

# TLK 43

## **ELEKTRONISCHER MIKROPROZESSOR GESTEUERTER DIGITALREGLER**

### **BEDIENUNGSANLEITUNG**

**Vr. 01 (DEU) - cod.: ISTR 06088**

#### **VORWORT:**

In der vorliegenden Anleitung sind alle Angaben enthalten, die für eine einwandfreie Installation und Verwendung sowie Wartung des Produktes erforderlich sind. Daher sollten die nachstehenden Anweisungen aufmerksam gelesen werden. Bei der Zusammenstellung dieser Bedienungsanleitung wurde mit größter Sorgfalt vorgegangen. Dennoch kann die Firma GREISINGER ELECTRONIC GMBH für Schäden, die aus der Benutzung der Bedienungsanleitung hervorgehen, keine Haftung übernehmen. Dies gilt auch für sämtliche Personen oder Gesellschaften, die an der Zusammenstellung der Bedienungsanleitung beteiligt waren. Alle Rechte der vorliegenden Unterlagen sind vorbehalten. Nachdruck auch auszugsweise verboten, soweit nicht ausdrücklich zuvor von GREISINGER ELECTRONIC GMBH genehmigt. GREISINGER ELECTRONIC GMBH behält sich das Recht vor, jederzeit ohne besondere Anzeige jene Änderungen vorzunehmen, die sie als notwendig erachtet.

## **INHALT**

- 1 BESCHREIBUNG DES GERÄTES**
  - 1.1 ALLGEMEINE BESCHREIBUNG
  - 1.2 BESCHREIBUNG DER FRONTTAFEL
- 2 PROGRAMMIERUNG**
  - 2.1 SCHNELLEINSTELLUNG DER SOLLWERTE
  - 2.2 WAHL DER REGELZUSTÄNDE UND PROGRAMMIERUNG DER PARAMETER
  - 2.3 PROGRAMMIEREbenen DER PARAMETER
  - 2.4 REGELZUSTÄNDE
  - 2.5 **WAHL DES AKTIVEN SOLLWERTES**
- 3 HINWEISE ZUR INSTALLATION UND ZUM GEBRAUCH**
  - 3.1 BESTIMMUNGSGEMÄSSER GEBRAUCH
  - 3.2 MECHANISCHER EINBAU
  - 3.3 ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE
  - 3.4 ANSCHLUSSPLAN
- 4 BETRIEB**
  - 4.1 MESSUNG UND ANZEIGE
  - 4.2 KONFIGURATION DER AUSGÄNGE
  - 4.3 EIN/AUS-REGELUNG
  - 4.4 EIN/AUS-REGELUNG BEI NEUTRALER ZONE
  - 4.5 PID-REGELUNG MIT EINFACHER WIRKUNG
  - 4.6 PID-REGELUNG MIT DOPPELTER WIRKUNG
  - 4.7 PID-REGELUNG FÜR MOTORISIERTE ANTRIEBE MIT ZEITBEDINGTER POSITIONIERUNG
  - 4.8 AUTOTUNING- UND SELFTUNING-FUNKTIONEN
  - 4.9 BESCHRÄNKUNG DER REGELLEISTUNG
  - 4.10 BESCHRÄNKUNG DER VARIATIONSGESCHWINDIGKEIT DER REGELLEISTUNG
  - 4.11 FUNKTION SPLIT RANGE
  - 4.12 ERREICHEN DES SOLLWERTES BEI VORGEGEBENER GESCHWINDIGKEIT UND AUTOMATISCHE UMSCHALTUNG ZWISCHEN ZWEI SOLLWERTEN
  - 4.13 SOFT-START-FUNKTION
  - 4.14 BETRIEB DER ALARME
    - 4.14.1 KONFIGURATION DER ALARMAUSGÄNGE
    - 4.14.2 ALARMHYSTERESE
  - 4.15 FUNKTION DES HEATER BREAK ALARMS
  - 4.16 FUNKTION DES LOOP BREAK ALARMS
  - 4.17 FUNKTION DER TASTE U
  - 4.18 DIGITALER EINGANG
  - 4.19 SERIELLE SCHNITTSTELLE RS 485
- 5 PROGRAMMIERBARE PARAMETER**
  - 5.1 PARAMETERTABELLE
  - 5.2 BESCHREIBUNG DER PARAMETER
- 6 STÖRUNGEN, WARTUNG UND GARANTIE**
  - 6.1 FEHLERMELDUNGEN
  - 6.2 REINIGEN
  - 6.3 GEWÄHRLEISTUNG UND INSTANDSETZUNG
- 7 TECHNISCHE DATEN**
  - 7.1 ELEKTRISCHE MERKMALE
  - 7.2 MECHANISCHE MERKMALE
  - 7.3 MECHANISCHE EINBAUMASSE, DURCHBOHREN DER TAFEL UND BEFESTIGUNG
  - 7.4 FUNKTIONSMERKMALE
  - 7.5 TABELLE DER MESSBEREICHE
  - 7.6 CODIERUNG DES GERÄTES

# 1 - BESCHREIBUNG DES GERÄTES

## 1.1 - ALLGEMEINE BESCHREIBUNG

Das Modell TLK 43 ist ein elektronischer Digitalregler mit „Single Loop-Mikroprozessor“ und den Regelfunktionen ON/OFF, ON/OFF mit neutraler Zone, PID mit einfacher Wirkung, PID mit zweifacher Wirkung (direkt und umgekehrt) und PID für motorisierte Antriebe mit zeitbedingter Positionierung.

Für die PID-Regelung verfügt das Instrument über Funktionen wie **AUTOTUNING FAST** und **SELFTUNING** mit automatischer Berechnung des Parameters **FUZZY OVESHOOT CONTROL**. Die PID-Regelung des Gerätes verfügt über einen besonderen **ZWEISTUFIGEN** Algorithmus, der die beiden Regelwirkungen unabhängig voneinander bei Prozessstörungen oder Änderungen des Sollwertes optimiert.

Außerdem kann das Gerät auch mit einer seriellen Kommunikationsschnittstelle RS485 mit MODBUS-RTU Kommunikationsprotokoll und einer max. Übertragungsgeschwindigkeit von 38400 Baud ausgestattet werden.

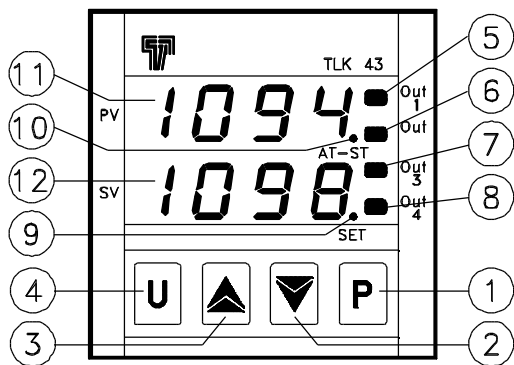
Der Istwert wird auf 4-stelligen roten und der Sollwert auf 4-stelligen grünen 7-Segment LEDs angezeigt, während die Statusanzeige der Ausgänge über 4 LEDs erfolgt.

Das Instrument gestattet das Speichern von 4 Regelsollwerten und kann bis zu 4 Ausgänge verwalten. Die 4 Ausgänge können Digital-, Relais- oder Steuerausgänge für Halbleiter Relais (SSR) sein. Alternativ stehen 2 analoge Ausgänge (0/4..20 mA oder 0/2..10 V) zur Verfügung.

Der Eingang ist konfigurierbar für Temperaturfühler (Thermoelemente J,K,S,B,C,E,L,N,R,T; Widerstandsthermometer Pt100; Thermistoren PTC, NTC; Infrarotsensoren IRS und Analogsignale (0/4..20 mA, 0/1..5 V, 0/2..10 V, 0..50/60 mV, 12..60 mV). Ferner kann das Instrument mit einem Eingang für einen Spannungstransformator oder für die Funktion Heater Break Alarm sowie anstelle des Ausgangs OUT4 mit einem konfigurierbaren Digitaleingang ausgestattet werden.

Weitere wichtige Funktionen sind: Funktion Loop-Break Alarm, Leistungsbeschränkung im Ausgang, Beschränkung der Variationsgeschwindigkeit der Leistung im Ausgang, Split Range, Erreichen des Sollwerts mit überwachter Geschwindigkeit, Zweiphasenüberwachung mit Zwischenhaltezeit, Funktion Soft-Start und Parameterschutz auf diversen Ebenen.

## 1.2 - BESCHREIBUNG DER FRONTTAFEL



**1 - Taste P** : Wird für den Zugriff auf den Programmiermodus der Betriebsparameter und zur Eingabebestätigung verwendet.

**2 - Taste DOWN** : Anhand dieser Taste wird der einzustellende Wert reduziert bzw. ein Parameter angewählt. Wird die Taste gedrückt gehalten, geht man zur nächsten Programmierstufe über, bis der Programmiermodus verlassen wird. Befindet man sich nicht im Programmiermodus, wird anhand dieser Taste der vom Eingang TAHB gemessene Strom angezeigt.

**3 - Taste UP** : Anhand dieser Taste wird der einzustellende Wert erhöht bzw. ein Parameter angewählt. Wird die Taste gedrückt gehalten, geht man zur nächsten Programmierstufe über, bis der Programmiermodus verlassen wird. Befindet man sich nicht im Programmiermodus, wird anhand dieser Taste die Regelleistung am Ausgang angezeigt.

**4 - Taste U** : Die Funktion dieser Taste kann im Parameter "USrb" programmiert werden. Mögliche Konfigurationen sind: Aktivierung der Autotuning- oder Selftuning-Funktion, Umschaltung des Gerätes in den Handbetrieb, Quittierung eines Alarms, Änderung des aktiven Sollwertes, Deaktivierung der Regelung.

**5 - LED OUT1** : Signalisiert den Zustand des Ausgangs OUT1

**6 - LED OUT2** : Signalisiert den Zustand des Ausgangs OUT2

**7 - LED OUT3** : Signalisiert den Zustand des Ausgangs OUT3

**8 - LED OUT4** : Signalisiert den Zustand des Ausgangs OUT4

**9 - LED SET** : Blinkend signalisiert diese LED den Zugriff auf den Programmiermodus

**10 - LED AT/ST** : Signalisiert, dass die Selftuning-Funktion eingeschaltet ist (leuchtet) bzw. das Autotuning gerade läuft (blinkt)

**11 - Display PV** : zeigt in der Regel den Istwert an.

**12 - Display SV** : zeigt in der Regel den aktiven Sollwert an, kann aber mit Hilfe des Parameters "diSP" für die standardmäßige Anzeige anderer Größen konfiguriert werden.

