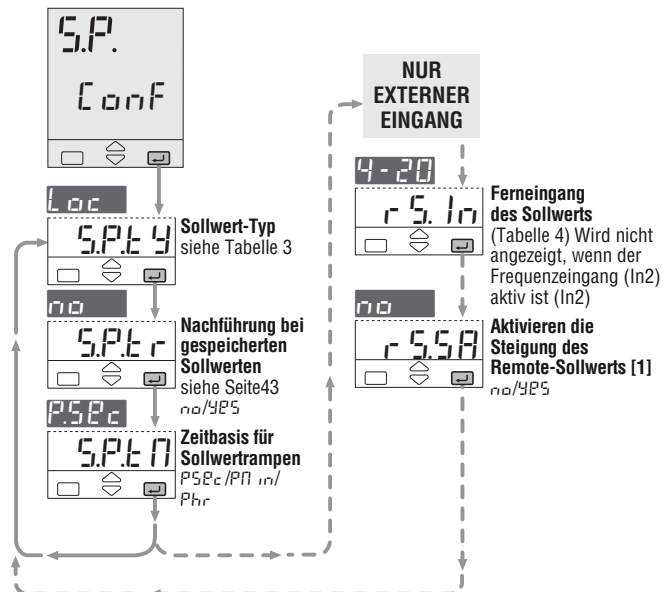
$Sqr = no$;

$LHdr = no$.

Bei einer Wellendrehzahl von **1000 U/min** empfängt das Gerät **$1000 \times 10/60 = 166.6 \text{ Hz}$** und zeigt **1666** an.

Seite absichtlich leer gelassen

4.3.2 SOLLWERT-KONFIGURATION

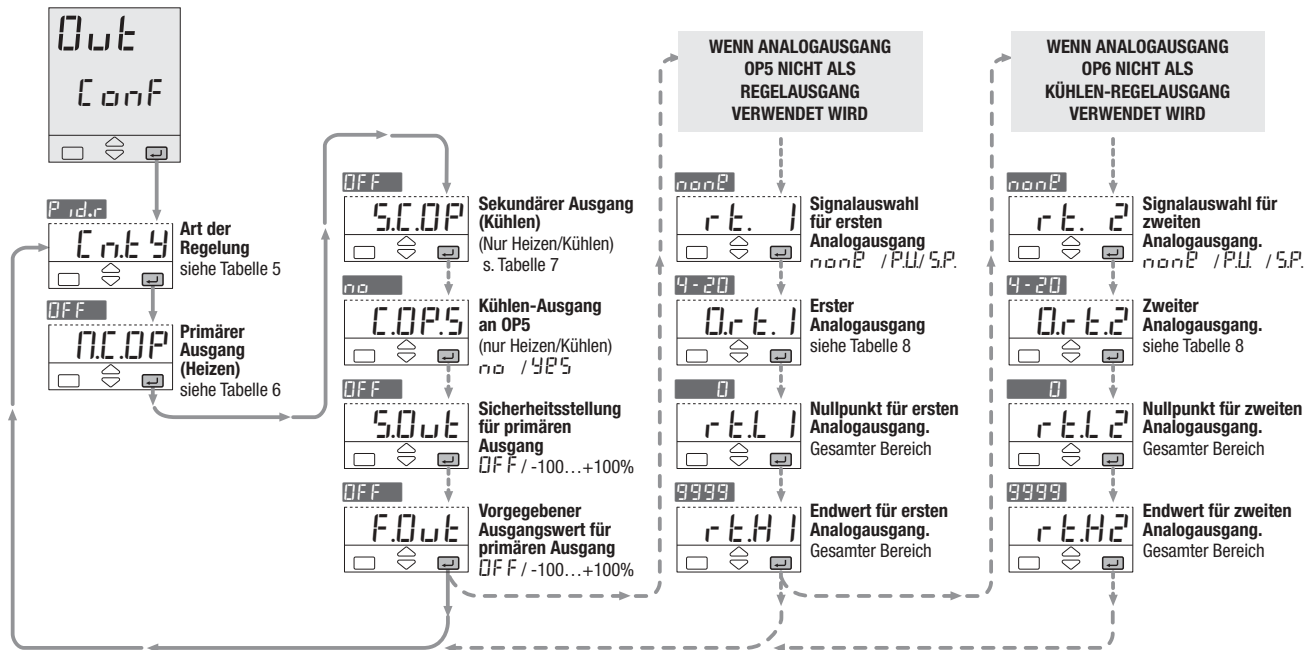


[1] Nicht verfügbar mit Option Setpoint Programmer (S.P.t Y = P.r.o.g)

Tab. 3	Sollwert-Art	
Anzeige	Beschreibung	S.P.t Y
Loc	Nur lokal	
r P.N	Nur extern	
L - r	Lokal/Extern	
L o c k	Lokal - nachführbar	
r P.N k	Extern - nachführbar	
P.r.o.g	Programm (Option)	

Tab. 4	Ext. Sollwert	
Anzeige	Beschreibung	r S. In
0 - 5	0...5 Volt	
1 - 5	1...5 Volt	
0 - 10	0...10 Volt	
0 - 20	0...20 mA	
4 - 20	4...20 mA	

4.3.3 AUSGANGSKONFIGURATION



Tab. 5 Regelart		
Anzeige	Beschreibung	Ein/Aus
OFF	Indirekte Wirkung	
OP 2	Direkte Wirkung	
P 1, 2	Direkte Wirkung	P.I.D.
P 1, 2	Indirekte Wirkung	
U 1, 2	Direkte Wirkung	Ventils-
U 1, 2	Indirekte Wirkung	tellung
H.C.L 1	Linear	
H.C.O 1	Nicht-linear, Öl	Heizen/
H.C.H 2	Nicht-linear, Wasser	Kühlen

Tab. 6 Primärer Ausgang (Heizen)		
Anzeige	Beschreibung	
OFF	Nicht verwendet	
OP 1	Relais/Triac	Schal-
L 0 9	Digital	tend
0 - 5	0...5 Volt	
1 - 5	1...5 Volt	
0 - 10	0...10 Volt	DC-
0 - 20	0...20 mA	Signal
4 - 20	4...20 mA	

Tab. 7 Sekundärer Ausgang (Kühlen)		
Anzeige	Beschreibung	
OFF	Nicht verwendet	
OP 2	Relais/Triac	Schal-
L 0 9	Digital	tend
0 - 5	0...5 Volt	
1 - 5	1...5 Volt	
0 - 10	0...10 Volt	DC-
0 - 20	0...20 mA	Signal
4 - 20	4...20 mA	

Tab. 8 Analogausgänge		
Anzeige	Beschreibung	
0 - 5	0...5 Volt	
1 - 5	1...5 Volt	
0 - 10	0...10 Volt	
0 - 20	0...20 mA	
4 - 20	4...20 mA	

ANALOGAUSGANG

Wenn die **Ausgänge** OP5 und OP6 nicht für Regelaufgaben verwendet werden, können sie zur Ausgabe des linearisierten PV oder SP eingesetzt werden.

Ausgegebenes Signal

nonP P.U. / SP

Ausgangsbereich

0 - 5 / 1 - 5 / 0 - 10
0 - 20 / 4 - 20

Die folgenden Parameter definieren den Bereich, der über den Analogausgang ausgegeben wird:

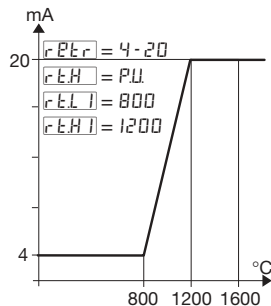
Nullpunkt für Analogausgang

Endwert für

Analogausgang

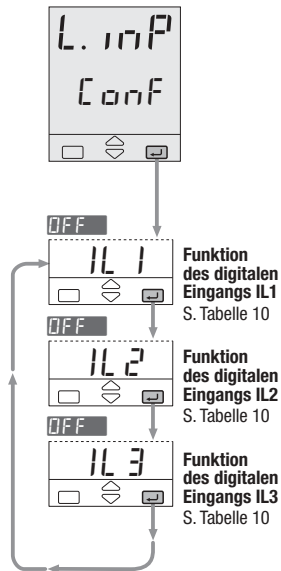
Beispiel:

- Thermoelement Typ, Bereich 0...1600°C
- Ausgangsbereich 4...20 mA
- Ausgabe des PV über einen Bereich von 800...1200°C



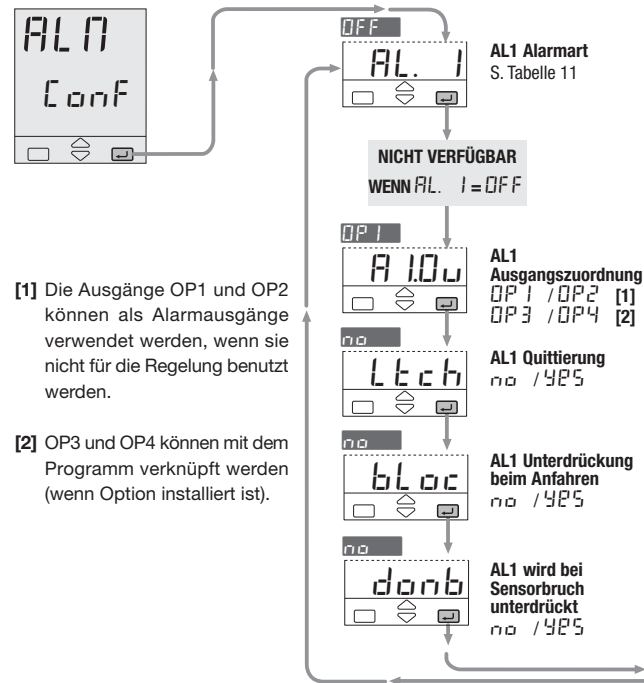
Um den **Signalbereich** zu invertieren, kann für **rEL 1** eine kleinerer Wert als für **rEH 1** eingestellt werden.

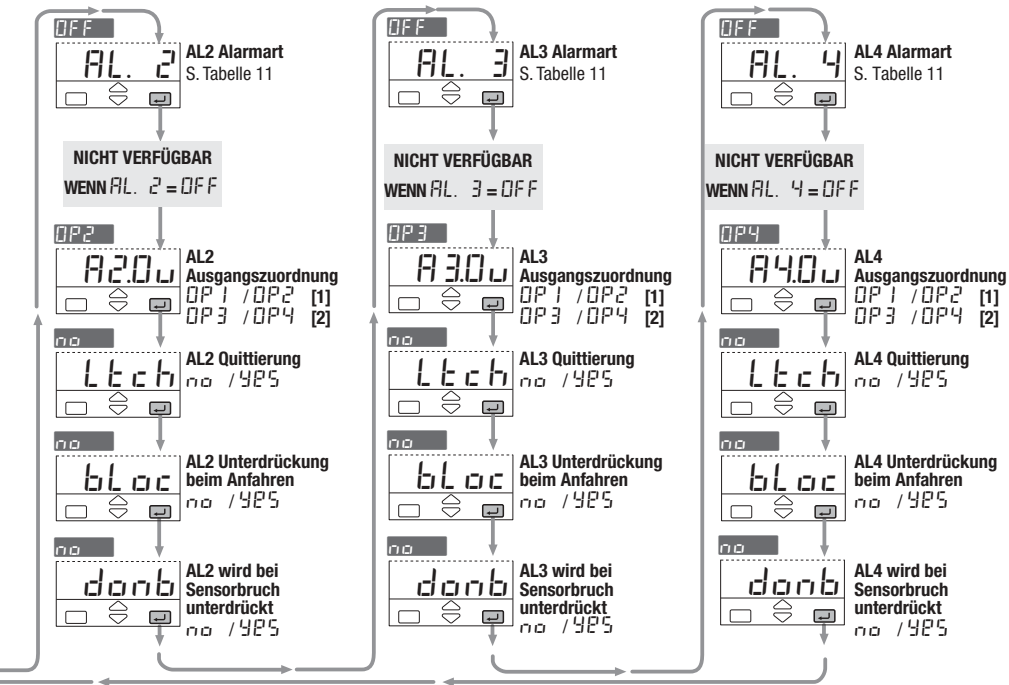
4.3.4 KONFIGURATION DER DIGITALEN EINGÄNGE



Tab. 10 Funktion der digitalen Eingänge	
Anzeige	Beschreibung
IL 1	
IL 2	
IL 3	
OFF	Nicht verwendet
L - r	Lokal/Extern
Auto/Hand	Auto/Hand
S.P. 1	Erster gespeicherter Sollwert
S.P. 2	Zweiter gespeicherter Sollwert
S.P. 3	Dritter gespeicherter Sollwert
Sperr.	Sperrung der Tastatur
Sollw. grad.	Sollwertgradienten sperren
HPU	Meßwert halten
F. Out	Konstantes Ausgangssignal
Pr. 9.1	Erstes Programm
Pr. 9.2	Zweites Programm
Pr. 9.3	Drittes Programm
Pr. 9.4	Viertes Programm
r. - H.	Programm Start/Stop
r. St.	Programm Rücksetzen
bl. c. l.	Rückstellung der Sperrfunktion beim Einschalten

4.3.5 ALARMKONFIGURATION





Tab. 11 Alarmart		
Anzeige	Beschreibung	AL 1
		AL 2
		AL 3
		AL 4
OFF	Nicht verwendet oder vom Programm verwendet (AL3/AL4)	
F5.H	Vollbereichsmaximalalarm	Absolut
F5.L	Vollbereichsminimalalarm	
dEUL	Abweichungsmaximalalarm	Abweichung
dEUL	Abweichungsminimalalarm	
b2nd	Auslösen außerhalb Bereich	Abweichungsbereich
L6d	Meßkreis offen (nur AL1)	

4.3.6 ALARMKONFIGURATION AL1, AL2, AL3, AL4

Es können bis zu vier Alarme konfiguriert werden: AL1, AL2, AL3 und AL4 (s. Seite 31). Für jeden Alarm sind folgende Parameter einstellbar:

A Art und Arbeitsweise des Alarms (Tab. 11, Seite 31)

B Quittierung: **Ltch**

C Terdrückung des Alarms beim Anfahren: **blac**

D Alarm wird bei Sensorbruch unterdrückt **donb**

Die Zuordnung des Alarms zu einem der Ausgänge **OP1...OP4**

Für die Ausgabe von Alarmen können lediglich Ausgänge verwendet werden, die nicht bereits für die Regelung eingesetzt werden

(s. Abschnitt 3.3.7, Seite 20).