## 2 - PROGRAMMIERUNG

### 2.1 - SCHNELLEINSTELLUNG DER SOLLWERTE

Anhand dieses Vorgangs lässt sich der aktive Sollwert und ggf. die Alarmgrenzwerte schnell einstellen (siehe auch Abschnitt 2.3).

Die Taste P kurz drücken; auf der Anzeige erscheint "SP n" (n steht für die Nummer des zu diesem Zeitpunkt aktiven Sollwertes) und abwechselnd der eingestellte Wert.

Erhöht wird der Wert anhand der Taste UP, reduziert wird er anhand der Taste DOWN.

Bei Betätigung dieser Tasten steigt oder sinkt der Wert um eine Einheit; werden die Tasten hingegen mindestens eine Sekunde gedrückt gehalten, steigt bzw. sinkt der Wert schnell und nach zwei Sekunden noch schneller, wodurch der gewünschte Wert schnell erreicht wird.

Wurde der gewünschte Wert eingestellt und die Taste P gedrückt, wird der Schnelleinstellmodus verlassen, bzw. auf der Anzeige erscheinen die Alarmgrenzwerte (siehe auch Abschnitt 2.3).

Der Schnelleinstellmodus wird nach Drücken der Taste P nach Anzeige des letzten Sollwertes verlassen

Ein automatische Anzeige des normalen Betriebsmodus erfolgt, wenn ca. 15 Sekunden lang keine Taste mehr gedrückt wurde.

## 2.2 - WAHL DER REGELZUSTÄNDE UND PROGRAMMIERUNG DER PARAMETER

Wird die Taste "P" ca. 2 Sekunden lang gedrückt gehalten, öffnet sich das Hauptmenü.  
Anhand der Tasten "UP" oder "DOWN" werden die verschiedenen Wahlmöglichkeiten angezeigt:

"OPeR"	öffnet das Menü der Betriebsparameter
"ConF"	öffnet das Menü der Konfigurationsparameter
"OFF"	versetzt den Regler in den OFF-Zustand
"rEG"	aktiviert den automatischen Regelzustand des Reglers
"tunE"	Aktiviert die Autotuning- oder Selftuning-Funktion
"OPLO"	aktiviert die Handregelung des Reglers und ermöglicht eine Einstellung des Regelwertes in % anhand der Tasten UP und DOWN

Wurde der gewünschte Menüpunkt angewählt, wird er durch Drücken der Taste "P" bestätigt.

Die Menüpunkte "OPeR" und "ConF" öffnen Untermenüs mit verschiedenen Parametern und zwar:

"OPeR" – Menü der Betriebsparameter: Dieses enthält normalerweise die Einstellparameter der Sollwerte; hier können jedoch auch alle gewünschten Parameter stehen (siehe Abschnitt 2.3).

"ConF" – Menü der Konfigurationsparameter: Dieses enthält alle Betriebsparameter und Konfigurationsparameter (Alarmkonfiguration, Regelung, Eingang, usw.) .

Das Menü "OPeR" wird durch Anwählen des entsprechenden Menüpunktes "OPeR" und Drücken der Taste P geöffnet.

Nun erscheint auf der Anzeige eine Abkürzung, mit der die erste Parametergruppe ("1SP") identifiziert wird; anhand der Tasten UP und DOWN kann die zu verändernde Parametergruppe angezeigt werden.

Wurde die gewünschte Parametergruppe angewählt, muss die Eingabe durch Drücken der Taste P bestätigt werden, um die Abkürzung des ersten Parameters anzuzeigen.

Der gewünschte Parameter wird anhand der Tasten UP und DOWN angezeigt und durch Drücken der Taste P bestätigt; auf der Anzeige erscheint abwechselnd die Parameterabkürzung und der eingestellte Wert, der wiederum durch Drücken der Tasten UP oder DOWN verändert werden kann.

Wurde der gewünschte Wert eingestellt, ist erneut die Taste P zu drücken: Der neue Wert wird nun gespeichert und auf der Anzeige erscheint lediglich die Abkürzung des angewählten Parameters.

Anhand der Tasten UP oder DOWN kann nun ein weiterer Parameter (sofern vorhanden) angewählt und wie beschrieben verändert werden.

Soll eine neue Parametergruppe geöffnet werden, ist die Taste UP oder die Taste DOWN ca. 2 Sekunden lang gedrückt zu halten; daraufhin erscheint auf der Anzeige die Abkürzung der Programmgruppe.

Die gedrückte Taste loslassen; anhand der Tasten UP und DOWN kann nun eine neue Parametergruppe (sofern vorhanden) angewählt werden.

Der Programmiermodus wird verlassen, wenn ca. 20 Sekunden lang keine Taste mehr gedrückt wird, bzw. indem die Taste UP oder DOWN solange gedrückt gehalten wird, bis der Programmiermodus verlassen wurde.

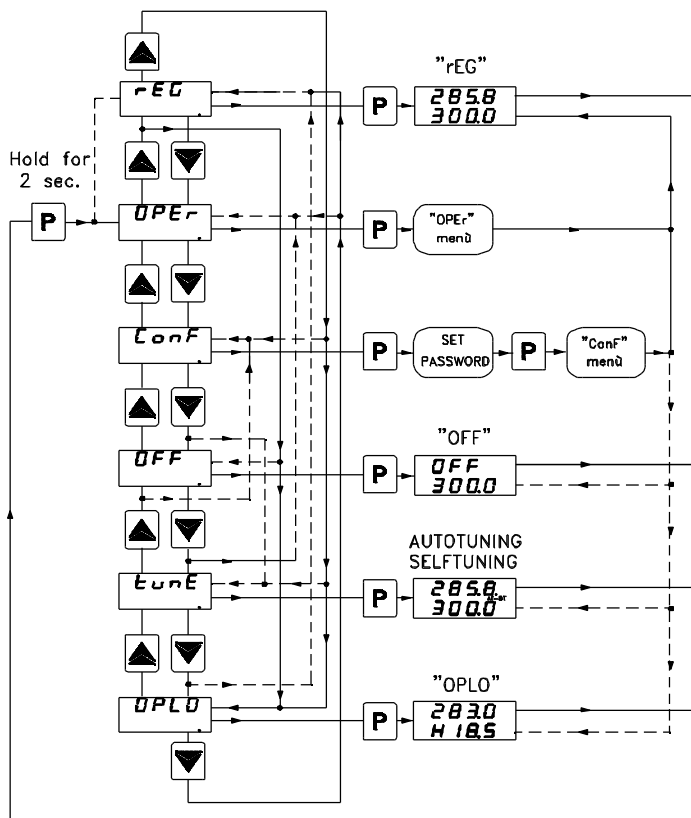
Das Menü "ConF" ist hingegen durch PASSWORTEINGABE geschützt.

Bei der entsprechenden Aufforderung ist anhand der Tasten UP und DOWN die auf der letzten Seite der vorliegenden Bedienungsanleitung stehende Zahl einzugeben und die "P" zu drücken.

Bei falscher Passworтеingabe kehrt das Gerät in den Regelzustand zurück, in dem es sich zuvor befand.

Bei richtiger Passworтеingabe erscheint eine Abkürzung, mit der die erste Parametergruppe ("1SP") identifiziert wird; anhand der Tasten UP und DOWN kann die zu verändernde Parametergruppe angewählt werden.

Programmierart und Verlassen des Menüs "ConF" entsprechen dem Menü "OPeR".



### 2.3 - PROGRAMMIEREBENEN DER PARAMETER

Das Menü "OPER" enthält normalerweise die Einstellparameter der Sollwerte, allerdings kann auf dieser Ebene bestimmt werden, welche Parameter angezeigt oder ausgeblendet werden sollen. Hierzu ist wie folgt beschrieben vorzugehen:

Das Menü "CONF" öffnen und den Parameter, der im Menü "OPER" programmierbar oder nicht programmierbar sein soll, anwählen.

Wurde der Parameter angewählt und ist die LED SET aus, so ist der Parameter lediglich im Menü "CONF" programmierbar; leuchtet die LED hingegen, so kann der Parameter auch im Menü "OPER" programmiert werden.

Zur Änderung der Parameteranzeige ist die Taste U zu drücken: Die LED SET signalisiert den Anzeigezustand des Parameters (leuchtet = Menü "OPER" und "CONF"; aus = nur Menü "CONF").

Auf der unter Abschnitt 2.1 beschriebenen Schnelleinstellebene der Sollwerte erscheinen der aktive Sollwert und die Alarmgrenzwerte nur dann, wenn die entsprechenden Parameter als operative Parameter konfiguriert wurden (d.h. sie stehen im Menü "OPER").

Eine Änderung dieser Sollwerte nach der unter Abschnitt 2.1 beschriebenen Vorgehensweise unterliegt hingegen der Programmierung unter Abschnitt "Edit" (in der Gruppe "PAN").

Dieser Parameter kann wie folgt beschrieben verändert werden:

- = SE: Der aktive Sollwert ist editierbar, während die Alarmgrenzwerte nicht editierbar sind.
- = AE: Der aktive Sollwert ist nicht editierbar, während die Alarmgrenzwerte editierbar sind.
- = SAE: Sowohl der aktive Sollwert als auch die Alarmgrenzwerte sind editierbar.
- = SAN: Weder der aktive Sollwert noch die Alarmgrenzwerte sind editierbar.

## 2.4 - REGELZUSTÄNDE

Der Regler kann 3 verschiedene Zustände annehmen:

Automatische Regelung (**rEG**),  
Regelung deaktiviert (**OFF**)  
Handregelung (**OPLO**).

Das Gerät kann von einem Regelzustand in den anderen übergehen:

- Über die Tastatur durch Anwählen des gewünschten Zustands im Hauptmenü.
- Mit entsprechender Programmierung im Parameter "USrb"  
("USrb" = tunE; "USrb" = OPLO; "USrb" = OFF)  
kann mit Betätigung der Taste U auf der Tastatur vom Status "rEG" zum jeweils für den Parameter programmierten Zustand gewechselt werden und umgekehrt.
- Mit entsprechender Programmierung des Parameters "diF" ("diF"=OFF) kann über den Digitaleingang von Zustand "rEG" auf Zustand "OFF" umgeschaltet werden.
- Automatisch (das Gerät versetzt sich nach Abschluss des Autotuning-Vorgangs in den Zustand "rEG").  
Bei Einschaltung versetzt sich das Gerät automatisch in den Zustand, in dem es sich vor der Abschaltung befand.

### **AUTOMATISCHE REGELUNG (rEG)**

Der automatische Regelzustand ist der normale Betriebszustand des Reglers.

Während der automatischen Regelung kann die Regelleistung durch Drücken der Taste "UP" angezeigt werden. Für die Leistung können die Werte H100 (100% Leistung am Ausgang mit umgekehrter Wirkung) und C100 (100% Leistung am Ausgang mit direkter Wirkung) angezeigt werden.

### **DEAKTIVIERTE REGELUNG (OFF)**

Der Regler kann in den "OFF"-Zustand versetzt werden, d.h. Regelung und entsprechende Ausgänge werden deaktiviert. Die Alarmausgänge funktionieren jedoch normal weiter.

### **HANDREGELUNG (OPLO)**

Durch diese Option kann nach Deaktivierung der Automatikregelung von Hand der Prozentanteil der am Ausgang vom Regler abgegebenen Leistung eingestellt werden.

Wenn das Gerät in die Handregelung versetzt wird ist der Prozentanteil der ausgeführten Leistung die zuletzt am Ausgang abgegebene Leistung und kann anhand der Tasten UP und DOWN verstellt werden.

Bei Regelung EIN/AUS entspricht der Wert 0% dem deaktivierten Ausgang während ein beliebiger von 0 verschiedener Wert einem aktivierten Ausgang entspricht.

Für die Leistung können die Werte H100 (100% Leistung am Ausgang mit umgekehrter Wirkung) und C100 (100% Leistung am Ausgang mit direkter Wirkung) angezeigt werden.

Bei der Überwachung von motorisierten Antrieben mit zeitbedingter Positionierung erfolgt die manuelle Steuerung des Ausgangs folgendermaßen:

- Mit Druck auf die Taste UP wird das Öffnen des Antriebs befohlen.
- Bei Druck auf die Taste DOWN erfolgt das Schließen des Antriebs. Für die gesamte Zeit, während der die manuelle Überwachung aktiv ist, wird auf dem unteren Display die Schrift "3 Pt" angezeigt, bzw. "OPEn" bei Druck auf die Taste UP oder "CLOS" bei Betätigung der Taste DOWN.

Das Wahlmenü "rEG" anwählen, um den Regler wieder in den automatischen Regelmodus zu versetzen.

## 2.5 – WAHL DES AKTIVEN SOLLWERTES

Im Regler können bis zu 4 verschiedene Sollwerte eingestellt werden (“SP1”, “SP2”, “SP3”, “SP4”), daraufhin kann bestimmt werden, welcher Sollwert aktiviert werden soll.

Die Höchstzahl der Sollwerte wird im Parameter "nSP" in der Parametergruppe “<sup>1</sup>SP “ bestimmt.

Der aktive Sollwert kann gewählt werden:

- Durch den Parameter "SPAt" in der Parametergruppe “<sup>1</sup>SP “.
- Durch Drücken der Taste U, wenn der Parameter "USrb" = CHSP.
- Über den entsprechend programmierten Digitaleingang durch den Parameter “diF” (“diF” = CHSP oder = SP1.2)
- Automatisch zwischen SP1 und SP2, wenn eine Erhaltungszeit "dur.t" programmiert ist (siehe Abschnitt 4.12).

Die Sollwerte "SP1", "SP2", "SP3", "SP4" werden nach der Höchstzahl der im Parameter "nSP" eingestellten Sollwerte angezeigt und nach einem Wert zwischen dem im Parameter “SPLL” und dem im Parameter “SPHL” eingestellten Wert verändert. “SPLL” ist der im Parameter programmierte Eingang.

### Hinweis:

In den folgenden Beispielen steht für den Sollwert normalerweise "SP", jedoch funktioniert das Gerät nach dem aktivierten Sollwert.

## 3 - HINWEISE ZUR INSTALLATION UND ZUM GEBRAUCH



### 3.1 - BESTIMMUNGSGEMÄSSER GEBRAUCH

Das Gerät wurde als Mess- und Regelgerät konzipiert und entspricht der Vorschrift EN61010-1 für das Funktionieren zu Höhen bis 2000 m.

Bei einem Gebrauch des Gerätes für nicht ausdrücklich in dieser Vorschrift vorgesehene Anwendungen müssen sämtliche Schutzmaßnahmen getroffen werden.

Das Gerät darf ohne angemessene Absicherung NICHT in explosionsgefährdeter Atmosphäre verwendet werden (entzündbarer oder explosiver Atmosphäre).

Der Installateur hat sicherzustellen, dass die Normen in bezug auf elektromagnetische Kompatibilität auch nach Installation des Gerätes erfüllt werden, ggf. durch Verwendung von Spezialfiltern.

Falls eine Betriebsstörung des Gerätes Personen- oder Sachschäden verursachen kann, muss die Anlage mit zusätzlichen elektromechanischen Schutzeinrichtungen abgesichert werden.

### 3.2 - MECHANISCHER EINBAU

Das Gerät befindet sich in einem DIN 48 x 48 mm Gehäuse und ist für den Schalttafeleinbau vorgesehen. Es wird in eine 45,5 x 45,5 mm Aussparung gesetzt und daraufhin mit dem vorgesehenen Klemmbügel befestigt.

Es wird darauf hingewiesen, dass zur Gewährleistung der angegebenen Front-Schutzart die zur Ausstattung gehörende Dichtung zu verwenden ist.

Die Innenseite des Gerätes sollte weder Staub noch starker Feuchtigkeit ausgesetzt werden, da sich Kondenswasser bilden könnte oder in das Geräteinnere leitende Teile oder Stoffe gelangen könnten.

Außerdem ist sicherzustellen, dass das Gerät ausreichend belüftet ist; ein Einbau in Bereichen, in denen sich Einrichtungen befinden, die einen Betrieb des Reglers außerhalb der angegebenen Temperaturgrenzwerte verursachen könnten, ist unbedingt zu vermeiden.

Das Gerät ist so weit wie möglich entfernt von Quellen, die starke elektromagnetische Störungen verursachen könnten, d.h. von Motoren, Schützen, Relais, Magnetventilen usw. zu installieren.

Das Gerät lässt sich frontseitig aus dem Gehäuse ziehen. Vorher sind jedoch alle Klemmen von der Stromversorgung zu trennen.

### 3.3 - ELEKTRISCHE ANSCHLÜSSE

Das Gerät anschließen; dazu jeweils einen Leiter je Klemme anschließen und entsprechend beiliegendem Anschlussschema vorgehen; dabei sicherstellen, dass die Netzspannung den Hinweisen auf dem Gerät entspricht und der Anschlusswert der am Gerät angeschlossenen Verbraucher den vorgesehenen Höchstwert nicht überschreitet.

Da das Gerät für einen permanenten Anschluss in einer Einrichtung vorgesehen ist, verfügt es weder über Schalter noch über interne Schutzvorrichtungen gegen Überstrom. Daher ist ein als Abschaltvorrichtung markierter bipolarer Schalter/Trennschalter vorzusehen, der die Stromversorgung zum Gerät unterbricht. Dieser Schalter muss so nah wie möglich am Gerät und an einer für den Betreiber gut erreichbaren Stelle installiert werden.

Außerdem sind alle am Gerät angeschlossenen Kreisläufe durch geeignete, den vorhandenen Stromwerten entsprechende Vorrichtungen (z.B. Sicherungen) abzusichern.

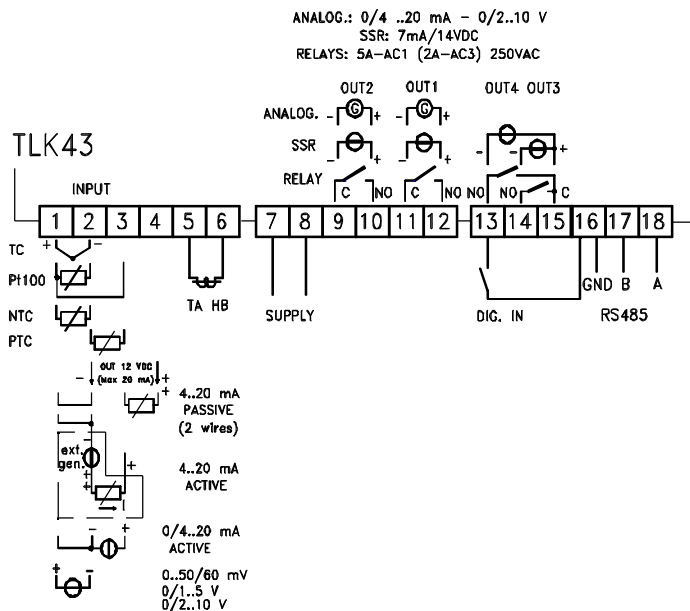
Es sind Kabel zu verwenden, die über geeignete, den Spannungen, Temperaturen und Betriebsbedingungen entsprechende Isolierung verfügen und es muss darauf geachtet werden, dass die Kabel der Eingangsfühler separat von den Stromkabeln und anderen Leistungskabeln verlegt werden, um eine Induktion elektromagnetischer Störungen zu vermeiden.

Bei Verwendung von abgeschirmten Kabeln sind diese nur einseitig zu erden.

Vor Anschluss der Ausgänge an die Verbraucher ist unbedingt sicherzustellen, dass die eingestellten Parameter auch tatsächlich den gewünschten Parameterwerten entsprechen und die Anwendung richtig funktioniert, damit keine Störungen in der Anlage verursacht werden, die zu Personen- oder Sachschäden führen könnten.

**Die Firma GREISINGER ELECTRONIC GMBH und ihre gesetzlichen Vertreter weisen jede Haftung für Personen- oder Sachschäden von sich, die auf Abänderungen, unsachgemäße, falsche oder nicht den Merkmalen des Gerätes entsprechende Verwendung zurückzuführen sind.**

### 3.4 – ANSCHLUSSPLAN



## 4 - BETRIEB

### 4.1 - MESSUNG UND ANZEIGE

Alle Parameter der Messfunktion befinden sich in der Gruppe “**InP**”.