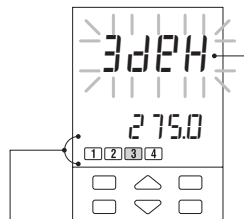
Wenn mehrere Alarme auf einen gemeinsamen Ausgang ausgegeben werden, sind die Alarme mit einem logischen ODER verknüpft.

Anzeige beim Auftreten von Alarmen

Diese Funktion kann über die Konfigurationssoftware aktiviert werden.

Nähere Informationen entnehmen Sie bitte der separaten Anleitung: **gamma due®** und **delta due®** controller series serial communication and configuration

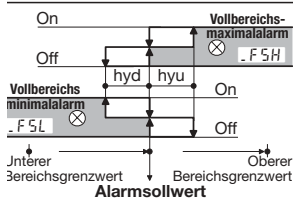
Die Art des vorliegenden Alarms wird abwechselnd mit dem Istwert PV angezeigt.



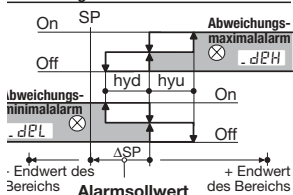
Die rote LED für den aktivierten Alarmausgang leuchtet.

[A] ALARMART UND ARBEITSWEISE

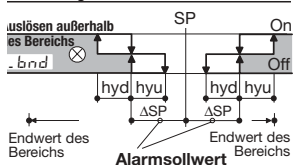
Absolut-Alarm



Abweichungsalarm



Abweichungsbereich



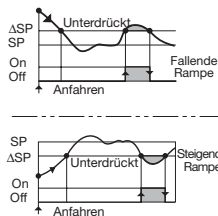
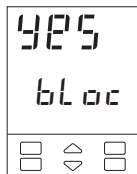
[B] QUITTIERUNG

Wenn die Quittierung aktiviert ist, wird ein aufgetretener Alarm angezeigt, bis er vom Bediener quittiert wurde. Zur Quittierung kann eine beliebige Taste betätigt werden.



Nach der Quittierung wird das Alarmrelais nur zurückgesetzt, wenn die Alarmbedingung nicht mehr erfüllt ist.

[C] UNTERDRÜCKUNG BEIM ANFAHREN



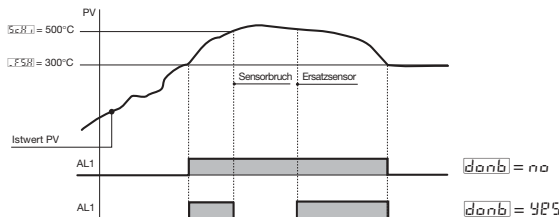
Sollwert
 $\Delta SP = SP \pm$
 Bereich

[D] ALARM WIRD BEI SENSORBRUCH UNTERDRÜCKT

Für Alarme, die nicht auf LBA konfiguriert sind, kann der Parameter "donb" programmiert werden

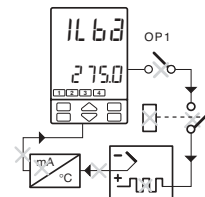
Einstellungen:

- no Der Alarmstatus wird beibehalten, wenn ein Fühlerbruch auftritt;
- yes Bei Fühlerbruch wird kein Alarm ausgelöst. Nachdem der Sensor ausgetauscht wurde, wird der gültige Alarmstatus wieder hergestellt, bis der nächste Fühlerbruch auftritt.



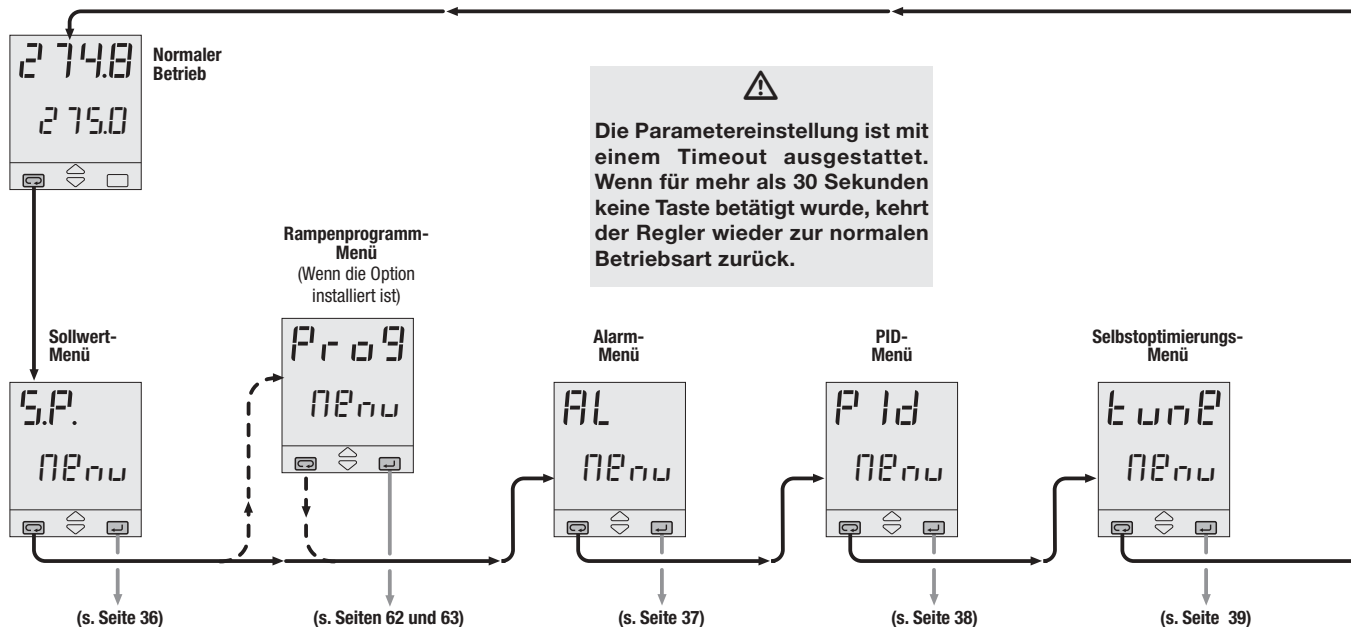
ALARME MIT LBA-(MEßKREIS OFFEN)

Wenn der Regler eine Unterbrechung in den Eingangs- oder Ausgangsleitungen feststellt, wird nach einer einstellbaren Zeitspanne von 1... 9999 Sekunden der Alarm AL1 ausgelöst (s. Seite 37). Der Alarm wird blinkend angezeigt und verlischt, wenn der Fehlerzustand nicht mehr besteht. Dieser Alarmzustand wird durch eine rote LED sowie eine blinkende PV-Anzeige gemeldet.



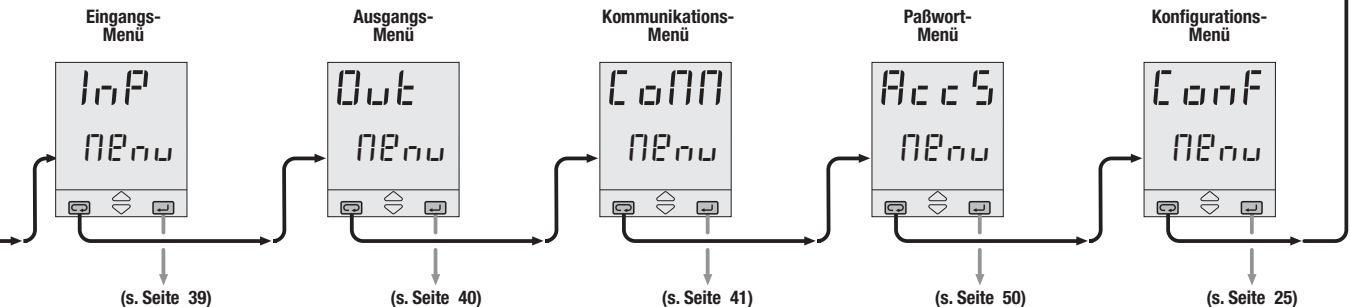
⚠ Für Ein/Aus-Regelungen ist dieser Alarm nicht verfügbar.

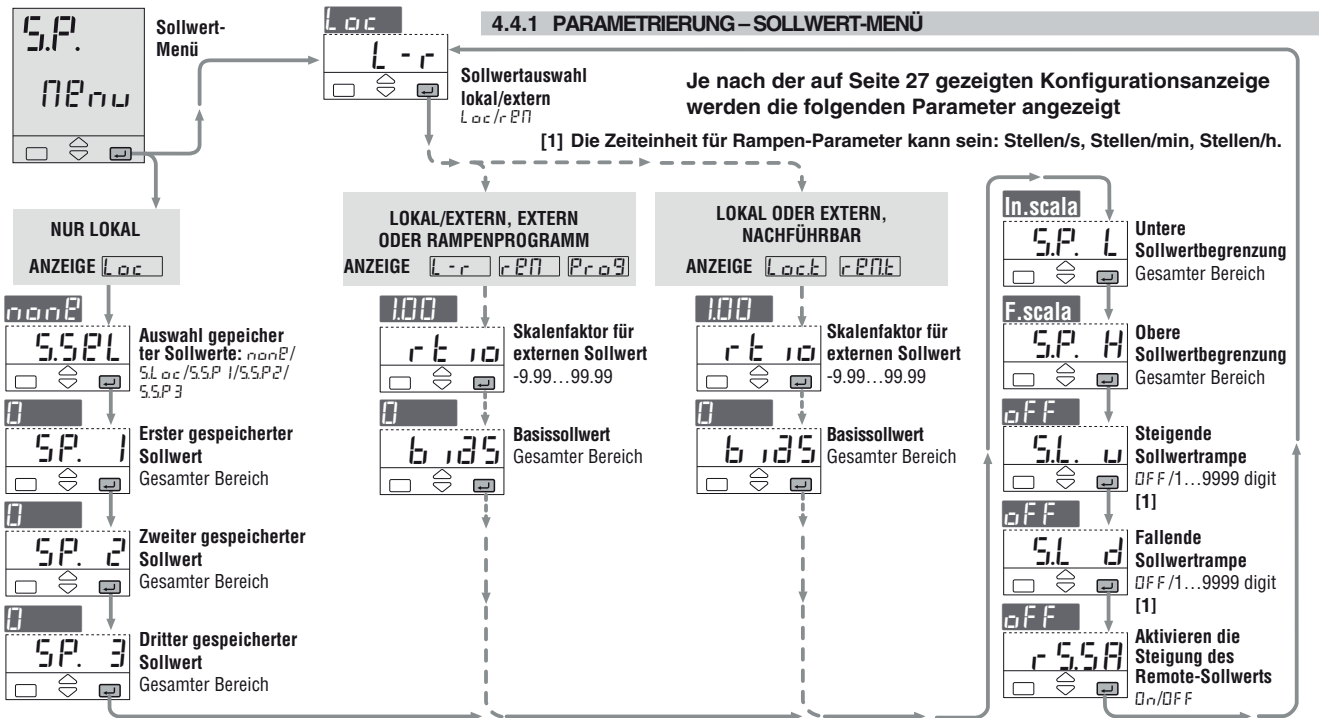
4.4 PARAMETEREINSTELLUNG - PARAMETERMENÜ



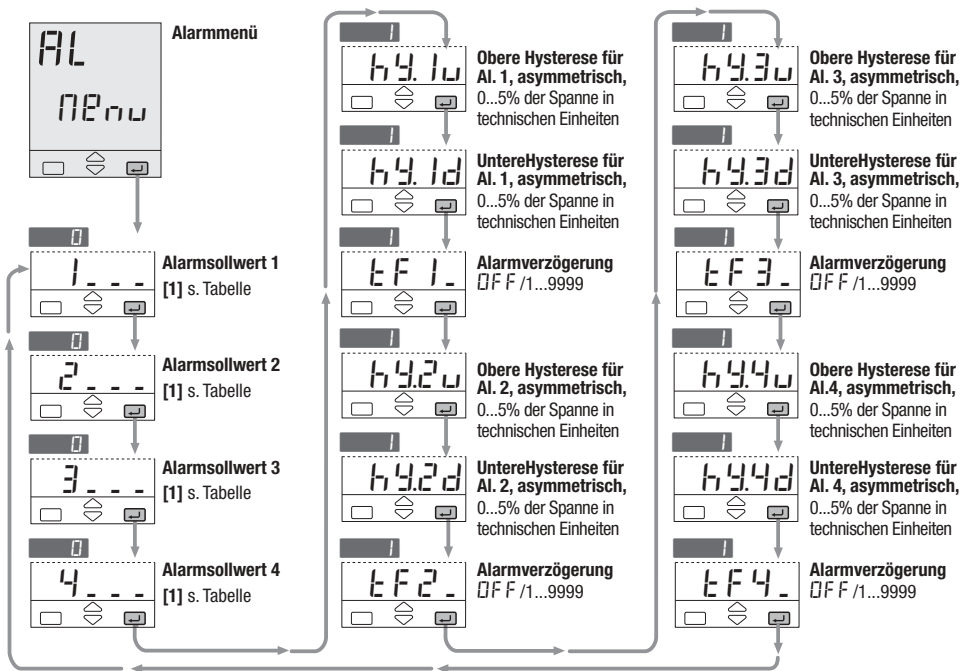
Nachdem der gewünschte Parameter oder Kode gewählt wurde, kann dieser mit den Tasten  oder  verändert werden (s. Seite 24). Die angezeigte Einstellung wird in dem Moment übernommen, in dem die Taste  zur Auswahl des nächsten Parameters betätigt wird.