Mit dem Parameter “**HCFG**” kann die Art des Eingangssignals gewählt werden, d.h.: von einem Thermoelement (tc), von einem Widerstandsthermometer oder Thermistor (rtd), von einem Messwandler mit Strom (I) oder Spannung (UoLt) normalisiertes Signal oder schließlich von einer seriellen Kommunikationsleitung des Instruments (SEr).

Nach Auswahl des Signals muss in Parameter “**SEnS**” der Sondentyp eingestellt werden, beispielsweise:

- für Thermoelemente J (J), K (CrAl), S (S), B (b), C (C), E (E), L (L), N (n), R (r), T (t), oder für Infrarotsensoren der Serie IRS, Range A mit Linearisierung J (Ir.J) oder K (Ir.CA)
- für Widerstandsthermometer Pt100 IEC (Pt1) oder für Thermistoren PTC KTY81-121 (Ptc) oder NTC 103AT-2 (ntc)
- für normierte Stromsignale 0..20 mA (0.20) oder 4..20 mA (4.20)
- für normierte Spannungssignale 0..50 mV (0.50), 0..60 mV (0.60), 12..60 mV (12.60), 0..5 V (0.5), 1..5 V (1.5), 0..10 V (0.10) oder 2..10 V (2.10).

Zur Gewährleistung eines ordnungsgemäßen Betriebs ist das Gerät bei Änderung dieser Parameter aus- und wieder einzuschalten.

Bei den Geräten mit Eingang für Temperaturfühler (tc, rtd) kann die Maßeinheit der Temperatur (°C, °F) am Parameter “**Unit**” und die gewünschte Auflösung (0=1°; 1=0,1°) am Parameter “**dp**” eingestellt werden.

In Bezug auf die Geräte, deren Eingang für normierte Analogsignale konfiguriert wurde, muss hingegen zuerst die gewünschte Auflösung im Parameter “**dp**” (0=1; 1=0,1; 2=0,01; 3=0,001) und dann im Parameter “**SSC**” der Wert, den das Gerät bei Skalenanfang anzeigen soll (0/4 mA, 0/12 mV, 0/1 V oder 0/2 V) und im Parameter “**FSC**” der Wert, den das Gerät bei Vollausschlag anzeigen soll (20 mA, 50 mV, 60 mV, 5 V oder 10 V) eingegeben werden.

Bei Verwendung von Infrarot-Temperatursensoren (IRS, Range “A”) und Konfiguration des Sensors als “Ir.J” oder “Ir.CA”, steht auch der Parameter “**rEFL**” zur Verfügung, mit dessen Hilfe eventuelle Messfehler korrigiert werden können, die durch die Umgebungsbeleuchtung oder die Reflexivität des Materials verursacht werden.

Stellen Sie diesen Parameter auf einen hohen Wert ein, wenn das zu messende Material besonders hell oder reflektierend ist und verringern Sie ihn bei dunklen bzw. wenig reflektierenden Oberflächen. Dabei muss jedoch berücksichtigt werden, dass der für die meisten Materialien empfohlene Wert in einem Bereich zwischen 1.00 und 0.80 liegt.

Das Instrument ermöglicht die Justage der Messung über die Parameter “**OFSt**” und “**rot**” entsprechend den Anforderungen der Anwendung.

Wird der Parameter “rot”=1,000 gestellt, kann im Parameter “OFSt” ein positiver oder negativer Offset eingestellt werden, der einfach vor der Anzeige zu dem vom Fühler gemessenen Wert hinzuaddiert wird und bei allen Messungen konstant bleibt.

Soll der eingegebene Offset nicht bei allen Messungen konstant sein, kann die Justage an zwei beliebigen Punkten vorgenommen werden.

In diesem Fall müssen die nachstehenden Formeln verwendet werden, um die in den Parametern “OFSt” und “rot” einzugebenden Werte zu bestimmen:

$$\text{"rot"} = (D2-D1) / (M2-M1)$$

$$\text{"OFSt"} = D2 - (\text{"rot"} \times M2)$$

Hierbei ist:

M1 = der gemessene Wert 1

D1 = der anzuzeigende Wert, wenn das Gerät M1 misst

M2 = der gemessene Wert 2

D2 = der anzuzeigende Wert, wenn das Gerät M2 misst

Daraus ergibt sich für das Gerät die folgende Anzeige:

$$DV = MV \times \text{"rot"} + \text{"OFSt"}$$

Hierbei ist:

DV = der angezeigte Wert

MV= der gemessene Wert

#### Beispiel 1:

Das Gerät soll bei 20° den tatsächlich gemessenen Wert anzeigen und bei 200° einen um 10° niedrigeren Wert (190°).

Daraus ergibt sich: M1=20 ; D1=20 ; M2=200 ; D2=190

$$\text{"rot"} = (190 - 20) / (200 - 20) = 0,944$$

$$\text{"OFSt"} = 190 - (0,944 \times 200) = 1,2$$

#### Beispiel 2:

Das Gerät soll 10° anzeigen, wenn tatsächlich 0° gemessen wurden, jedoch bei 500° einen um 50° höheren Wert anzeigen (550°).

Daraus ergibt sich: M1=0 ; D1=10 ; M2=500 ; D2=550

$$\text{"rot"} = (550 - 10) / (500 - 0) = 1,08$$

$$\text{"OFSt"} = 550 - (1,08 \times 500) = 10$$

Im Parameter "**FiL**" kann die Zeitkonstante des Softwarefilters der Messung des Eingangswertes derart eingestellt werden, dass die Empfindlichkeit gegen Messstörungen reduziert wird (Zeit wird erhöht).

Bei Messfehlern sorgt das Gerät dafür, dass am Ausgang die im Parameter "**OPE**" eingegebene Leistung abgegeben wird.

Diese Leistung wird nach der für den PID-Regler programmierten Zykluszeit berechnet, während für die EIN/AUS Regler automatisch eine Zykluszeit von 20 Sekunden angenommen wird.

(z.B. bei Fühlerfehler und EIN/AUS Regelung und "OPE"= 50 wird der Einstellausgang 10 Sekunden lang aktiviert, bleibt dann 10 Sekunden lang deaktiviert und so weiter, solange der Messfehler besteht).

Im Parameter "**InE**" kann auch bestimmt werden, welche Einfangsfehler dazu führen, dass das Gerät die im Parameter "OPE" eingestellte Leistung abgibt. "OPE".

Die Alternativen des Parameters "InE" sind die Folgenden:

= Or : Der Zustand wird vom Overage bzw. vom Fühlerbruch bestimmt.

= Ur : Der Zustand wird vom Underrange bzw. vom Fühlerbruch bestimmt.

= Our : Der Zustand wird vom Overage oder Underrange bzw. vom Fühlerbruch bestimmt.

Über den Parameter "**diSP**" in der Gruppe "**PA**n" kann die normale Displayanzeige festgelegt werden; mögliche Anzeigen sind

- die Prozessvariable (dEF),

- die Regelleistung (Pou),

- der aktive Sollwert (SP.F),

- der operative Sollwert bei aktiven Rampen (SP.o) bzw.

- der Alarmgrenzwert AL1, 2 oder 3 (AL1, AL2 oder AL3).

## 4.2 - KONFIGURATION DER AUSGÄNGE

Die Ausgänge des Instruments können in den Parametergruppen "1O1", "1O2", "1O3", "1O4" konfiguriert werden, die je nach Typ des vorhandenen Ausgangs (digital oder analog) verschiedene Parameter enthalten.

**Hinweis:** In allen nachstehenden Beispielen steht für die Alarmzahl stets allgemein der Buchstabe **n**

### RELAIS- ODER SSR-AUSGÄNGE:

In der gewählten Gruppe ist nur der Parameter "OnF" verfügbar.

Dieser Parameter kann für folgende Funktionen programmiert werden:

- = 1.rEG : Ausgang für Primärregelung
- = 2.rEG : Ausgang für Sekundärregelung
- = Alno : Normalerweise geöffneter Alarmausgang
- = ALnc : Normalerweise geschlossener Alarmausgang
- = OFF : Ausgang deaktiviert

Die Kombination Ausgangsnummer – Alarmnummer wird hingegen in der entsprechenden Alarmgruppe vorgenommen ("1AL1", "1AL2" oder "1AL3")

### ANALOGAUSGÄNGE 0/4..20 mA oder 0/2..10 V (nur OUT1 und OUT2):

In der gewählten Gruppe ist der Parameter "Aorn" verfügbar, mit dem der für den Ausgang verwendete Skalenbeginn eingestellt werden kann. Der Parameter wird daher folgendermaßen konfiguriert:

- = 0 : wenn ein Skalenbeginn bei 0 verwendet werden soll  
(0 mA für einen Ausgang mit 0/4...20 mA oder 0 V für einen Ausgang mit 0/2...10 V)
- = no\_0 : wenn ein Skalenbeginn verwendet werden soll, der von 0 verschieden ist  
(4 mA für einen Ausgang mit 0/4...20 mA, oder 2 V für einen Ausgang mit 0/2...10 V)

Ferner steht der Parameter "AonF" zur Verfügung, mit dem die Funktion des Analogausgangs folgendermaßen konfiguriert werden kann:

- = 1.rEG : als Ausgang für Primärregelung (analoger Regelausgang)
- = 2.rEG : als Ausgang für Sekundärregelung (analoger Regelausgang)
- = r.inP : als Ausgang für die Rückübertragung der Messung (linearer Analogausgang)
- = r.Err : als Ausgang für die Rückübertragung des Fehlers [SP-PV]
- = r.SP : als Ausgang für die Rückübertragung des aktiven Sollwerts
- = r.SEr : als über die serielle Kommunikationsleitung des Instruments gesteuerter Ausgang.
- = OFF : Ausgang deaktiviert

Wird der Analogausgang als 1.rEG oder 2.rEG konfiguriert, ist das Ausgangssignal proportional zur Regelleistung, die vom Instrument von 0% (das Ausgangssignal entspricht dem programmierten Skalenbeginn) bis 100 % (das Ausgangssignal entspricht dem über den jeweiligen Ausgangstyp maximal verfügbaren) kalkuliert wird.

Die analogen Regelausgänge können nur für PID-Regelungen mit einfacher oder zweifacher Wirkung verwendet werden. Ist der Regelmodus vom Typ ON/OFF, kann der Analogausgang nur die Regelzustände 0 % oder 100 % annehmen.

Wird die Funktion des Analogausgangs hingegen für die Rückübertragung konfiguriert, ist es erforderlich, weitere zwei Parameter zu programmieren, mit denen die Mindest- und Höchstbezugswerte festgelegt werden.

Hierzu muss im Parameter "AonL" der Wert eingestellt werden, bei dem das Instrument im Ausgang den Mindestwert liefert (0/4 mA oder 0/2 V) und im Parameter "AonH" der Wert, bei dem das Instrument den Höchstwert abgibt (20 mA oder 10 V).

### 4.3 - EIN/AUS-REGELUNG (1rEG)

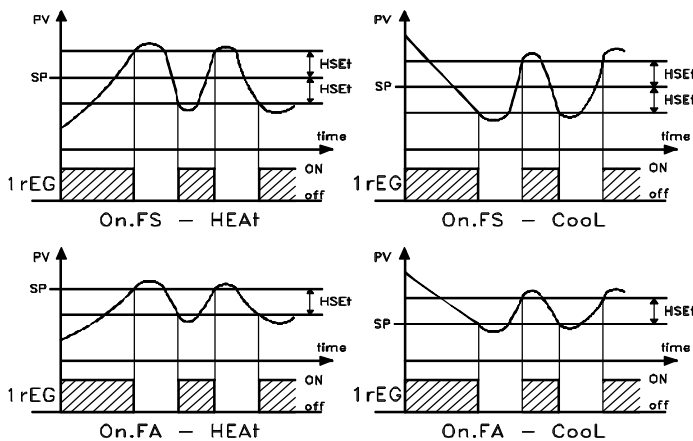
Alle Parameter der EIN/AUS-REGELUNG befinden sich in der Gruppe "1rEG".

Diese Regelart kann durch Einstellen des Parameters "Cont" = On.FS oder = On.FA aktiviert werden und wirkt auf den als 1.rEG konfigurierten Ausgang, nach der programmierten Messung, dem aktiven Sollwert "SP", der Betriebsart "Func" und der Hysterese "HSEt".

Das Gerät nimmt bei "Cont" = On.FS eine EIN/AUS-REGELUNG mit symmetrischer Hysterese vor, bzw. bei "Cont" = On.Fa eine EIN/AUS-REGELUNG mit asymmetrischer Hysterese.

Der Regler verhält sich dabei wie folgt: bei umgekehrtem Wirkungssinn oder Heizen ("Func"=HEAt) deaktiviert er den Ausgang, wenn der Istwert den Wert [SP + HSEt] bei symmetrischer Hysterese bzw. [SP] bei asymmetrischer Hysterese erreicht hat, und aktiviert ihn wieder, wenn der Wert unter [SP - HSEt] sinkt.

Umgekehrt, d.h. bei direktem Wirkungssinn oder Kühlen ("Func"=CooL) deaktiviert der Regler den Ausgang, wenn der Istwert den Wert [SP - HSEt] bei symmetrischer Hysterese bzw. [SP] bei asymmetrischer Hysterese erreicht hat, und aktiviert ihn wieder, wenn er den Wert [SP + HSEt] überschreitet.



### 4.4 - EIN/AUS-REGELUNG BEI NEUTRALER ZONE (1rEG - 2rEG)

Sämtliche Parameter der EIN/AUS-Regelung bei neutraler Zone befinden sich in der Gruppe "1rEG".

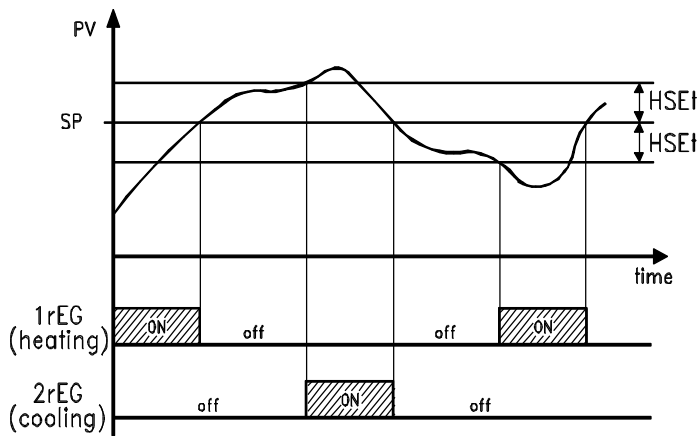
Dieser Betrieb kann aktiviert werden, wenn 2 Ausgänge als 1rEG und 2rEG konfiguriert wurden; die Funktion wird durch Programmieren des Parameters "Cont" = nr bestimmt.

Die Regelart mit neutraler Zone wird zur Steuerung von Anlagen verwendet, die über ein Element verfügen, das einen positiven Anstieg erzeugt (z.B. ein Heizen, Anfeuchten usw..) und über ein Element, das einen negativen Anstieg erzeugt (z.B. Kühlen, Entfeuchten usw.).

Der Regelbetrieb wirkt auf die Ausgänge, die nach der programmierten Messung, dem aktiven Sollwert "SP" und der Hysterese "HSEt" konfiguriert wurden. Dabei verhält sich der Regler wie folgt:

Er schaltet die Ausgänge ab, wenn der Istwert den Sollwert erreicht und aktiviert den Ausgang 1rEG wenn der Istwert niedriger ist als [SP-HSEt], bzw. er schaltet den Ausgang 2rEG ein, wenn der Istwert höher ist als [SP+HSEt].

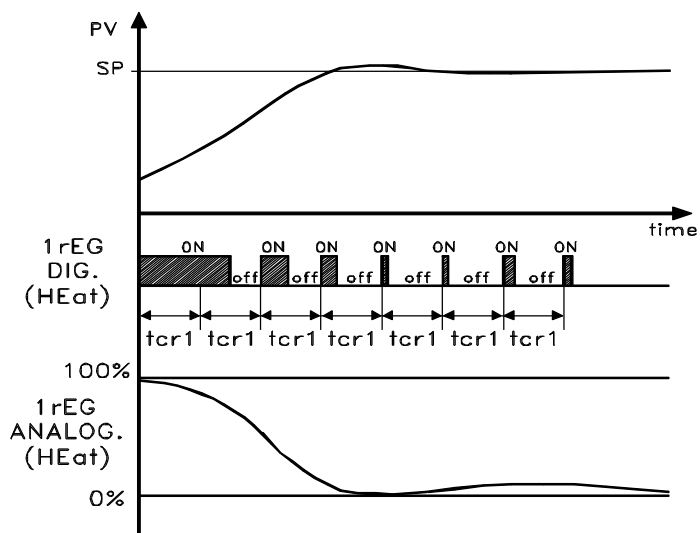
Folglich muss das Element, das den positiven Anstieg erzeugt, an den als 1rEG konfigurierten Ausgang und das Element, das den negativen Anstieg erzeugt, an den als 2rEG konfigurierten Ausgang angeschlossen werden.



#### 4.5 - PID-REGELUNG MIT EINFACHER WIRKUNG (1rEG)

Alle Parameter der PID-Regelung befinden sich in der Gruppe "1rEG".

Die PID-Regelung mit einfacher Wirkung wird aktiviert, indem der Parameter "Cont" = Pid (befindet sich in der Gruppe "1rEG") gestellt wird und wirkt auf den Ausgang 1rEG nach dem aktiven Sollwert "SP", der Betriebsart "Func" und dem Ergebnis des 2-stufigen PID-Regelalgorithmus des Gerätes.

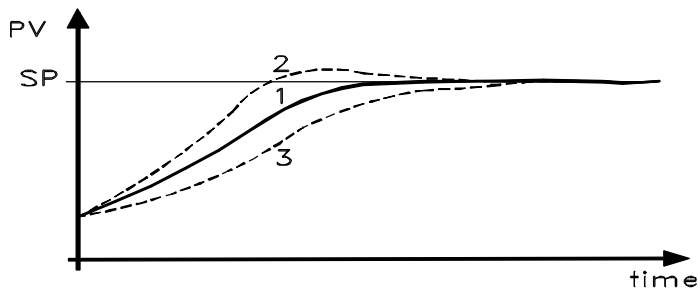


Zur Gewährleistung einer guten Stabilität bei schnellen Abläufen, muss als Zykluszeit "tcr1" niedrig sein und der Regelausgang häufig ansprechen. In diesem Fall sollte ein HL-Relais (SSR) zur Steuerung des Verbrauchers verwendet werden.

Für den PID-Regelalgorithmus mit einfacher Wirkung des Gerätes können die folgenden Parameter eingestellt werden:

- "Pb" - Proportionalband
- "tcr1" - Zykluszeit des Ausgangs 1rEG (nur für Digitalausgänge)
- "Int" - Integralzeit
- "rS" - manuelle Rücksetzung (nur bei "Int = 0")
- "dEr" - Vorhaltezeit
- "FuOC" - Fuzzy Overshoot Control

Durch diesen letzten Parameter können Überschwingungen (overshoot) bei Einschaltung des Prozesses bzw. bei Änderung des Sollwertes vermieden werden. Hierbei ist jedoch zu berücksichtigen, dass ein niedriger Parameterwert das Overshoot reduziert, während es ein hoher Wert erhöht.



- 1: Wert "FuOC" OK
- 2: Wert "FuOC" zu hoch
- 3: Wert "FuOC" zu niedrig

#### 4.6 - PID-REGELUNG MIT DOPPELTER WIRKUNG (1rEG - 2rEG)

Alle Parameter der PID-Regelung befinden sich in der Gruppe "1rEG".

Die PID-Regelung mit doppelter Wirkung wird zur Steuerung von Anlagen verwendet, die über ein Element verfügen, das einen positiven Anstieg (z.B. Heizen) und über ein Element, das einen negativen Anstieg (z.B. Kühlen) erzeugt. "Cont" = Pid.

Das den positiven Anstieg erzeugende Element muss an den als 1rEG konfigurierten Ausgang angeschlossen werden, während das den negativen Anstieg erzeugende Element an den als 2rEG konfigurierten Ausgang angeschlossen wird.

Die PID-Regelung mit doppelter Wirkung wirkt folglich auf die Ausgänge 1rEG und 2rEG nach dem aktiven Sollwert "SP" und dem Ergebnis des 2-stufigen PID-Regelalgorithmus des Gerätes.