Bei Betätigung der Taste 
kehrt der Regler zum normalen Betrieb zurück





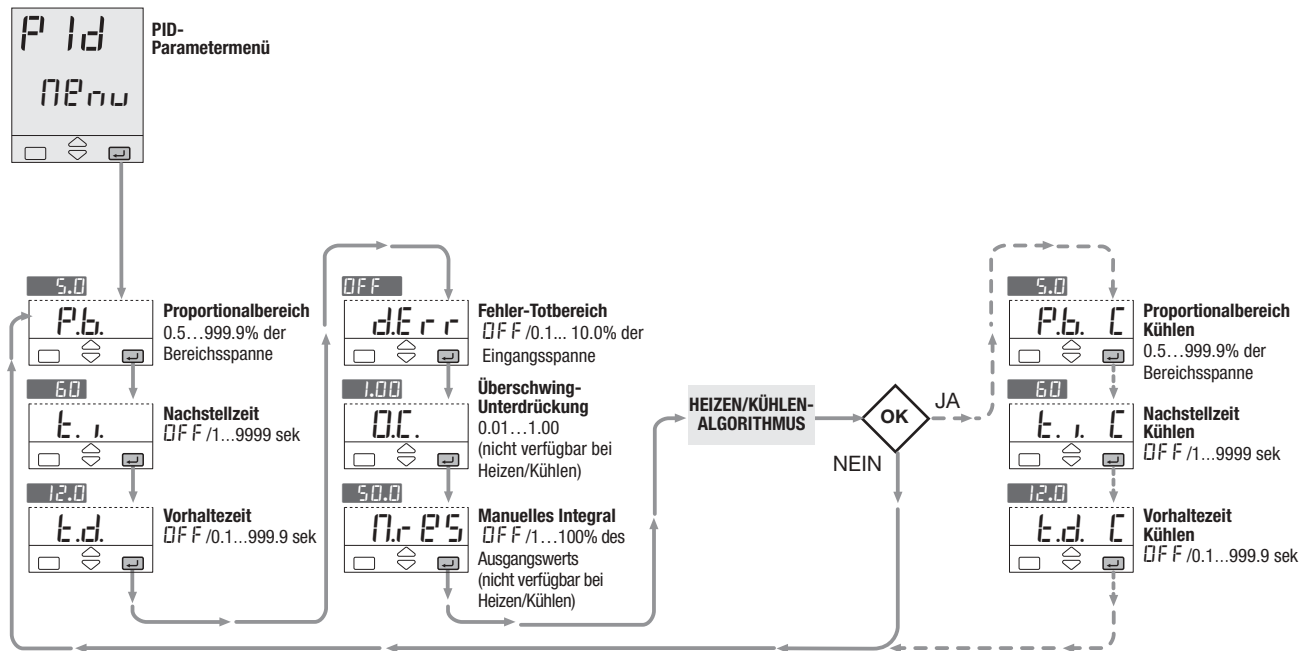
4.4.2 PARAMETRIERUNG – ALARM-MENÜ



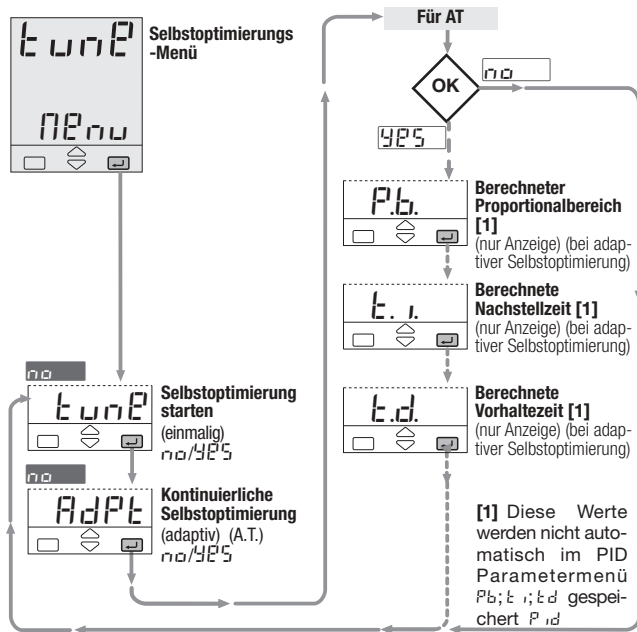
[1] Entsprechend der vorgenommenen Konfiguration wird ein Code für Nummer und Typ des Alarms angezeigt (s. Seite 31). Je nach Alarmart ist der entsprechende Sollwert einzugeben wie aus der folgenden Tabelle ersichtlich.

Art und Wert	Arbeitsweise	Nr. and Param.
Absolut Gesamter Bereich	Vollbereichs maximalalarm	- F 5.H
	Vollbereichs minimalalarm	- F 5.L
Abweichung Gesamter Bereich	Abweichung maximalalarm	- d 2.H
	Abweichung minimalalarm	- d 2.L
Abweichungsbereich Gesamter Bereich	Auslösen außerhalb Bereich	- b.nd
Meßkreis offen 1...9999 sek	Ob. Grenzwert	- L 6.d

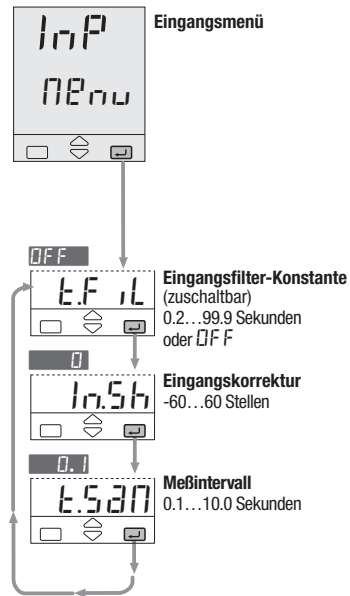
4.4.3 PARAMETRIERUNG – PID-MENÜ (wird bei Ein/AUS-Regelung nicht angezeigt)



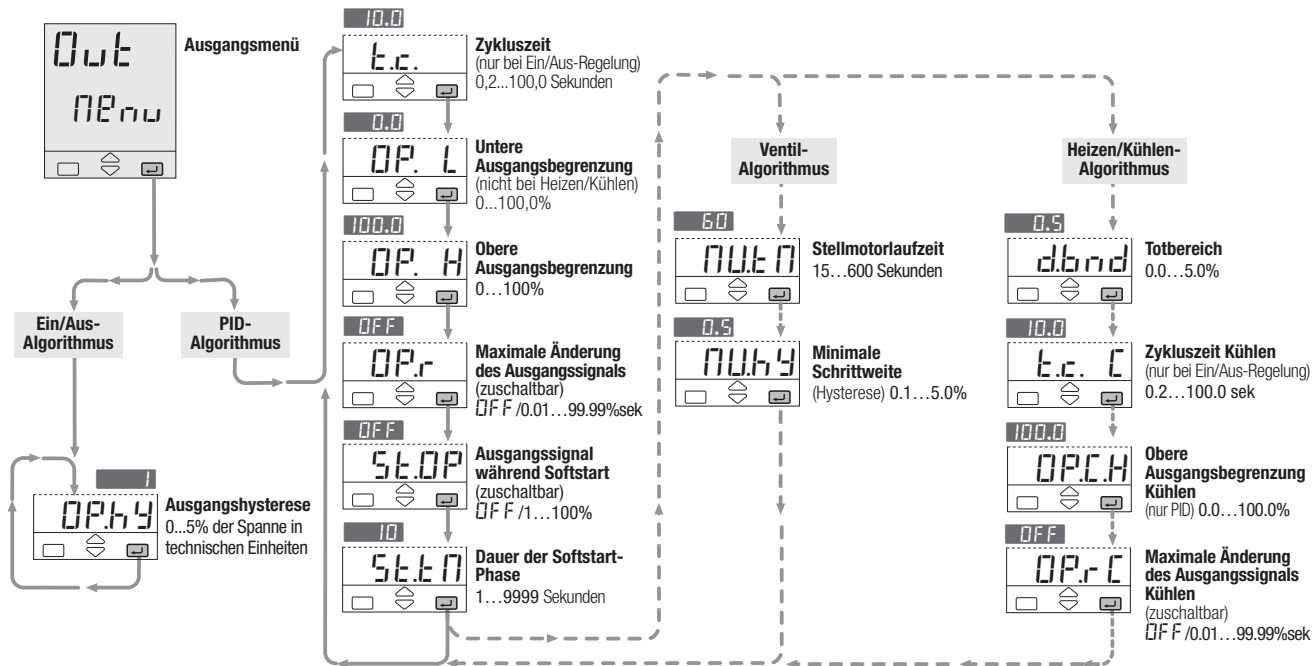
4.4.4 PARAMETRIERUNG SELBSTOPTIMIERUNGS-MENÜ (nicht verfügbar bei Ein/Aus-Regelung)

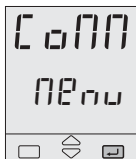


4.4.5 PARAMETRIERUNG – EINGANGS-MENÜ



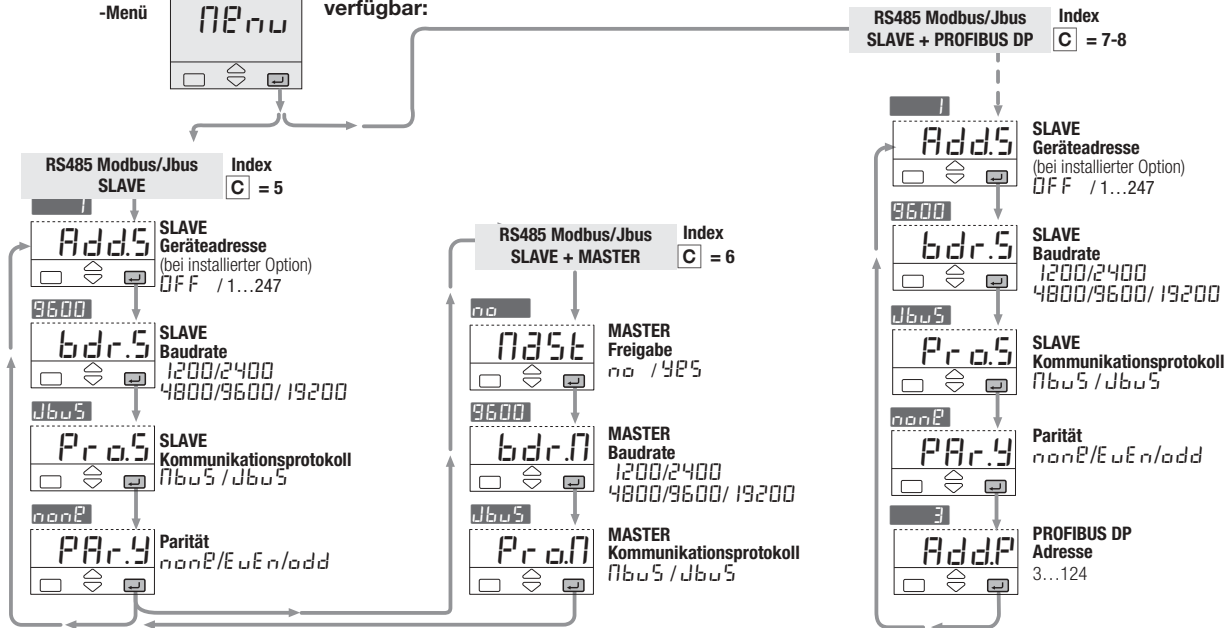
4.4.6 PARAMETRIERUNG – AUSGANGS-MENÜ



Kommunikations
-Menü

4.4.7 PARAMETRIERUNG - KOMMUNIKATIONS-MENÜ

Je nach gewählter Kommunikationsart (s. Modellschlüssel auf Seite 5), sind folgende Parameter verfügbar:



4.5 PARAMETERBESCHREIBUNG

Der einfacheren Bedienung halber sind die Parameter entsprechend ihrer Funktionalität in Menüs angeordnet.

4.5.1 SOLLWERT-MENÜ

S.P. L

Untere Sollwertbegrenzung

S.P. H

Obere Sollwertbegrenzung

Oberer und unterer Grenzwert für den Sollwert. Die Spanne zwischen diesen Grenzwerten ($S.P.L - S.P.H$) muß mindestens 100 Stellen betragen.

SL. u

Steigende Sollwertrampe

SL. d

Fallende Sollwertrampe

Dieser Parameter definiert die maximale Geschwindigkeit, mit der sich der Sollwert ändern kann, ausgedrückt in Einheiten/s, Einheiten/min oder Einheiten/h (siehe Seite 27).

In der Einstellung (OFF) ist die Funktion abgeschaltet, und der neue Sollwert wird unmit telbar übernommen, anderenfalls erfolgt die Änderung mit der konfigurierten Geschwindigkeit.

Der neue Sollwert wird als, Ziel-sollwert "bezeichnet,. Er kann als Parameter $L.S.P.$ abgerufen werden (s. Bedienungsablauf Seite 53).

In Verbindung mit dem externen Sollwert sollten die Parameter $SL. u$ und $SL. d$ bei Bedarf auf **OFF** gesetzt werden.

SL. 1

Erster gespeicherter Sollwert

SL. 2

Zweiter gespeicherter Sollwert

SL. 3

Dritter gespeicherter Sollwert

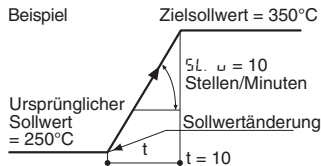
Dies sind die Werte der drei Sollwerte, die über die digitalen Eingänge, Kommunikation oder Tastatur angewählt werden können. Der aktive Sollwert wird durch die grünen LEDs **S1**, **S2** oder **S3** angezeigt. Siehe Seite 56.

r 5.58

Aktivieren die Steigung des Remote-Sollwerts

Zum Aktivieren oder Deaktivieren der Steigungen, wenn der Fernsollwert aktiv ist.

Beispiel



5.P.E.r

**Nachführung
gespeicherter
Sollwerte**

(s. Abschnitt 4.3.2, Seite 27)

Für die gespeicherten Sollwerte kann zwischen zwei Betriebsarten gewählt werden:

A- Standby r.a

Der gespeicherte Sollwert ist aktiv, solange der entsprechende Befehl ansteht. Ist der Befehl nicht mehr aktiv, kehrt der Regler zum lokalen Sollwert zurück.

B- Nachführung 425

Nachdem der gespeicherte Sollwert aktiviert wurde, bleibt er aktiv. **Der vorherige lokale Sollwert bleibt nicht erhalten.**

r.t.10

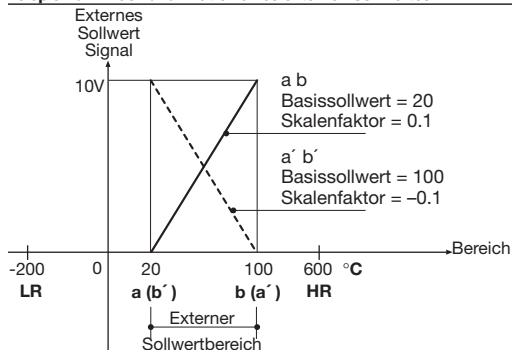
**Skalenfaktor
für externen
Sollwert**

Ratio (SKALENFAKTOR) ist der Faktor, mit dem der Eingangssollwert multipliziert wird, der den externen Sollwertbereich in Relation zum Eingangsbereich definiert.

b.125

Basissollwert

Bias (Offset, Basissollwert) bestimmt den Beginn des externen Sollwertbereiches, der dem kleinsten ext. analogen Eingangsstrom (oder der kleinsten Spannung) entspricht.

Beispiel für "Bias" und "Ratio" eines externen Sollwertes

- PV = Istwert
- LR = Unterer Grenzwert (Meßbereichsanfang)
- HR = Oberer Grenzwert (Meßbereichsende)
- SR = Externer Sollwert
- a (a') = SR Anfangswert
- b (b') = SR Endwert

4.5.1 SOLLWERT-MENÜ

SR Anfangswert ist **kleiner** als der Endwert (jeweils in techn. Einheiten) :

$$b_{\text{Sollwert}} = \text{Anfangswert} = a$$

$$r_{\text{Sollwert}} = \frac{b - a}{HR - LR}$$

Beispiel:

$$b_{\text{Sollwert}} = 20$$

$$r_{\text{Sollwert}} =$$

$$\frac{100 - 20}{600 - (-200)} = \frac{80}{800} = 0.1$$

SR Anfangswert ist **größer** als der Endwert (jeweils in techn. Einheiten) :

$$b_{\text{Sollwert}} = \text{Anfangswert} = a'$$

$$r_{\text{Sollwert}} = \frac{b' - a'}{HR - LR}$$

Beispiel:

$$b_{\text{Sollwert}} = 100$$

$$r_{\text{Sollwert}} =$$

$$\frac{20 - 100}{600 - (-200)} = \frac{-80}{800} = -0.1$$

Sollwert (SP) als Kombination aus lokalem Sollwert (SL) und externem Sollwertsignal

Sollwert-Type Lokalt

(Tab. 3, Seite 27)

$$SP = SL + (r_{\text{Sollwert}} \cdot REM) + b_{\text{Sollwert}}$$

Sollwert-Type Remote

(Tab. 3, Seite 27)

$$SP = REM + (r_{\text{Sollwert}} \cdot SL) + b_{\text{Sollwert}}$$

SIGN = Prozentualer Anteil des externen Signales

$$SPAN = HR - LR$$

$$REM = \frac{SIGN \cdot SPAN}{100}$$

Beispiele:

Interner Sollwert (SL) mit ext. Trim und Multiplikationsfaktor 1/10:

Sollwert-Type = Lokalt

$$r_{\text{Sollwert}} = 0.1$$

$$b_{\text{Sollwert}} = 0$$

Externer Sollwert (SR) mit int. Trim und Multiplikationsfaktor 1/5:

Sollwert-Type = Remote

$$r_{\text{Sollwert}} = 0.2$$

$$b_{\text{Sollwert}} = 0$$

Externer Sollwert – Bereich entspricht dem Eingangsbereich:

Sollwert-Type = Lokalt

$$r_{\text{Sollwert}} = 1$$

$$b_{\text{Sollwert}} = LR$$

$$SL = 0$$

4.5.2 ALARM-MENÜ

(s. auch Seiten 32 und 33)

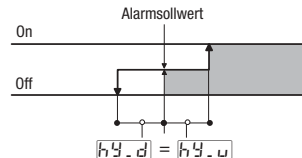
h4_u

**Obere
Alarmhysterese,
asymmetrisch**

h4_d

**Untere
Alarmhysterese,
asymmetrisch**

Beispiel: Vollbereichsmaximalalarm



Die Hysterese kann auf 0 bis 5% der Spanne (in technischen Einheiten) eingestellt werden, z. B.:

Bereich = -200...600°C

Spanne = 800°C

Max Hysterese

= 800° 5% = 40°C

Um eine symmetrische Hysterese zu erhalten, stellen Sie $\overline{h4_d}$ =

$\overline{h4_u}$ ein.

EF1

**Alarm-
verzögerung**

Zeitverzögerung für die Alarmaktivierung.

OFF: Alarm sofort aktiv

1...9999: Alarm nur dann aktiv, wenn der Zustand die eingestellte Zeit dauert.

4.5.3 PID-PARAMETERMENÜ

Nicht verfügbar bei Ein/Aus-Regelung

P.b.

**Proportional-
bereich**

P.b. C

**Proportional-
bereich Kühlen**

Innerhalb des Proportionalbereichs bewirkt eine Regelabweichung SP - PV ein Ausgangssignal, das proportional zu dieser Regelabweichung ist.

E.1.

Nachstellzeit ti

E.1. C

**Nachstellzeit/
Kühlen tic**

Die Nachstellzeit ist die Zeit, die benötigt wird, um die durch den P-Anteil resultierende bleibende Regelabweichung auf Null zurückzuführen. In der Einstellung OFF ist das D-Verhalten abgeschaltet.

E.d.

Vorhaltezeit td

E.d. C

**Vorhaltezeit
Kühlen tdc**

Das D-Verhalten bewirkt ein Signal, das proportional zur Änderungsgeschwindigkeit des Eingangssignals ist. In der Einstellung OFF ist das D-Verhalten abgeschaltet.

O.C.

**Überschwing-
Unterdrückung**

(Automatisch ausgeschaltet, wenn Adaptiv-Tune läuft)

Je kleiner der Wert für diesen Parameter (1,00—>0.01) um so stärker wird das Überspringen bei einer Änderung des Sollwerts reduziert, ohne das PID-Regelverhalten zu beeinflussen. Bei einer Einstellung von 1,00 ist die Überspring-Unterdrückung nicht aktiv.

4.5.3 PID-MENÜ (Fortsetzung)

Manuelles Integral

Bei einer Regelung ohne I-Verhalten (PD-Regelung) bestimmt das manuelle Integral den Ausgangswert, wenn $PV = SP$ ist.

Fehler-Totbereich

Innerhalb dieses Bereichs (PV - SP) wird das Ausgangssignal nicht verändert, um das Stellglied zu schonen (Standby-Ausgang)

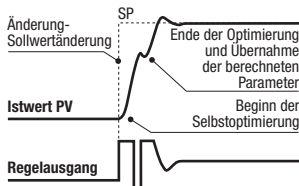
4.5.4 SELBSTOPTIMIERUNGS-MENÜ (keine Anzeige bei Ein/Aus-Regelung)

S. auch Seite 57

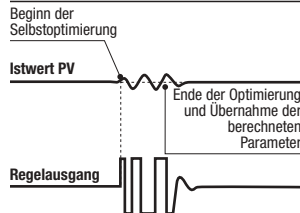
Dieser Regler verfügt über zwei Arten der Selbstoptimierung:

- **Eine einmalig** ausgeführte Selbstoptimierung
- **Eine adaptive** (lernfähige) Selbstoptimierung

Die Selbstoptimierung ermittelt durch Beobachtung des Regelverhaltens bei Störungen die bestmögliche Einstellung für die PID-Parameter. Dieser Regler verfügt über zwei Arten der Selbstoptimierung, die automatisch anhand der Prozeßbedingungen beim Aufrufen der Selbstoptimierung gewählt werden:

Verhalten bei schrittweiser

Diese Methode eignet sich besonders, wenn der Prozeßwert bei Beginn der Selbstoptimierung mehr als 5% der Bereichsspanne vom Sollwert entfernt ist. Sie bietet eine hohe Geschwindigkeit bei recht guter Annäherung an die optimalen Parametereinstellungen.

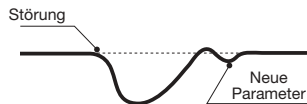
Eigenfrequenz

Diese Methode bietet sich an, wenn der Prozeßwert nahe dem Sollwert ist. Sie bietet den Vorteil einer höheren Genauigkeit, benötigt jedoch etwas länger zur Ausführung.

Das Fuzzy-Tuning wählt automatisch aus, welche dieser beiden Methoden zur Berechnung der optimalen Werte für die PID-Parameter eingesetzt werden.

Die **adaptive Selbstoptimierung** bringt während der gesamten Berechnungsphase der PID-Parameter keine Störungen in den Prozeß ein.

Adaptive Selbstoptimierung



Sie eignet sich insbesondere für Prozesse, deren Verhalten sich über die Zeit ändert oder deren Verhalten sich bei unterschiedlichen Sollwerten nicht-linear verändert.

Für die Selbstoptimierung ist kein Bedienereingriff erforderlich. Sie ist einfach und genau:

die Funktion analysiert kontinuierlich die Prozeßreaktion auf Störungen und bestimmt Frequenz und Amplitude der Signale. Basierend auf diesen Werten und gespeicherten statistischen Daten werden die PID-Parameter dann automatisch modifiziert.

Sie eignet sich insbesondere für Prozesse, deren Verhalten sich über die Zeit ändert oder deren Verhalten sich bei unterschiedlichen Sollwerten nicht-linear verändert.

Wenn die adaptive Selbstoptimierung beim Abschalten der Spannungsversorgung aktiv war, werden die Einstellungen der PID-Parameter gespeichert und beim erneuten Einschalten des Reglers wieder aktiviert.

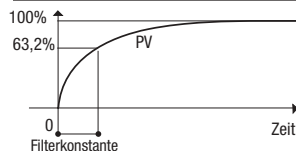
4.5.5 EINGANGSMENÜ

E.F 1L

Eingangsfilter-Konstante

Zeitkonstante des RC-Filters in Sekunden, der auf den Eingang angewendet wird. In der Einstellung **OFF** ist diese Funktion abgeschaltet.

Wirkung des Filters



17.5h

Eingangskorrektur

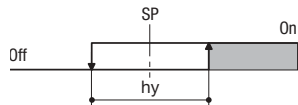
Ein hier eingegebener Wert wird zum Eingangssignal addiert und verschiebt den gesamten Eingangsbereich um diesen Wert (± 60 Stellen).

6.527

Meßintervall

Das Meßintervall wird in Sekunden angegeben. Dieser Parameter wird üblicherweise bei langsamen Prozessen verwendet, um das Meßintervall über einen Bereich von 0,1 bis 10 Sekunden an den Prozeß anzupassen.

4.5.6 AUSGANGSMENÜ

OP.HY Ausgangs-hysterese

Die Hysterese kann auf 0 bis 5% der Spanne (in technischen Einheiten) eingestellt werden.

Beispiel

Bereich = -200...600°C

Spanne = 800°C

Max. Hysterese = $800^\circ \cdot 5\% = 40^\circ\text{C}$

t.c. Zykluszeit**t.c. t** Zykluszeit Kühlen

Innerhalb der Zykluszeit moduliert der Regelalgorithmus die Ein- und Ausschalzeiten des Regelausgangs. Das Verhältnis dieser beiden Zeiten entspricht dem Ausgangssignal in Prozent, die Summe beider Zeiten der Zykluszeit.

OP.L Untere Ausgangsbegrenzung

Gibt den kleinsten Wert an, den der Regelausgang annehmen kann. Diese Begrenzung ist auch im Handbetrieb aktiv.

OP.H Obere Ausgangsbegrenzung**OP.LH** Obere Ausgangsbegrenzung Kühlen

Gibt den maximalen Wert an, den der Regelausgang annehmen kann. Diese Begrenzung ist auch im Handbetrieb aktiv.

OP.r Maximale Änderung des Ausgangssignals Heizen**OP.r t** Maximale Änderung des Ausgangssignals Kühlen

Dieser in %/Sekunden ausgedrückte Wert gibt an, um wieviel

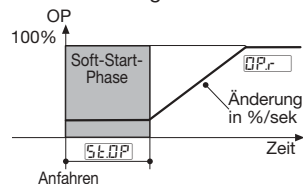
Prozent sich das Ausgangssignal pro Sekunde ändern darf. Der Einstellbereich beträgt 0,01 bis 99,99%/Sekunde. In der Einstellung **OFF** ist diese Funktion abgeschaltet.

SE.OP Ausgangssignal beim Softstart

Dieser Parameter gibt den Wert ab, den der Regelausgang während der Softstart-Phase annimmt.

SE.t Dauer der Softstart-Phase

Dieser Parameter gibt die Zeit ab dem Einschalten an, während der das Ausgangssignal auf dem Softstart-Wert gehalten wird.

**NU.t** Stellmotorlaufzeit

Dieser Parameter definiert die Zeit, die der Stellantrieb (Servomotor) zum Durchlaufen des gesamten Stellweges (0 bis 100%) benötigt.

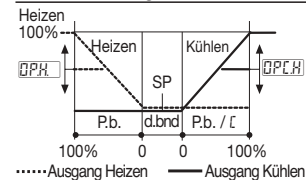
NU.HY Minimale Schrittweite

Positions-Auflösung oder Totbereich des Stellantriebs/Servomotors.

d.bnd Totbereich Heizen/Kühlen

Dieser Parameter spezifiziert die Breite des Totbereichs zwischen Heizen- und Kühlen-Seite.

Heizen/Kühlen-Algorithmus



4.5.7 KOMMUNIKATIONS-MENÜ (OPTION)

Add.S

SLAVE
Geräteadresse
- 1...247

Add.P

SLAVE Profibus
DP-Adresse
- 3...124

Alle an einen Bus angeschlossenen Geräte müssen unterschiedliche Geräteadressen haben.

In der Einstellung **OFF** ist die serielle Kommunikation nicht aktiv.

bdr.S

SLAVE
Baudrate

bdr.N

MASTER
Baudrate

Die Baudrate kann von 1200 bis 19.200 baud eingestellt werden. bit/sek.

Par.4

Parität

Gleich **Even** oder ungleich **odd** einstellbar.

Mit der Einstellung **none** keine Parität

Für die serielle Kommunikation stehen drei Optionen zur Verfügung:

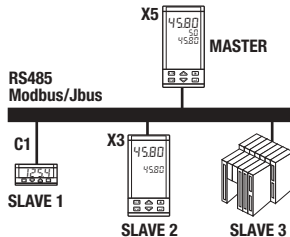
A - Modbus/Jbus SLAVE

Mit diesem Protokoll können Parameterwerte gelesen und verändert werden (wo vorgesehen).

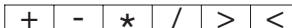
B - Modbus/Jbus MASTER mit Mathematik-Paket

Dieses Protokoll erlaubt das Senden und Abfragen von Daten aller angeschlossenen Geräte, die als Modbus/Jbus SLAVE arbeiten (auch SPS).

Das Mathematik-Paket kann auch zur Verarbeitung von Daten eingesetzt werden, die über die serielle Kommunikation empfangen wurden.



Der MASTER (X5) empfängt die Prozeßvariablen von zwei Geräten (SLAVE 1, C1 und SLAVE 2, X3), vergleicht diese und gibt den größeren Wert an SLAVE 3 (SPS) aus.

Verfügbare Operationen sind:

Zur Definition der Funktionen dieser Option ist Konfigurationssoftware erforderlich (s. separate Anleitung).