Zur Gewährleistung einer guten Stabilität der Variable bei schnellen Abläufen müssen die Zykluszeiten "tcr1" und "tcr2" niedrig sein und die Regelausgänge häufig ansprechen.

In diesem Fall sollte ein HL-Relais (SSR) zur Steuerung der Verbraucher verwendet werden. Für den PID-Regelalgorithmus mit doppelter Wirkung des Gerätes können die folgenden Parameter eingestellt werden:

"Pb" - Proportionalband

"tcr1" - Zykluszeit des Ausgangs 1rEG (nur für Digitalausgänge)

"tcr2" - Zykluszeit des Ausgangs 2rEG (nur für Digitalausgänge)

"Int" - Integralzeit

"rS" - manuelle Rücksetzung (nur bei "Int = 0")

"dEr" - Vorhaltezeit

"FuOC" - Fuzzy Overshoot Control

"Prat" - Power Ratio oder Verhältnis zwischen der Leistung des vom Ausgang 2rEG angesteuerten Elements und der Leistung des vom Ausgang 1rEG angesteuerten Elements.

Falls der Parameter "Prat" auf = 0 gestellt wird, wird der Ausgang 2rEG deaktiviert und der Regler verhält sich genau wie ein PID-Regler mit einfacher Wirkung und zwar über den Ausgang 1rEG.

## 4.7 - PID-REGELUNG FÜR MOTORISIERTE ANTRIEBE MIT ZEITBEDINGTER POSITIONIERUNG (1rEG - 2rEG)

Alle Parameter der PID-Regelung befinden sich in der Gruppe "1rEG".

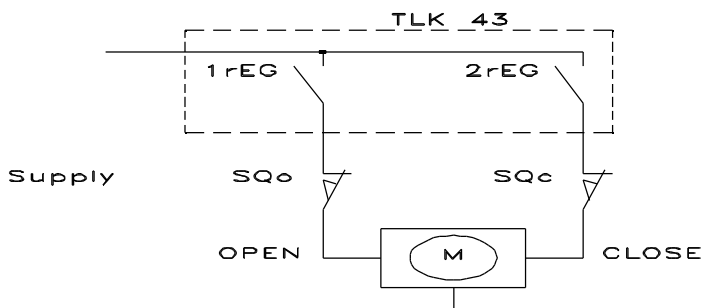
Dieser Regeltyp wird für die Überwachung von Anlagen verwendet, die mit einem motorisierten Antrieb mit digitaler Öffnungs- und Schließsteuerung ausgestattet sind, der bei Fehlen eines Steuerbefehls an der jeweils erreichten Position stoppt und der aktiviert wird, wenn 2 Ausgänge als 1rEG und 2rEG sowie der Parameter "Cont" auf 3 Pt konfiguriert ist.

Der Öffnungsbefehl des Antriebs erfolgt von dem als 1rEG konfigurierten Ausgang, während der Schließbefehl von dem als 2rEG konfigurierten Ausgang kommt.

Die PID-Regelung mit doppelter Wirkung wirkt folglich auf die Ausgänge 1rEG und 2rEG nach dem aktiven Sollwert "SP" und dem Ergebnis des 2-stufigen PID-Regelalgorithmus des Gerätes.

Das verwendete Kontrollsystem sieht keine Rückführung vor um die aktuelle Position des Antriebs festzustellen.

Ist der Stellantrieb nicht mit Sicherheitsendkontakten ausgestattet, die bei Erreichen des Endanschlags den Antriebsvorgang unterbrechen, muss die Anlage mit solchen Kontakten (SQo, SQc) wie in der Abbildung dargestellt ausgerüstet werden.



Der Algorithmus der PID-Regelung für motorisierte Antriebe mit zeitbedingter Positionierung sieht folgende Parameter vor:

"Pb" - Proportionalband

"Int" – Integralzeit

"rS" – manuelle Rücksetzung (nur bei "Int =0)

"dEr" – Vorhaltezeit

"FuOC" - Fuzzy Overshoot Control

"tcor" : - Laufzeit des Antriebs.

Dies ist die in Sekunden ausgedrückte Zeit, die der Antrieb benötigt, um von der Position „ganz geöffnet“ zur Position „ganz geschlossen“ zu gelangen.

"SHrl" : - Mindestregelwert.

Dies ist der Wert (in %), den die Regelung erreichen muss, bevor eine Wirkung auf den Ausgang erzielt wird. Zweck dieses Parameters ist es zu vermeiden, dass die Kontrolle zu häufig eingreift.

"PoSI" : Positionierung beim Einschalten.

Dies ist die Position, auf die sich der Antrieb bewegen muss, wenn das Instrument eingeschaltet wird.

Diese Position kann folgenden Werten entsprechen:

nO = der Antrieb verbleibt an seiner aktuellen Position,

oPEn = der Antrieb geht in die Position „ganz geöffnet“,

cLoS = der Antrieb geht in die Position „ganz geschlossen“.

Werden die Optionen "OPEN" oder "CloS" programmiert, aktiviert das Gerät beim Einschalten den Ausgang 1rEG (falls "oPEn") oder den Ausgang 2rEG (falls "cLoS") für die in Parameter "tcor" eingestellte Zeitdauer, nach deren Ablauf der Regelungsprozess beginnt.

Im Falle eines Messfehlers werden die Ausgänge so aktiviert, dass das Ventil in die in Parameter "PoSI" festgelegte Position gebracht wird.

## 4.8 - AUTOTUNING- UND SELFTUNING-FUNKTIONEN

Alle Parameter der AUTOTUNING- und SELFTUNING-Funktionen befinden sich in der Gruppe "1rEG".

Die AUTOTUNING-Funktion und die SELFTUNING-Funktion gestatten eine automatische Einstellung des PID-Reglers.

Die **AUTOTUNING**-Funktion beinhaltet eine Berechnung der PID-Parameter durch einen FAST-Einstellzyklus; nach Abschluss des Zyklus werden die Parameter vom Gerät gespeichert und bleiben während der Regelung konstant.

Die **SELFTUNING**-Funktion (rule based "TUNE-IN") beinhaltet hingegen die Steuerung der Regelung und eine fortwährende Neuberechnung der Parameter während der Regelung.

Beide Funktionen berechnen automatisch die folgenden Parameter:

"Pb" - Proportionalband

"tcr1" – Zykluszeit von Ausgang 1rEG

"tcr2" – Zykluszeit von Ausgang 2rEG

"Int" – Integralzeit

"dEr" – Vorhaltezeit

"FuOC" - Fuzzy Overshoot Control

und für die PID-Regelung mit doppelter Wirkung auch:

"Prat" – Das Verhältnis P 2rEG/ P 1rEG

Zur Aktivierung der AUTOTUNING-Funktion ist wie folgt beschrieben vorzugehen:

- 1) Den gewünschten Sollwert einstellen und aktivieren.
- 2) Den Parameter "Cont" =Pid oder = 3 Pt einstellen, wenn das Instrument einen motorisierten Antrieb mit zeitbedingter Positionierung steuert.
- 3) Bei Steuerung mit einfacher Wirkung ist der Parameter "Func" nach dem durch Ausgang 1rEG zu überwachenden Prozess einzustellen.
- 4) Einen Ausgang als 2rEG konfigurieren, wenn das Instrument eine Anlage mit doppelter Wirkung oder einen motorisierten Antrieb mit zeitbedingter Positionierung steuert.
- 5) Den Parameter "**Auto**" wie folgt einstellen:
  - = 1 - wenn das Autotuning automatisch bei jeder Geräteeinschaltung gestartet werden soll, sofern der Istwert kleiner (bei "Func" =HEAt) oder größer (bei "Func" =Cool) als SP/2 ist.
  - = 2 - wenn das Autotuning automatisch bei der nächsten Geräteeinschaltung gestartet werden soll, sofern der Istwert kleiner (bei "Func" =HEAt) oder größer (bei "Func" =Cool) als SP/2 ist und nach Abschluss der Einstellung automatisch der Parameter "Auto"=OFF gestellt wird.
  - = 3 - wenn das Autotuning von Hand durch Aktivieren des Punktes "tunE" im Hauptmenü bzw. durch Betätigen der entsprechend programmierten Taste U ("USrb" = tunE) gestartet werden soll. In diesem Fall startet das Autotuning ohne Prüfung des Istwertes. Dieser Vorgang sollte nur dann durchgeführt werden, wenn der Istwert möglichst stark vom Sollwert abweicht, damit ein besseres Ergebnis des Autotuning FAST sichergestellt wird.
  - = 4 - wenn es wünscht, dass der Autotuning automatisch am Ende der programmiert Zyklus von Soft-Start gestartet wird. Sofern der Istwert kleiner (bei "Func" =HEAt) oder größer (bei "Func" =Cool) als SP/2 ist.
- 6) Die Programmierung der Parameter verlassen.
- 7) Das Gerät an die angesteuerte Anlage anschließen.
- 8) Das Autotuning durch Ab- und Einschalten des Gerätes starten, wenn der Parameter "Auto" = 1 oder 2 bzw. durch Aktivieren des Menüpunktes "**tunE**" im Hauptmenü (oder über die entsprechend programmierte Taste U).

Nun wurde die Autotuning-Funktion aktiviert und dieser Zustand wird durch Blinken der LED AT/ST signalisiert. Der Regler nimmt nun an der überwachten Anlage zur Berechnung der Parameter für die PID-Regelung eine Reihe von Einstellungen vor.

Bei "Auto" = 1 oder "Auto" = 2 und falls zu Beginn des Autotunings der Istwert (bei "Func" =HEAt) nicht niedriger oder (bei "Func" =Cool) nicht höher als SP/2 war, erscheint auf der Anzeige "ErAt" und das Gerät versetzt sich in den normalen Betriebsmodus, nach den zuvor programmierten Parametern.

Um die Fehlermeldung "ErAt" zu löschen, muss der Regler in den OFF-Regelzustand (OFF) und daraufhin auf die automatische Regelung (rEG) gestellt werden.

Die Dauer eines Autotuning-Zyklus ist auf maximal 12 Stunden begrenzt. Wurde der Vorgang innerhalb dieser 12 Stunden nicht abgeschlossen, erscheint auf der Anzeige "noAt" .

Sollte hingegen eine Fühlerstörung eintreten, unterbricht das Gerät natürlich den laufenden Zyklus. Die vom Autotuning berechneten Werte werden automatisch vom Regler nach Abschluss eines ordnungsgemäß erfolgten Autotuning-Zyklus in den entsprechenden Parametern der PID-Regelung gespeichert.

**Hinweis:** Das Gerät wurde werkseitig so eingestellt, dass bei jeder Einschaltung des Reglers ein Autotuning-Zyklus erfolgt ("Auto" = 1).

Zur Aktivierung der SELFTUNING-Funktion ist wie folgt beschrieben vorzugehen:

- 1) Den gewünschten Sollwert einstellen und aktivieren.
- 2) Den Parameter "Cont" =Pid oder = 3 Pt einstellen, wenn das Instrument einen motorisierten Antrieb mit zeitbedingter Positionierung steuert.
- 3) Bei Steuerung mit einfacher Wirkung ist der Parameter "Func" nach dem durch Ausgang 1rEG zu überwachenden Prozess einzustellen.
- 4) Einen Ausgang als 2rEG konfigurieren, wenn das Instrument eine Anlage mit doppelter Wirkung oder einen motorisierten Antrieb mit zeitbedingter Positionierung steuert.
- 5) Den Parameter "**SELF**" =yES stellen
- 6) Die Programmierung der Parameter verlassen.
- 7) Das Gerät an die angesteuerte Anlage anschließen.
- 8) Das Selftuning im Menüpunkt "**tune**" des Hauptmenüs anwählen (oder über die entsprechend programmierte Taste U).

Bei aktiver Selftuning-Funktion leuchtet die LED AT/ST dauernd und alle Parameter der PID-Regelung ("Pb", "Int", "dEr", usw.) werden nicht mehr angezeigt.

Um das Autotuning abzubrechen oder das Selftuning zu deaktivieren, ist im Menü "SEL" ein beliebiger Regelzustand anzuwählen: "rEG", "OPLO" oder "OFF".

Wird das Gerät während eines Autotuning-Zyklus bzw. bei aktivierter Selftuning-Funktion abgeschaltet, sind diese Funktionen bei Wiedereinschaltung des Gerätes noch aktiv.

#### **4.9 - BESCHRÄNKUNG DER REGELLEISTUNG**

Mit Hilfe dieser Funktion kann die Regelleistung im Ausgang (unabhängig für jeden der Regelausgänge) innerhalb eines bestimmten Intervalls zwischen einem Höchst- und einem Mindestwert eingeschränkt werden.

Die Verwendung dieser Grenzwerte ist nur bei PID-Regelung mit einfacher oder zweifacher Wirkung möglich und kann dazu dienen, einigen mechanischen Problemen der Stellantriebe entgegenzuwirken, beispielsweise für den Fall, dass Ventile sich nicht zu öffnen beginnen, bevor der Eingang mindestens 20% erreicht hat und/oder bereits ganz geschlossen sind, wenn die Leistung erst 80% erreicht hat. Die PID-Regelung des Instruments arbeitet normalerweise mit der Erzeugung von Leistungen zwischen 0 und 100 % bei PID-Regelungen mit Einfachwirkung bzw. -100 (C) und 100 (H) % bei PID-Regelungen mit zweifacher Wirkung.

Bei Einstellungen von "ro1.L" =0, "ro2.L" = 0 und "ro1.H" =100, "ro2.H" = 100 ist die Funktion deaktiviert.

Bei Einstellung anderer Werte wird die Leistung innerhalb des eingestellten Grenzwertintervalls skaliert um die Dynamik des Stellantriebes maximal auszunutzen. Die für diese Funktion einstellbaren Parameter der Gruppe “**1rEG**” sind die Folgenden:

“**ro1.L**” - Mindestleistung im Ausgang von 1rEG (H)

“**ro1.H**” - Höchstleistung im Ausgang von 1rEG (H)

“**ro2.L**” - Mindestleistung im Ausgang von 2rEG (C)

“**ro2.H**” - Höchstleistung im Ausgang von 2rEG (C)

Im manuellen Überwachungsmodus “OPLO” ist die Begrenzung nicht aktiv.

#### **4.10 - BESCHRÄNKUNG DER VARIATIONSGESCHWINDIGKEIT DER REGELLEISTUNG**

Mit Hilfe dieser Funktion kann die Variationsgeschwindigkeit der Regelleistung im Ausgang (unabhängig für jeden Regelausgang) eingeschränkt werden.

Die Verwendung dieser Grenzwerte ist nur bei PID-Regelung mit einfacher oder zweifacher Wirkung möglich und kann dazu dienen, bestimmten Problemen mit Stellantrieben entgegenzuwirken, für die möglicherweise eine langsame oder progressive Leistungsvariation erforderlich ist.

Die für diese Funktion einstellbaren Parameter der Gruppe “**1rEG**” sind die Folgenden:

“**OPS1**” - Geschwindigkeit der Leistungsvariation im Ausgang von 1rEG (H), ausgedrückt in [% / s].

“**OPS2**” - Geschwindigkeit der Leistungsvariation im Ausgang von 2rEG (C), ausgedrückt in [% / s].

Bei Einstellung des Parameters auf = InF und im manuellen Überwachungsmodus “OPLO” ist die Begrenzungsfunktion deaktiviert.

#### **4.11 - FUNKTION SPLIT RANGE**

Diese Funktion ist nur bei PID-Regelungen mit einfacher oder zweifacher Wirkung verfügbar und kann genutzt werden um das Eingreifen der beiden, über das Instrument gesteuerten, Stellantriebe zu verzögern oder voreilen zu lassen.

Mit dieser Funktion kann also das Ansprechen der beiden Stellantriebe optimiert werden, indem verhindert wird, dass sich deren Aktionen überlagern, bzw. eine Überlagerung gezielt programmiert wird um eine Aktionskombination der beiden Stellantriebe zu erreichen.

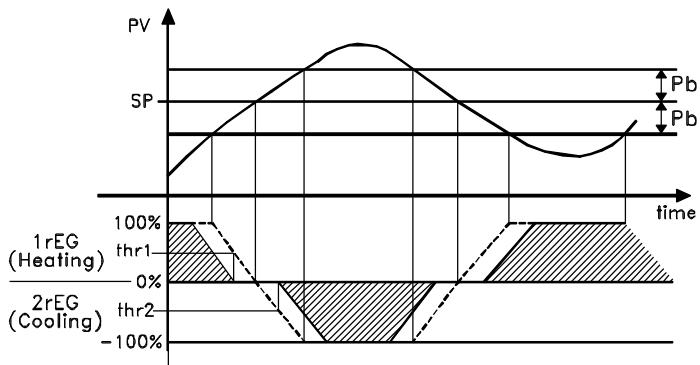
Praktisch betrachtet werden hier zwei Leistungs-Offsets (jeweils einer für die direkte und einer für die umgekehrte Wirkung) eingestellt, die den Beginn des Ansprechens des über den Ausgang gesteuerten Stellantriebs festlegen.

Die für diese Funktion einstellbaren Parameter der Gruppe “**1rEG**” sind die Folgenden:

“**thr1**” : Leistungsschwelle, an der der Ausgang 1rEG in Betrieb gesetzt wird.

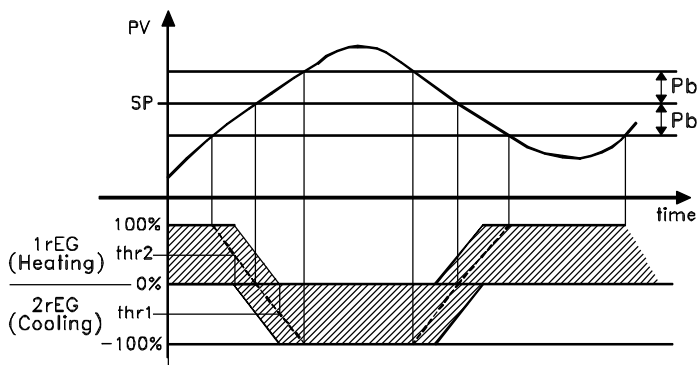
“**thr2**” : Leistungsschwelle, an der der Ausgang 2rEG in Betrieb gesetzt wird.

Soll das Eintreten der umgekehrten Wirkung (1rEG) vorgezogen und das der direkten Wirkung (2rEG) verzögert werden, sind in Parameter “thr1” positive und in Parameter “thr2” negative Werte einzustellen. Auf diese Weise wird der Bereich erweitert, innerhalb dessen sich die beiden Ausgänge nicht gleichzeitig aktivieren.

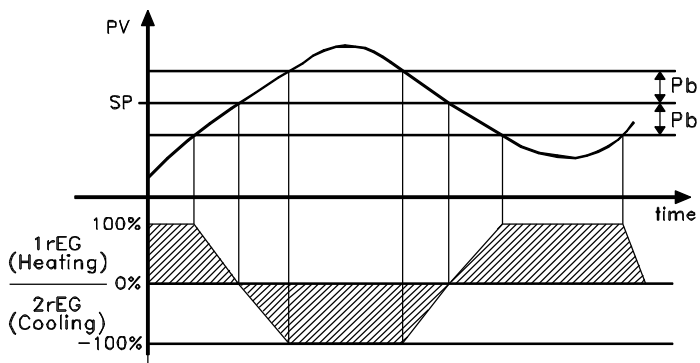


Soll hingegen die Dauer der umgekehrten Wirkung (1rEG) verlängert und die der direkten Wirkung (2rEG) vorgezogen werden, sind hierzu in Parameter "thr1" negative und in Parameter "thr2" positive Werte einzustellen.

Auf diese Weise wird der Bereich erweitert, innerhalb dessen sich die beiden Ausgänge gleichzeitig aktivieren.



Die Deaktivierung der Funktion Split Range erfolgt durch Einstellen der entsprechenden Parameter auf =0.



**Hinweis:** Zur Veranschaulichung der Erklärungen wurde in den Beispielgrafiken von einem Proportionalregler (mit "dEr" und "Int" = OFF) mit zweifacher Wirkung sowie "Prat" = 1.0 und "rS" = 0.0 ausgegangen.

#### 4.12 - ERREICHEN DES SOLLWERTES BEI VORGEGEBENER GESCHWINDIGKEIT UND AUTOMATISCHE UMSCHALTUNG ZWISCHEN ZWEI SOLLWERTEN (AUFSTIEGSRAMPE, ABSTIEGSRAMPE UND ERHALTUNGSZEIT)

Alle Parameter der Rampenfunktionen befinden sich in der Gruppe "rEG".