C - PROFIBUS DP SLAVE
(Process Field bus protocol)

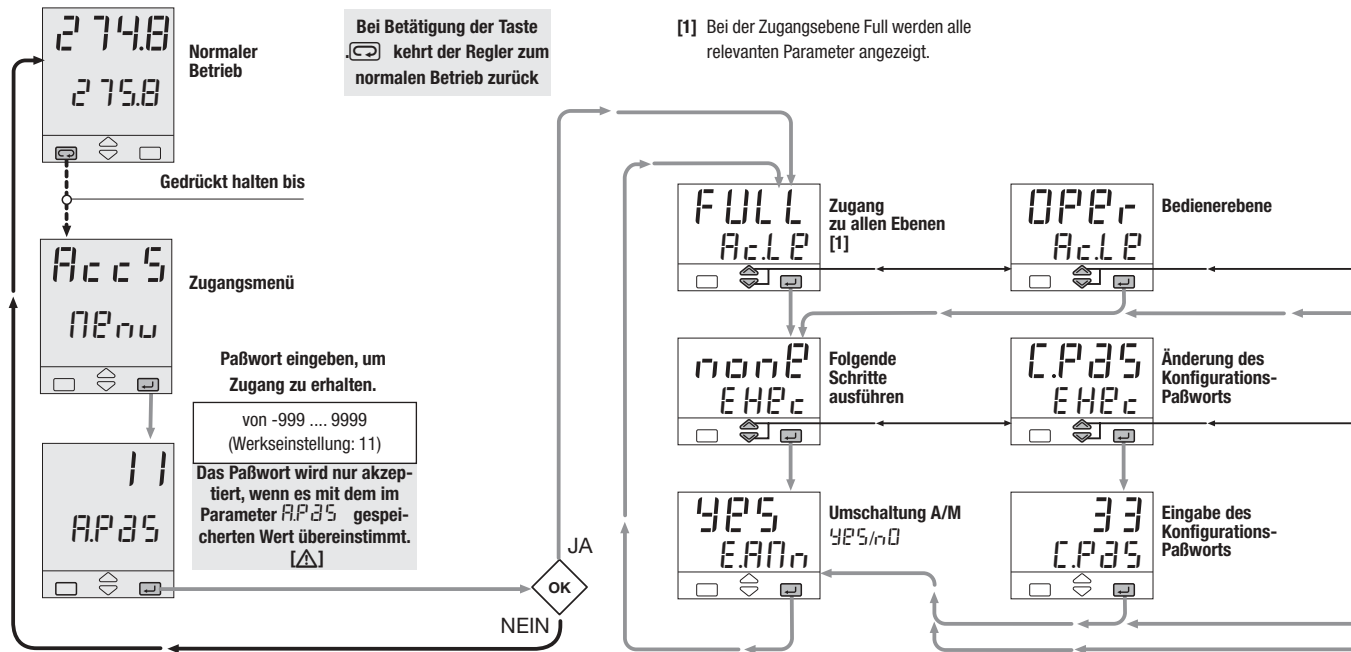
PROFIBUS ist ein Standard zur Vernetzung und Anbindung von Peripheriegeräten an Maschinen im industriellen Umfeld.

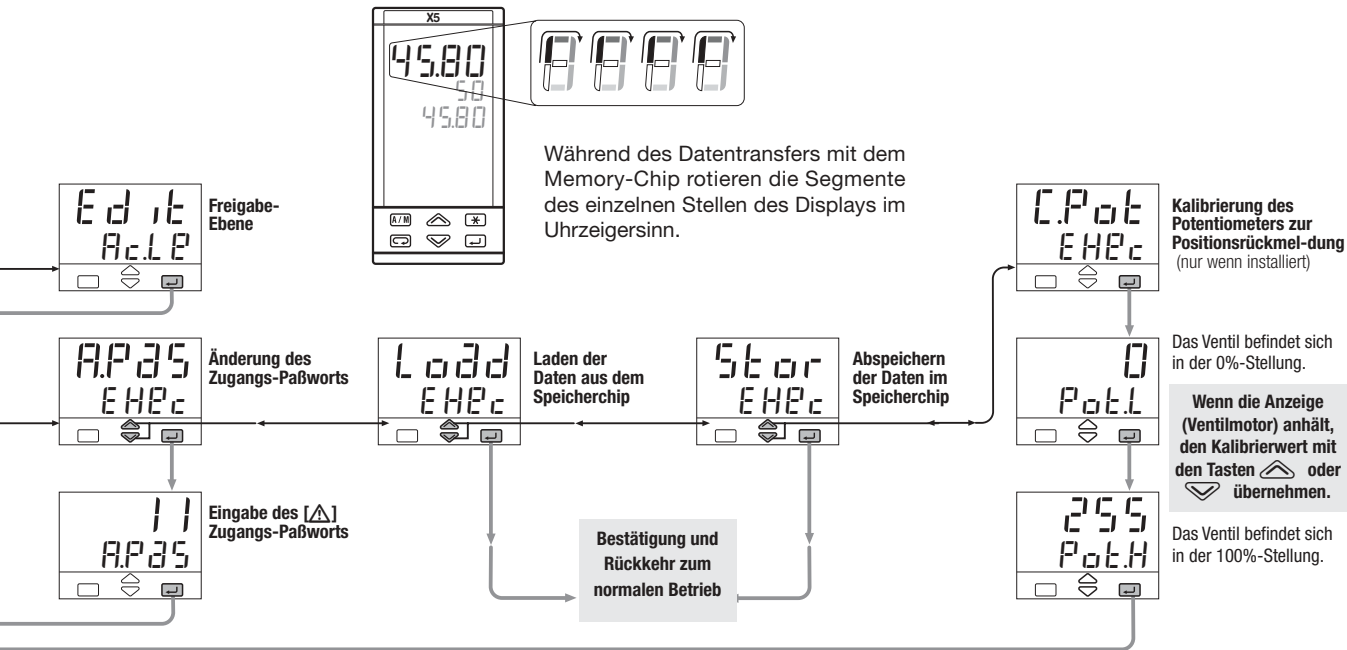
Das in diesem Regler installierte Protokoll bietet gegenüber einfacheren Implementierungen dieses Standards folgende Vorzüge:

- Hohe Übertragungsrate
Bis zu 12 Mbps, mit galvanischer Trennung.
- **Konfigurierbare** Parameterliste für den Transfer (Profildatei).

Über Konfigurationssoftware einstellbar (s. separate Anleitung)

4.6 PARAMETRIERUNG - ZUGANGSEBENE - PAßWORT - KALIBRIERUNG





4.6 PARAMETRIERUNG - ZUGANGSEBENE - PAßWORT - KALIBRIERUNG

In der Freigabe-Ebene wird definiert, welche Gruppen und Parameter für den Bediener in normalen Betrieb zugänglich sind.

Nach Aufruf der Freigabeebene und Eingabe des entsprechenden Paßworts kann das Parameter-Menü aufgerufen werden. Anstelle eines numerischen Werts für den Parameter wird der Zugangsstatus angezeigt.

Mit den Tasten  und  kann die Zuordnung wie gewünscht geändert werden.

Parametergruppe	Kode	Zugangsebene
	rPdd	Wird angezeigt
	H 1dP	Wird nicht angezeigt

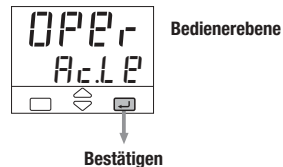
Parametergruppe	Kode	Zugangsebene
	A 1tr	Anzeige und Änderung möglich
	F dSt	Erscheint in der "Kurzübersicht"
	rPdd	Nur Anzeige, keine Änderung
	H 1dP	Keine Anzeige, keine Änderung

Parameter, die der Zugangsebene FdSt zugeordnet sind, können über die Übersichtsfunktion (s. Abschnitt 5.2 Seite 53) angezeigt werden. Bis zu 10 Parameter können dieser Zugangsebene zugewiesen werden.

Wenn alle Parameter der gewählten Gruppe durchlaufen wurden, verläßt der Regler automatisch die Freigabe-Ebene.

Die Freigabe-Ebene muß für alle weiteren Parametergruppen aufgerufen werden, die freigegeben oder gesperrt werden sollen.

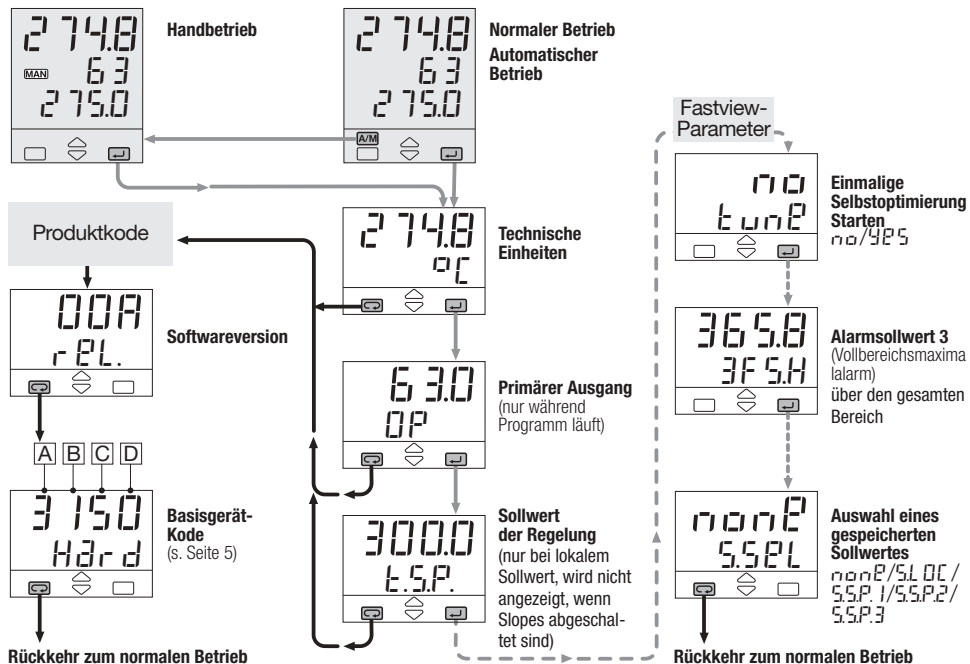
Die Zugangsebene für Gruppen und Parameter wird wie folgt aufgerufen:



5

ANZEIGEN

5.1 STANDARDANZEIGE



5.2 "KURZÜBERSICHT"

(Verkürzte, schnelle Parameterübersicht)

Bei der Kurzübersicht können bis zu 10 Parameter einfach und schnell angezeigt und verändert werden, **ohne die Menüstruktur der einzelnen Parametergruppen zu durchlaufen** (s. Abschnitt 4.6, Seite 52).

Zur Änderung der Parameter die Tasten und drücken. Die neue Einstellung muß mit der Taste bestätigt werden.

Ein Beispiel für eine Parameterliste des Fastview-Menüs ist links gezeigt.

6 EINGABEN UND BEFEHLE

Der Regler kann auf verschiedene Weisen gesteuert werden:



STEUERUNG DES REGLERS UND FUNKTIONSABLÄUFE

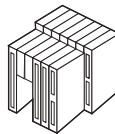
6.1 EINGABEN ÜBER DIE TASTATUR

siehe Seite 55

- Änderung des Sollwerts
- Automatik/Handbetrieb
- Auswahl lokaler/externer Sollwert
- Auswahl gespeicherter Sollwerte
- Selbstoptimierung Start / Stop
- Start/Stop eines Programms (siehe Seite 66)

6.2 STEUERUNG ÜBER DEN LOGIKEINGANG

siehe Seite 58



6.3 STEUERUNG ÜBER DIE SERIELLE SCHNITTSTELLE

Bitte in der separaten Anleitung zur seriellen Schnittstelle nachlesen.



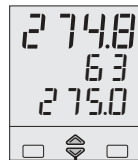
6.1 EINGABEN ÜBER DIE TASTATUR

6.1.1 ÄNDERUNG DES SOLLWERTS

Der Sollwert kann direkt durch Betätigung der Tasten  und  verändert werden.

Bei der Änderung des Sollwerts wird der neue Wert aktiv, nachdem für 2 Sekunden keine Taste betätigt wurde.

Zur Bestätigung blinkt die Sollwertanzeige einmal.



Normaler Betrieb

Beispiel:
Änderung des Sollwerts von 275,0 auf 350,0°C



Geänderter Sollwert



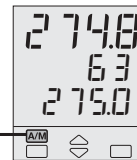
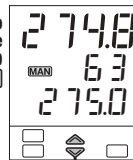
Nach 2 Sekunden



Übernahme des neuen Sollwerts, angezeigt durch einmaliges Blinken, danach Rückkehr zum normalen Betrieb.

6.1.2 AUTOMATIK/HANDBETRIEB

Bei Handbetrieb leuchtet die grüne LED 



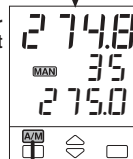
Normaler Betrieb (automatisch)

Änderung des Ausgangswerts



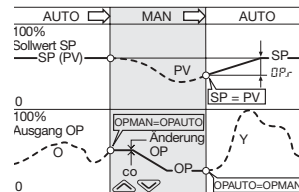
Der neue Wert wird sofort, ohne weitere Bestätigung wirksam.

Geänderter Ausgangswert



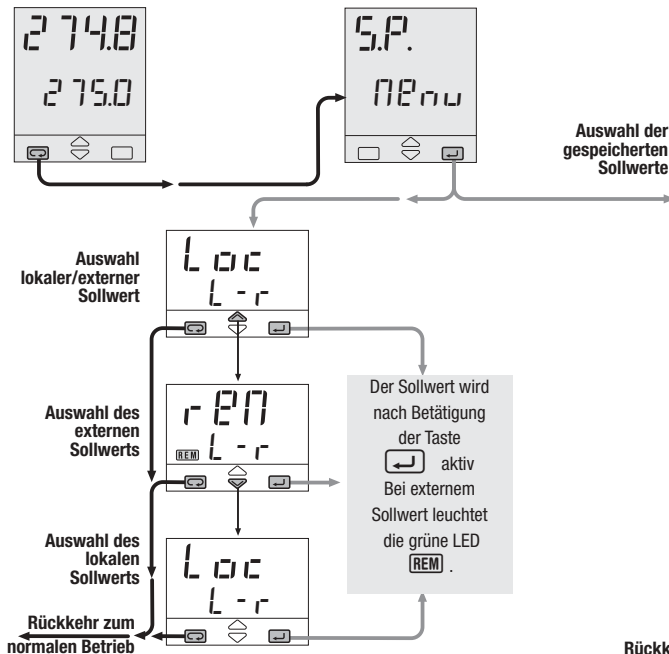
Rückkehr zum normalen Betrieb

Die Umschaltung zwischen den Betriebsarten erfolgt in beiden Richtungen stoßfrei.



 Bei einem Ausfall der Spannungsversorgung bleiben der AUTO/MAN-Status sowie der Ausgangswert erhalten.

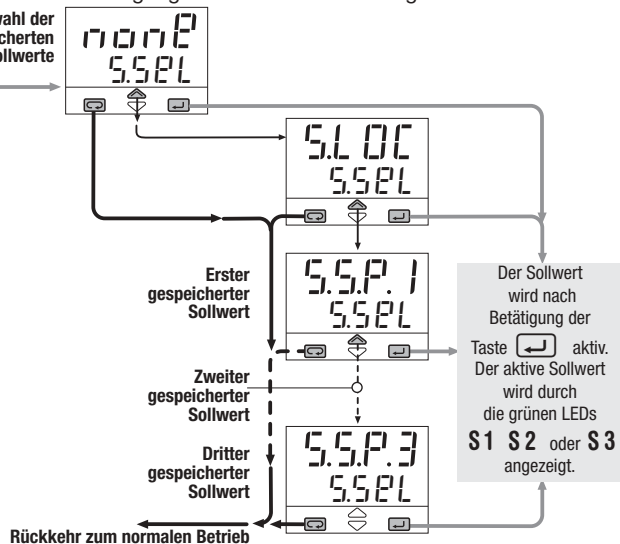
6.1.3 AUSWAHL LOKALER/EXTERNER SOLLWERT



6.1.4 AUSWAHL GESPEICHERTER SOLLWERTE

(s. auch Seiten 42, 43)

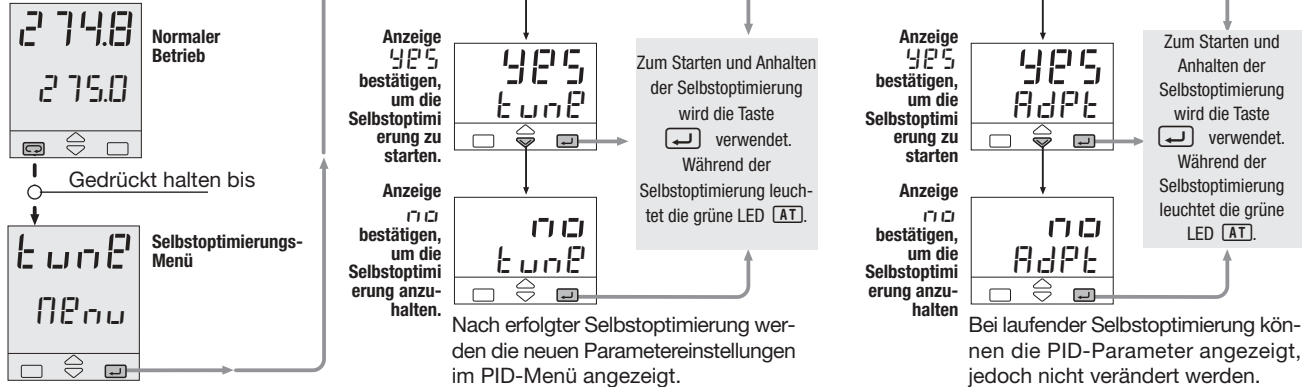
Der Sollwert kann direkt durch Betätigung der Tasten  und  verändert werden. Bei der Änderung des Sollwerts wird der neue Wert aktiv, nachdem für 2 Sekunden keine Taste betätigt wurde. Zur Bestätigung blinkt die Sollwertanzeige einmal.



6.1.5 SELBSTOPTIMIERUNG START / STOP

Dieser Regler verfügt über zwei verschiedene Arten der Selbstoptimierung:

- **Einmalig ausgeführte Selbstoptimierung** zur Berechnung der optimalen Einstellung der PID-Parameter.
- **Adaptive Selbstoptimierung** zur kontinuierlichen Berechnung der PID-Parameter.

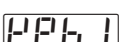
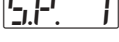
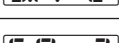
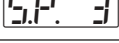


6.2 STEUERUNG ÜBER DIGITALE EINGÄNGE

Bei der Konfiguration kann den Eingängen IL1, IL2 und IL3 jeweils eine Funktion zugeordnet werden (s. Parametereinstellung in Tabelle 10, Seite 30).

Die konfigurierte Funktion wird ausgeführt, wenn der Logikeingang (über einen potentialfreien Kontakt oder Open-Collector-Ausgang) geschlossen wird. Beim Öffnen des Kontakts am Eingangs wird die entsprechende Funktion abgeschaltet. Wenn eine Funktion über den Logikeingang aktiviert wird, hat dies Priorität vor Eingaben über die Tastatur oder Befehlen, die über die Schnittstelle gesendet werden.

6.2.1 SOLLWERT-BEZOGENE FUNKTIONEN DER DIGITALEN EINGÄNGE

Zugeordnete Funktion	Parameterwert	Status des Eingangs		Anmerkung
		 Aus	 Ein	
Keine		—	—	Nicht verwendet
Umschaltung auf Handbetrieb		Automatisch	Handbetrieb	
Sperren der Tastatur		Nicht gesperrt	Gesperrt	Auch bei gesperrter Tastatur nimmt der Regler Befehle über den Logikeingang und die serielle Schnittstelle an.
Istwert PV halten		Normale Arbeitsweise	Istwert PV wird gehalten	Der Istwert PV wird mit dem Wert "gespeichert", den er beim Schließen des Kontakts am Logikeingang hatte.
Sollwertgradient sperren		Sollwertgradienten sind aktiv	Normale Arbeitsweise	Bei geschlossenem Kontakt am Eingang wird der Sollwert sprunghaft geändert.
Konstantes Ausgangssignal		Normaler Ausgang	Konstantes Ausgangssignal	Beim Status ON wird das Ausgangssignal auf dem vorgegebenen Wert konstant gehalten (s. Seite 28).
Anwahl des ersten gespeicherten Sollwerts		Lokal	Erster Sollwert	Bei permanent geschlossenem Kontakt wird der gewählte Sollwert ohne Möglichkeit zur Änderung des Sollwerts aktiviert.
Anwahl des zweiten gespeicherten Sollwerts		Lokal	Zweiter Sollwert	Bei kurzem Kontaktschluß wird der Sollwert aktiviert und kann anschließend verändert werden. Wenn mehr als ein Logikeingang zur Anwahl von Sollwerten verwendet wird, legt der zuletzt geschlossene Kontakt den Sollwert fest. (siehe Seite 43)
Anwahl des dritten gespeicherten Sollwerts		Lokal	dritter Sollwert	
Umschaltung auf externen Sollwert		Lokal	Extern	
Blocking neu aktiviert		—	Blocking neu aktiviert	Die Sperrfunktion beim Einschalten (blocking) wird beim Schließen des digitalen Eingangs aktiv

7 RAMPENPROGRAMM FUNKTION

EINFÜHRUNG

Wenn die Rampenprogramm-Option (Mod. X5-3... 4) installiert ist, stehen bis zu **4** Programme zur Verfügung.

ALLGEMEINE MERKMALE

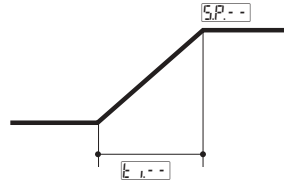
- 4 Programme mit max. 16 Segmenten
- Start, Stop und Halten des Programms über die Tastatur
- Zeitbasis in Sekunden, Minuten oder Stunden
- Kontinuierliche Ausführung oder 1 bis 9999 Wiederholungen des Programms
- Zwei digitale Ausgänge (OP3 and OP4) mit dem Programm verknüpfbar.
- Maximal zulässige Abweichung vom Sollwert programmierbar.

7.1 AUFBAU DES PROGRAMMS

Ein Rampenprogramm besteht aus einer Abfolge von Segmenten.

Für jedes Segment kann definiert werden:

- der zu erreichende Sollwert $S.P.$
 - die Dauer t
 - der Status des Ausganges OP3
- immer vorhanden



Ein Programm besteht aus:

- 1 Startsegment mit der Bezeichnung I
- 1 Endsegment mit der Bezeichnung F
- 1 bis 14 normale Segmente

Startsegment - I

Zweck des Startsegments ist es, den Istwert auf einen definierten Wert zu bringen, bevor das Programm gefahren wird.

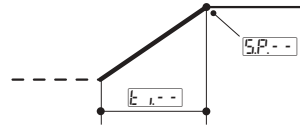
Endsegment - F

Das Endsegment definiert den Istwert, der bei Ende des Programms erreicht sein soll und der gehalten wird, bis der Sollwert geändert wird.

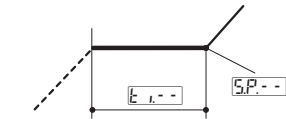
Normale Segmente - - - -

Das Profil des Programms entsteht aus den normalen Segmenten, die drei Formen annehmen können:

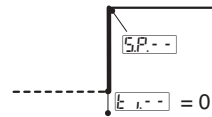
Rampensegmente



Haltesegmente



Sprungsegmente



$S.P.$ = Zielsollwert

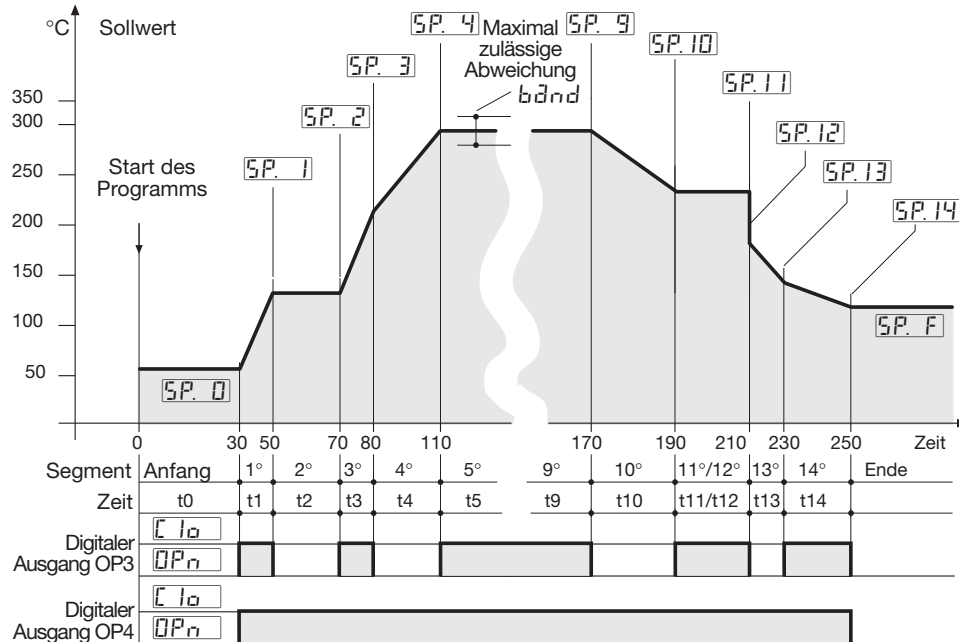
t = Dauer

----- = Vorhergehendes Segment

———— = Aktuelles Segment

———— = Nachfolgendes Segment

BEISPIEL FÜR EIN PROGRAMM



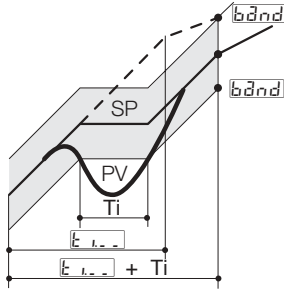
7.2 ARBEITSWEISE

7.2.1 MAXIMAL ZULÄSSIGE ABWEICHUNG (b_{2nd})

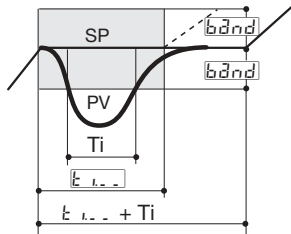
Sollte der Istwert PV eine gegebene Abweichung vom Sollwert überschreiten, wird die Segmentdauer um die Zeit verlängert, für die der Istwert die zulässige Abweichung überschreitet. Diese Abweichung wird im Programm definiert. Die tatsächliche Segmentdauer ergibt sich aus $t_i + t_i + t_i$

DES PROGRAMMS

A. Rampensegment



B. Haltesegment



7.2.2 WIEDERAUFNAHME DES PROGRAMMS NACH EINEM AUSFALL DER SPANNUNGSVERSORGUNG

Das Verhalten des Reglers nach einem Ausfall der Spannungsversorgung wird durch den Parameter **FAL** definiert (s. Seite 62), der drei Werte annehmen kann:

Cont Fortsetzen

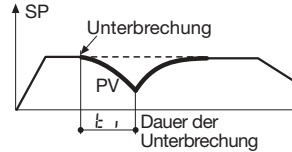
res Rücksetzen

ranp Rampe

In der Einstellung **Cont**

Das Programm wird dort fortgesetzt, wo es unterbrochen wurde.

Alle Parameter wie Sollwert und verbleibende Segmentzeit werden auf die Werte unmittelbar vor dem Spannungsausfall gesetzt.



In der Einstellung **res**

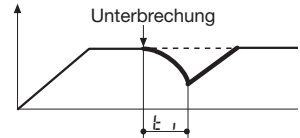
Das Programm ist beendet, der Regler arbeitet in der normalen Betriebsart (lokal)

In der Einstellung **ranp**

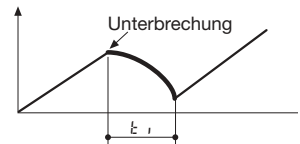
Das Programm wird dort fortgesetzt, wo es unterbrochen wurde.

Der Istwert PV wird wieder mit der Rampensteigung auf den Sollwert geführt, die das Segment vor dem Ausfall der Spannungsversorgung hatte.

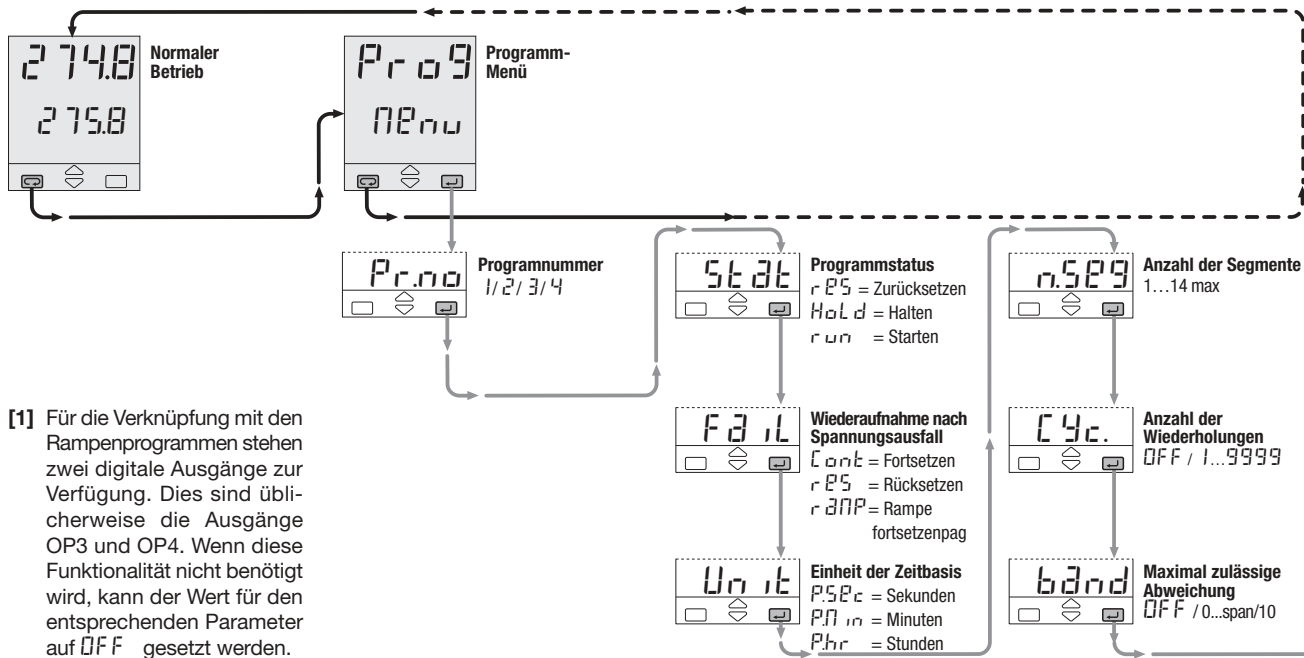
Unterbrechung während eines Haltesegments



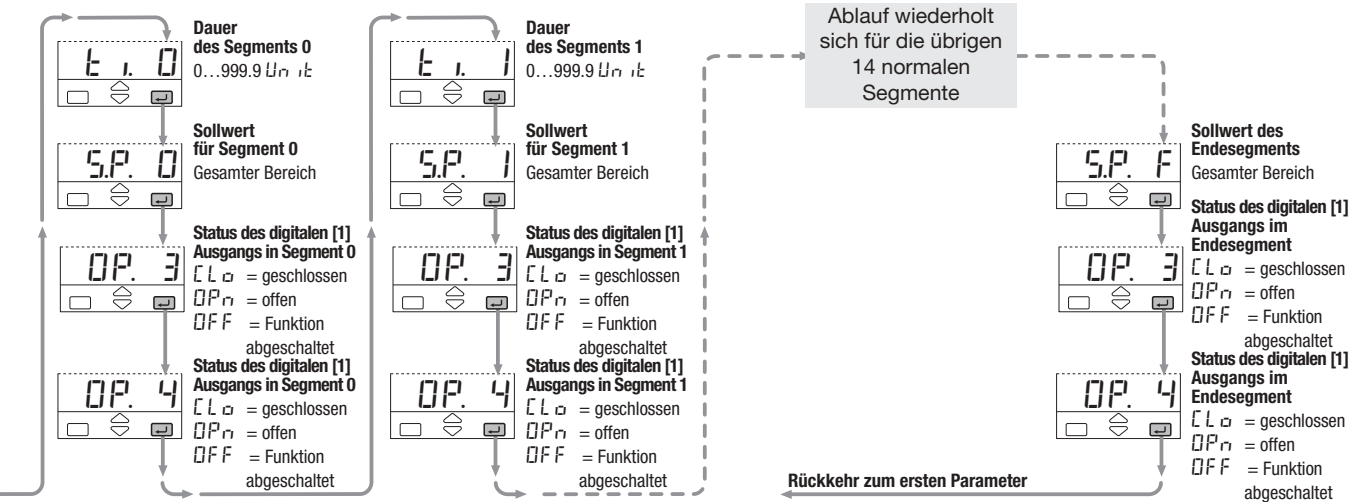
Unterbrechung während eines Rampensegments



7.3 PARAMETRIERUNG – PROGRAMM-MENÜ (OPTION)



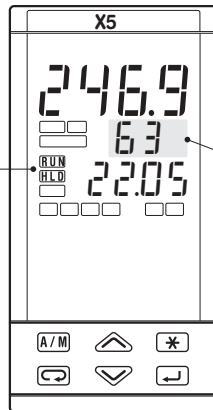
- [1] Für die Verknüpfung mit den Rampenprogrammen stehen zwei digitale Ausgänge zur Verfügung. Dies sind üblicherweise die Ausgänge OP3 und OP4. Wenn diese Funktionalität nicht benötigt wird, kann der Wert für den entsprechenden Parameter auf OFF gesetzt werden.



7.4 ANZEIGE DES PROGRAMMSTATUS

Betriebsart und Status des Programms werden durch die LEDs **RUN** und **HLD** wie aus der folgenden Tabelle ersichtlich:

Funktion	Status	Led	
		RUN	HLD
Betrieb	Reset	AUS	AUS
Programmausführung	Läuft	EIN	AUS
Programm Halt	Halten	EIN	EIN
Programm angehalten, da PV außerhalb Fehlertoleranz	Halten zurück	EIN	 EIN
Programmende (Reset)	Ende	 EIN 	AUS



Bei laufendem Programm werden in 3-Sekundenintervallen abwechselnd angezeigt:

- Nummer des laufenden Programms
- Nummer des aktuellen Segments und dessen Status

Der Ausgangswert kann auch während der Programmausführung wie auf Seite 53 beschrieben angezeigt werden.

P3

Nummer des laufenden Programms (Programm Nr. 3)



alle 3 Sekunden: **aktuelles Segment und dessen Status**

121

(Segment n°12)
- steigende Rampe

124

(Segment n°12)
- fallende Rampe

123

(Segment n°12) - Haltesegment

F3

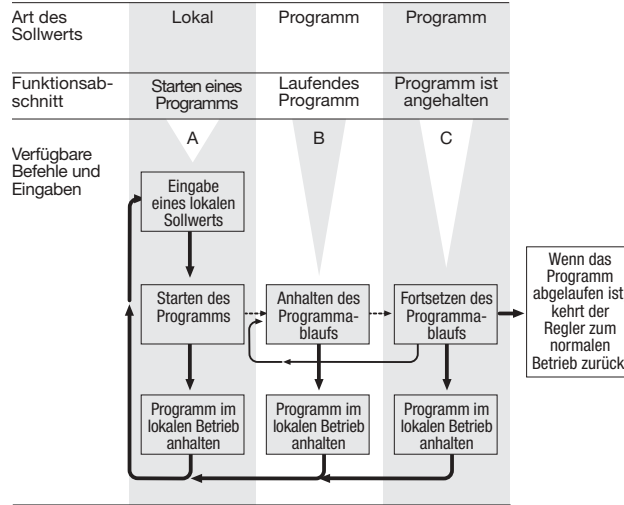
(Endesegment)
Programmende

7.5 PROGRAMM STARTEN/ANHALTEN

Die verfügbaren Befehle und Eingabemöglichkeiten sind von den Funktionsabschnitten des Reglers abhängig, die wie folgt unterschieden werden:

- A] Normaler Betrieb mit lokalem Sollwert
- B] Während der Ausführung eines Programms
- C] Bei angehaltenem Programm

Verfügbare Befehle in den einzelnen Funktionsabschnitten



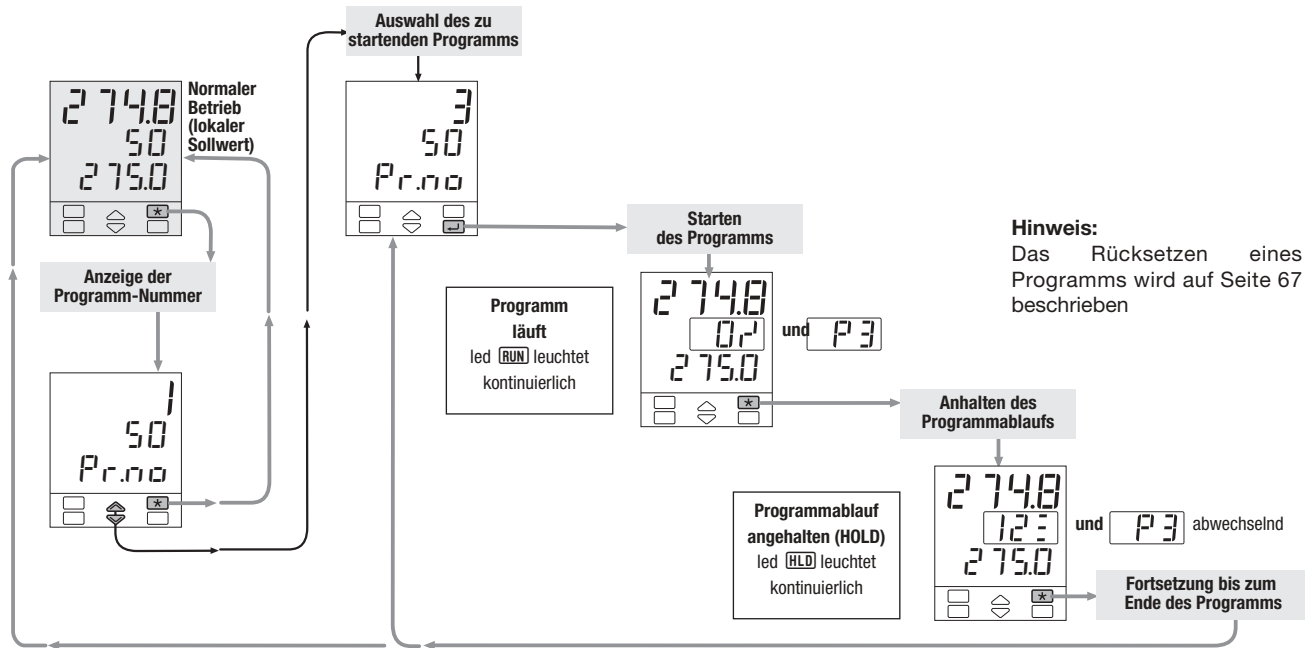
Zum besseren Verständnis sind die verschiedenen Funktionsabschnitte der Reihe nach dargestellt.

Zum Starten und Anhalten des Programmes gibt es zwei Möglichkeiten:

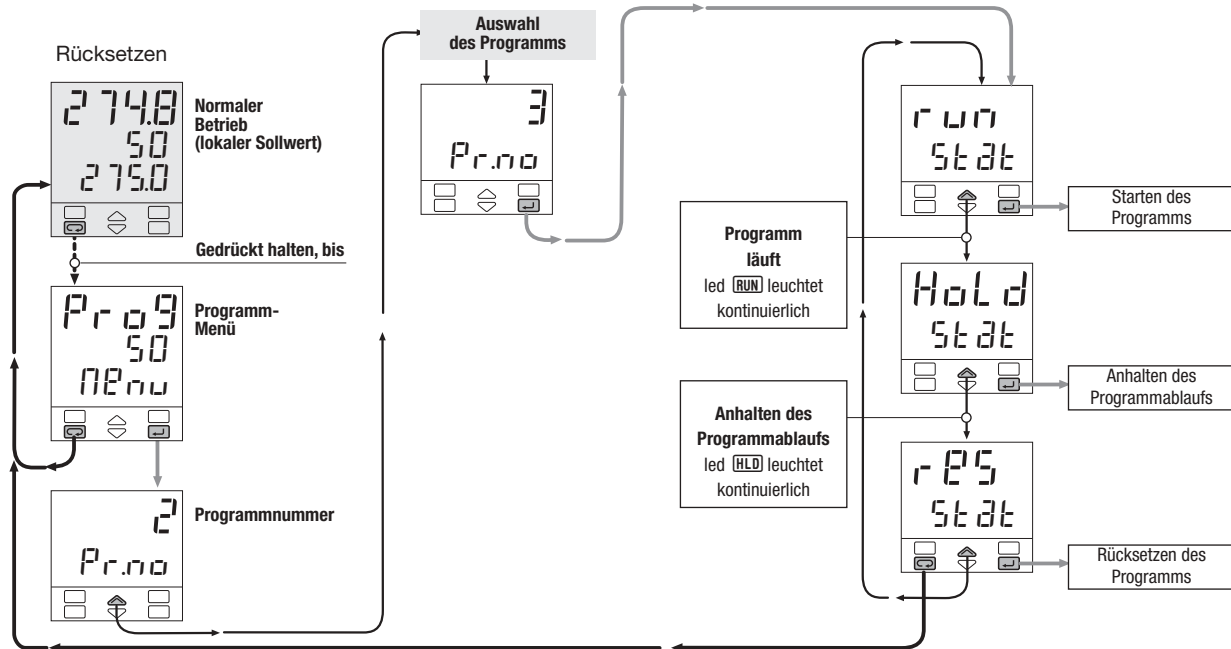
Direkt mit der Taste (siehe Seite 66)

Über das Parametermenü (siehe Seite 67)

7.5.1 START/STOP DES PROGRAMMS IM DIREKTEN BETRIEB MIT DER TASTE *



7.5.2 START/HALT/STOP EINES PROGRAMMS ÜBER DAS PARAMETERMENÜ



7.5.3 RAMPENPROGRAMM-BEZUGENE FUNKTIONEN DER DIGITALEN EINGÄNGE (OPTION)

Zugeordnete Funktion	Parameterwert	Status des Eingangs		Anmerkung
		 Aus	 Ein	
Keine	OFF	—	—	Nicht verwendet
Umschaltung auf Handbetrieb	Hand	Automatisch	Handbetrieb	
Sperren der Tastatur	EEP.1	Nicht gesperrt	Gesperrt	Auch bei gesperrter Tastatur nimmt der Regler Befehle über den Logikeingang und die serielle Schnittstelle an
Istwert PV halten	HPV	Normale Arbeitsweise	Istwert PV wird gehalten	Der Istwert PV wird mit dem Wert "gespeichert", den er beim Schließen des Kontakts am Logikeingang hatte
Sollwertgradient sperren	SLG.1	Sollwertgradienten sind aktiv	Normale Arbeitsweise	Bei geschlossenem Kontakt am Eingang wird der Sollwert sprunghaft geändert
Konstantes Ausgangssignal	FOUT	Normaler Betrieb	Konstanten Wert ausgeben	Beim Status ON des digitalen Eingangs wird der Ausgang auf einen konstanten Wert gesetzt (s. Seite 28)
Anwahl des ersten Programms	Pr 9.1	Lokal	Erstes Programm	Das gewünschte Programm wird durch permanenten Kontaktschluß des digitalen Eingangs gewählt
Anwahl des zweiten Programms	Pr 9.2	Lokal	Zweites Programm	
Anwahl des dritten Programms	Pr 9.3	Lokal	Drittes Programm	
Anwahl des ierten Programms	Pr 9.4	Lokal	Viertes Programm	
Programm Start/Halten	r.-H.	HOLD	RUN	Beim Status ON des digitalen Eingangs wird das Programm bis zum Ende ausgeführt, beim Status OFF wird es auf Halten gesetzt
Rücksetzen des Programms	rSt	Normaler Betrieb	Rücksetzen des Programms	Beim Status ON wird das Programm zurückgesetzt und die Regelung erfolgt nach dem lokalen Sollwert
Blocking neu aktiviert	BLCE	—	Blocking neu aktiviert	Die Sperrfunktion beim Einschalten (blocking) wird beim Schließen des digitalen Eingangs aktiv
Nächsten Segment	nPHt	—	Sprung zum nächsten Segment	Programm sprang zum nächsten Segment, den er beim Schließen des Kontakts am Logikeingang hatte

8 TECHNISCHE DATEN

Spezifikationen (bei 25°C)	Beschreibung			
Frei konfigurierbar (siehe Abschnitt 4.3, Seite 25)	Einstellbar sind:		- Art des Sollwerts	- Art und Arbeitsweise der Alarme
	- Eingangsart		- Regelalgorithmus	- Regelparameter
Prozeßeingang PV (siehe Seiten 13,14 und Seite 26)	Gemeinsame Merkmale		A/D-Wandler mit einer Auflösung von 160.000 Stellen Meßintervall: 50 ms Ausgangsaktualisierungs-Intervall: 0.1...10.0 Sekunden, einstellbar Korrektur des Eingangssignals: ±60 Stellen Eingangsfiter: 0.1...99.9 Sekunden, zuschaltbar	
	Genauigkeit		0.25% ± 1 Stelle (für Temperaturnaufnehmer) 0.1% ± 1 Stelle (für mA und mV)	
	Widerstandsthermometer (für[ΔT: R1+R2 müssen zusammen <320Ω sein)		Pt100Ω bei 0°C (IEC 751) Wahlweise °C oder °F	2 oder 3 Drahtanschluß Bruchererkennung (in beliebiger Kombination)
	Thermoelemente		L, J, T, K, S, R, B, N, E, W3, W5 (IEC 584) Rj >10MΩ Wahlweise °C oder °F	Interne Kaltstellenkompensation Fehler 1°C/20°C ±0,5°C Bruchererkennung
	Gleichstrom		4...20mA, 0...20mA Rj =30Ω	Bruchererkennung. In technischen Einheiten mit einstellbarer Dezimalstelle Nullpunkt -999...9999 Endwert -999...9999 (Spanne: 100 Stellen min.)
	Gleichspannung		0...50mV, 0...300mV Rj >10MΩ	
			1...5, 0...5, 0...10V Rj>10kΩ	
	Frequenz (Option) 0...2,000 / 0...20,000Hz		Low-Pegel ≤2V High-Pegel 4...24V	Von 100 ...240Vac ist der Fehler zu vernachlässigen
			Leitungswiderstand 20Ω max. (3-Draht) Eingangsdrift: 0.1°C/10°C Umgebungstemperatur <0.1°C / 10Ω Leitungswiderstand	
			Leitungswiderstand: 150Ω max Eingangsdrift: <2µV/°C. Umgebungstemperatur <5µV / 10Ω Leitungswiderstand	
			Eingangsdrift:<0.1% / 20°C Umgebungstemperatur: <5µV/10Ω Leitungswiderstand	

Spezifikationen (bei 25°C)		Beschreibung									
Hilfseingänge	Externer Sollwerteingang nicht galvanisch getrennt Genauigkeit 0.1%	Gleichstrom 0/4...20mA Rj = 30Ω		Basissollwert in technischen Einheiten, ± Meßspanne Skalenfaktor von -9,99...+99,99 Lokaler und externer Sollwert							
		Gleichspannung 1...5, 0...5, 0...10V Rj = 300kΩ									
	Potentiometer	von 100Ω bis 10kΩ			Ventilpositions-Rückmeldung						
Digitale Eingänge 3 Logikeingänge	Schließen eines externen Kontakts kann folgende Funktionen auslösen:	Umschaltung automatischer/Handbetrieb, Auswahl des lokalen/externen Sollwertes, Abrufen von 2 gespeicherten Sollwerten, Sperren der Tastatur, Halten des Istwertes, Sperren der Sollwertgradienten und konstantes Ausgangssignal									
		Programm Start/Stop(wenn Option installiert ist)									
Betriebsarten und Ausgänge	1 Regelkreis (PID oder Ein/Aus) mit einer oder zwei Regelzonen und 1, 2, 3 oder 4 Alarmen	Eine Regelzone	Regelausgang		Alarm	Alarm	Alarm	Alarm	Analogausgang		
			Primär (Heizen)	Sekundär (Kühlen)	AL1	AL2	AL3	AL4	PV / SP		
			OP1 Relais/Triac			OP2 Relais/Triac	OP3 Relais	OP4 Relais	OP5 Analog/Digital	OP6 Analog/Digital	
		Zwei Regelzonen (Heizen/ Kühlen)	OP5 Analog/Digital		OP1 Relais/Triac	OP2 Relais/Triac	OP3 Relais	OP4 Relais		OP6 Analog/Digital	
			OP1 Relais/Triac	OP2 Relais/Triac			OP3 Relais	OP4 Relais	OP5 Analog/Digital	OP6 Analog/Digital	
			OP1 Relais/Triac	OP5 Analog/Digital		OP2 Relais/Triac	OP3 Relais	OP4 Relais		OP6 Analog/Digital	
			OP5 Analog/Digital	OP2 Relais/Triac	OP1 Relais/Triac		OP3 Relais	OP4 Relais		OP6 Analog/Digital	
			OP5 Analog/Digital	OP6 Analog/Digital	OP1 Relais/Triac	OP2 Relais/Triac	OP3 Relais	OP4 Relais			
			Ventilregelung	OP1 Relais/Triac	OP2 Relais/Triac			OP3 Relais	OP4 Relais	OP5 Analog/Digital	OP6 Analog/Digital

Spezifikationen (bei 25°C)	Beschreibung		
Regelart	Regelalgorithmus	PID mit Überschwung-Unterdrückung oder Ein/Aus - PID-Algorithmus für Ventile, zur Ansteuerung von Servomotoren	
	Proportionalbereich (P)	0.5...999.9%	
	Nachstellzeit (I)	1...9999 Sekunden	Abschaltbar
	Vorhaltezeit (D)	0.1...999.9 Sekunden	
	Fehler-Totbereich	0.1...10.0 Stellen	
	Überschwungunterdrückung	0.01...1.00	
	Manuelles Integral	0...100%	
	Zykluszeit (nur zeitproportional)	0.2...100.0 Sekunden	
	Unt./Ob. Ausgangsbegrenzung	0...100% separat einstellbar	
	Maximale Änderung des Regelausgangs	0.01...99.99%/Sekunden	Abschaltbar
	Ausgangswert bei Softstart	1...100% - Zeit 1...9999 Sekunden	
	Wert für Sicherheitsstellung	-100...100%	
	Konstantes Ausgangssignal	-100...100%	
	Hysterese des Regelausgangs	0...5% der Spanne, in technischen Einheiten	
	Totbereich	0.0...5.0%	
	Proportionalbereich Kühlen (P)	0.5...999.9%	
	Nachstellzeit Kühlen (I)	1...9999 Sekunden	Abschaltbar
	Vorhaltezeit Kühlen (D)	0.1...999.9 Sekunden	
	Zykluszeit Kühlen (nur zeitproportional)	0.2...100.0 Sekunden	
	Obere Ausgangsbegrenzung	0...100%	
Maximale Änderung des Regelausgangs (Kühlen)	0.01...99.99%/Sekunden	Abschaltbar	
Stellzeit für vollen Hub	15...600 Sekunden		
Mindest-Schrittweite	0.1...5.0%		
Potentiometer	100Ω ...10kΩ		

PID-Algorithmus
für eine Regelzone

Ein/Aus-Algorithmus

PID-Algorithmus
Heizen/KühlenPID-Algorithmus für Ventile
(Vergrößern, Stop, Verkleinern)

Spezifikationen (bei 25°C)	Beschreibung				
Ausgänge OP1-OP2	Relais, einpoliger Schließer, 2A/250Vac (4A/120Vac) für ohmsche Lasten Triac, 1A/250Vac für ohmsche Lasten				
Ausgang OP3	Relais, einpoliger Wechsler 2A/250Vac (4A/120Vac) für ohmsche Lasten				
Ausgang OP4	Relais, einpoliger Schließer 2A/250Vac (4A/120Vac) für ohmsche Lasten				
Analoge/digitale Ausgänge OP5 und OP6 (Option)	Regelung oder analogausgang für PV/SP	Galvanische Trennung: 500Vac/1min Kurzschlußfest Auflösung: 12 bit (0,025%) Genauigkeit: 0,1%	Analog: 0/1...5V, 0...10V, 500Ω / 20mA max., 0/4...20mA, 750Ω / 15V max. Digital: 0/24Vac ±10% - 30mA max. - für Halbleiterrelais		
Alarmer AL1 - AL2 - AL3 und AL4	Hysterese 0...5% der Spanne in technischen Einheiten				
	Arbeitsweise	Maximalalarm	Funktion	Abweichungsalarm	±Bereich
		Minimalalarm		Abweichungsbereichs-Alarm	0...Bereichsendwert
				Grenzwert-Alarm	Gesamter Bereich
		Sonderfunktion	Sensorbruch-, Heizungsbruch-Alarm		
	Mit Quittierung , Unterdrückung beim Anfahren				
Sollwert	Lokal + 3 gespeicherte		Fallende und steigende Rampe 0,1...999,9 Stellen/min oder Stellen/Stunde (OFF=0) Unt. Sollwertbegrenzung: von Bereichsminimum bis zur oberen Begrenzung Ob. Sollwertbegrenzung: von der unteren Begrenzung bis zum Bereichsmaximum		
	Nur extern				
	Lokal und extern				
	Lokal, nachführbar				
	Extern, nachführbar				
	Programmierbar	(bei installierter Option)			

Spezifikationen (bei 25°C.)	Beschreibung	
Rampenprogramm (Option)	4 Programme mit 16 Segmenten (davon je ein Anfangs- und ein Endesegment) 1 bis 9999 Wiederholungen oder kontinuierlich $\square F$ Zeitbasis einstellbar auf Sekunden, Minuten oder Sekunden Starten, Anhalten und Beenden über die Tastatur, Logikeingänge oder serielle Schnittstelle	
Selbstoptimierung	Art der Fuzzy-Optimierung . Der Regler wählt je nach Prozeßbedingungen automatisch die am besten geeignete Methode	Schrittmethode Eigenfrequenz-Methode
	Adaptive Selbstoptimierung - selbstlernende, nicht in den Prozeß eingreifende Optimierung analysiert Prozeßverhalten bei Störungen und optimiert PID-Parameter kontinuierlich	
Handbetrieb	Integrierter Handsteller, stoßfreie Umschaltung Umschaltung über Tastatur, Logikeingang oder serielle Kommunikation	
Serielle Kommunikation (Option)	RS485, SLAVE Modbus/Jbus Protokoll, 1200, 2400, 4800, 9600 und 19.600 bps, 3-Drahtübertragung RS485, MASTER Modbus/Jbus Protokoll, 1200, 2400, 4800, 9600 und 19.600 bps, 3-Drahtübertragung RS485 asynchron, galv. getrennt, PROFIBUS DP Protokoll, einstellbar von 9600 bps bis 12MBps, max. Länge 100 m (bei 12 Mbps).	
Transmitterversorgung	+24Vac $\pm 20\%$, 30mA max. - zur Versorgung externer Aufnehmer	
Betriebssicherheit	Prozeßeingang	Erkennung von Bereichsüberschreitung, Sensorbruch oder Kurzschluß mit automatischer Fehleranzeige und Setzen des Ausgangs auf Fehlersignal
	Regelausgang	Sicherheitsstellung und konstantes Ausgangssignal: -100%...100%, separat einstellbar
	Parameter	Alle Parametereinstellungen und Konfigurationsdaten werden in einem nicht-flüchtigen Speicher abgelegt.
	Zugangssicherung	Zum Zugang zu Konfigurationsdaten und bestimmten Parametermenüs ist ein Paßwort erforderlich. Fastview
Allgemeine Spezifikationen	Spannungsversorgung (abgesichert)	100...240Vac (-15...+10%) 50/60Hz oder 24Vac (-15...+25%) 50/60Hz und 24Vdc (-15...+25%)
	Sicherheit	EN61010 -1 (Installationsklasse 2 (2500V), Verunreinigungs-kategorie 2)
	EMV	Erfüllt die CE-Anforderungen (siehe Seite 2)
	Eindringenschutz EN60529 (IEC529)	Front IP65
	UL,cUL zertifiziert	File 1764152
	Abmessungen	$\frac{1}{8}$ DIN - 48 x 96, Tiefe 110 mm, Gewicht 380 gr. max.



GARANTIE

Wir garantieren, daß die Produkte frei von Material- und Verarbeitungsfehlern sind. Diese Garantie gilt für einen Zeitraum von 18 Monate ab dem Lieferdatum. Diese Garantie bezieht sich nicht auf Fehler, die daraus entstehen, daß das Produkt nicht in Übereinstimmung mit den Anweisungen dieser Bedienungsanleitung eingesetzt wird.



TABELLE DER SYMBOLE

Universal-Eingang	
	Thermoelement
	Widerstandsthermometer (Pt100)
	Temperatur-Differenz (2xPt100)
	mA und mV
	Kundenspezifisch
	Frequenz
Zusätzliche Eingänge	
	Stromwandler
	Fernsollwert mA
	Fernsollwert V
	Rückmeldungs-Potentiometer

Digitale Eingänge	
	Kontakt isoliert
	Transistor NPN offener Kollektor
	TTL offener Kollektor
Sollwert	
	Lokal
	Bereitschaft (Stand-by)
	Sperren der Tastatur
	Sperren der Ausgänge
	Anfahrfunktion
	Zeit-Funktion (Timer)
	Gespeichert
	Fernsollwert
	Sollwert nach Programm

Funktionen der Digitaleingänge	
	Automatik/Manual
	RUN, Halten, Rücksetzen und Programmwahl
	Istwert Halten
	Unterdrückung der Sollwertrampen
Ausgänge	
	1-Poliger Relais (NO oder NC)
	Triac
	Relais mit Umschaltkontakt
	mA
	mA mV
	Logik