Es kann eine Einstellung vorgenommen werden, damit der Sollwert innerhalb einer vorgegebenen Zeit erreicht wird (wobei diese höher ist, als die Zeit, die das System normalerweise benötigen würde).

Dies kann in Prozessen (Wärmebehandlungen, chemische Behandlungen usw.) nützlich sein, in denen der Sollwert schrittweise und innerhalb einer vorgegebenen Zeit erreicht werden muss.

Außerdem kann dafür gesorgt werden, dass das Gerät, sobald der erste Sollwert (SP1) erreicht wurde, automatisch nach einer programmierten Zeit auf den zweiten Sollwert (SP2) umschaltet, wodurch ein einfacher automatischer Wärmezyklus erzeugt wird.

Diese Funktionen sind für alle programmierbaren Regelarten verfügbar.

Der Betrieb wird durch die folgenden Parameter bestimmt:

"SLor" – Neigung der Aufstiegsrampe, angegeben in Einheit/Minute (aktiv, wenn der Istwert niedriger ist, als der Sollwert)

"SLoF" – Neigung der Abstiegsrampe, angegeben in Einheit/Minute (aktiv, wenn der Istwert höher ist, als der Sollwert),

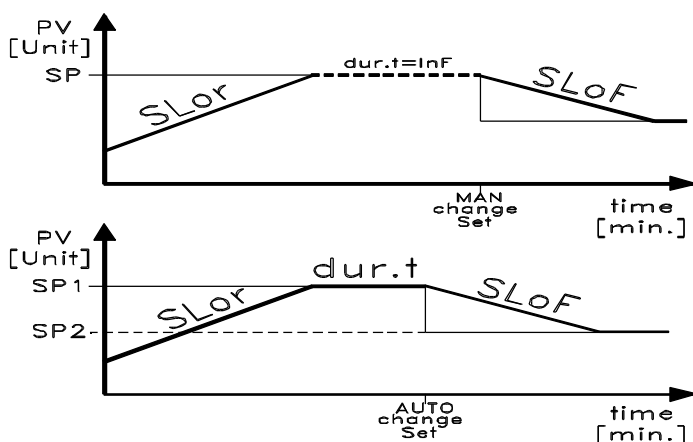
"dur.t" – Erhaltungszeit des Sollwertes SP1 bevor automatisch auf SP2 umgeschaltet wird (angegeben in Stunden und Minuten).

Die Funktionen sind deaktiviert, wenn die entsprechenden Parameter = InF gestellt werden.

Bei Änderung des Sollwertes oder Einschaltung des Gerätes bestimmt der Regler automatisch welcher der beiden Werte "SLor" oder "SLoF" benutzt wird.

**Hinweis:** Ist bei PID-Regelung ein Autotuning durchzuführen und eine Rampe aktiv, wird diese nicht durchgeführt, solange der Einstellzyklus nicht abgeschlossen wurde.

Folglich muss das Autotuning ohne Rampe aktiviert und nach erfolgter Abstimmung wieder deaktiviert werden ("Auto" = OFF); daraufhin sind die gewünschten Rampen zu programmieren und wird eine automatische Abstimmung gewünscht, so ist die Selftuning-Funktion zu aktivieren.



Beispiele mit Start bei niedrigeren Werten als SP und Reduzierung des Sollwertes.

#### 4.13 - SOFT-START-FUNKTION

Alle Parameter des Soft-Start-Betriebs befinden sich in der Gruppe **"rEG"**.

Die Soft-Start-Funktion ist nur bei vorhandener PID-Regelung aktivierbar und gestattet eine Einschränkung der Regelleistung bei Einschaltung des Gerätes während einer vorgegebenen Zeit.

Dies ist dann nützlich, wenn der vom Gerät angesteuerte Verbraucher durch eine zu hohe Leistung beschädigt werden könnte, die abgegeben wird, wenn er noch nicht hochgefahren ist (z.B. im Fall von einigen Heizelementen).

Der Betrieb wird durch die folgenden Parameter bestimmt:

**"St.P"** – Soft-Start-Leistung

**"Sst"** – Soft-Start-Zeit (angegeben in hh.mm)

Es sind zwei Betriebsarten möglich:

- 1) Werden beide Parameter mit Werten programmiert, die von OFF verschieden sind, liefert das Instrument beim Einschalten im Ausgang die in Parameter "St.P" eingestellte Leistung für die in Parameter "SSt" festgelegte Zeitdauer.  
Das Gerät arbeitet im Handbetrieb und schaltet nach Ablauf der Zeit "SSt" automatisch in den Automatikbetrieb um.  
Folglich ist darauf zu achten, dass keine zu hohe Leistung "St.P" eingestellt wurde, da die Funktion nicht deaktiviert wird, wenn die automatische Regelleistung niedriger ist, als die eingestellte Leistung.
- 2) Programmiert man Parameter "St.P" = OFF und Parameter "SSt" mit einem beliebigen anderen Wert, wird beim Einschalten die von der PID-Regelung berechnete Leistung durch die Zeit "SSt" dividiert um eine Rampe zu berechnen. Die am Ausgang abgegebene Leistung beginnt bei 0 und wird allmählich nach der berechneten Rampe bis zum Ablauf der Zeit "SSt" bzw. solange die Leistung die von der PID-Regelung berechnete Leistung nicht überschreitet, erhöht.

Zur Abschaltung der Soft-Start-Funktion ist der Parameter "Sst" = OFF zu stellen.

Tritt während der Durchführung des Soft-Start ein Messfehler auf, wird die Funktion abgebrochen und das Gerät sorgt dafür, dass am Ausgang die im Parameter "OPE" eingestellte Leistung abgegeben wird.

Der Soft-Start bleibt dennoch deaktiviert, auch wenn die Messung wiederhergestellt wurde.

Wenn gewünscht ist den Autotuning mit dem Soft Start auszuführen, ist es notwendig "Auto"=4 zu programmieren. Auf diese Art und Weise wird der Autotuning am Ende der Zyklus von Soft-Start ausgeführt, natürlich nur wenn die im Kapitel Autotuning angegebenen Bedingungen erfüllt sind.

#### 4.14.1 – KONFIGURATION DER ALARMAUSGÄNGE

Zur Betriebskonfiguration der Alarme, deren Ansprechen mit dem Istwert (AL1, AL2, AL3) verbunden ist, muss vorher bestimmt werden, welchem Ausgang der Alarm entsprechen soll.

Hierzu müssen zunächst in der Parametergruppe "Out" die Parameter der Ausgänge, die als Alarme ("O1F", "O2F", "O3F", "O4F") verwendet werden sollen, konfigurieren werden, indem der Parameter des gewünschten Ausganges wie folgt programmiert wird:

- = **Alno** wenn der Alarmausgang bei aktivem Alarm aktiviert werden soll und bei nicht aktivem Alarm deaktiviert sein soll.
- = **Alnc** wenn der Alarmausgang bei deaktiviertem Alarm aktiviert werden soll und bei aktivem Alarm deaktiviert sein soll.

**Hinweis:** In allen nachstehenden Beispielen steht für die Alarmzahl stets allgemein der Buchstabe **n**

Die Gruppe "ALn" des zu konfigurierenden Alarms öffnen und bei dem Parameter "OALn" programmieren, für welchen Ausgang das Alarmsignal bestimmt werden soll.

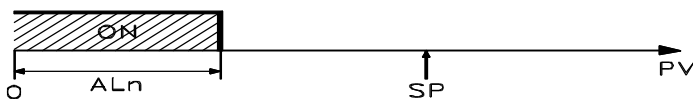
Der Alarmbetrieb wird durch die nachstehenden Parameter festgelegt:

- "ALnt" – ALARMART
- "Abn" – ALARMKONFIGURATION
- "ALn" – ALARMGRENZWERT
- "ALnL" – UNTERER ALARMGRENZWERT (für Bandwert-Alarme)
- "ALnH" – OBERER ALARMGRENZWERT (für Bandwert-Alarme)
- "ALnd" – ALARMEINSCHALTVERZÖGERUNG (in sec.)
- "ALni" – ALARMVERHALTEN BEI MESSFEHLER

##### **"ALnt" - ALARMART:**

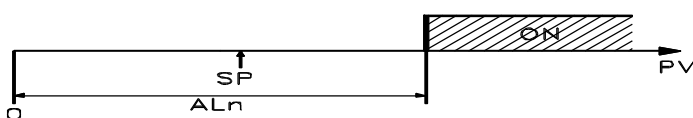
Es bestehen bis zu 6 verschiedene Verhalten des Alarmausgangs zur Verfügung:

1. LoAb = ABSOLUTER TIEFSTWERTALARM:  
Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den im Parameter "ALn" eingegebenen Alarmgrenzwert unterschreitet.



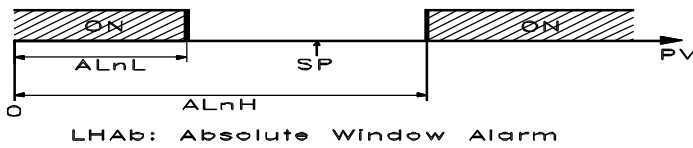
LoAb : Absolute Minimum Alarm

2. HiAb = ABSOLUTER HÖCHSTWERTALARM:  
Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert über den im Parameter "ALn" eingegebenen Alarmgrenzwert überschreitet.

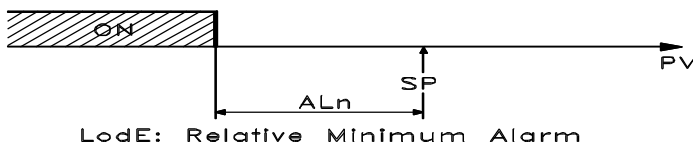


HiAb: Absolute Maximum Alarm

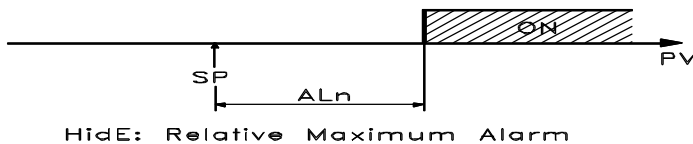
3. **LHAb = ABSOLUTER BANDWERT-ALARM:**  
 Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den im Parameter "ALnL" eingegebenen Grenzwert unterschreitet oder den im Parameter "ALnH" eingegebenen Grenzwert überschreitet.



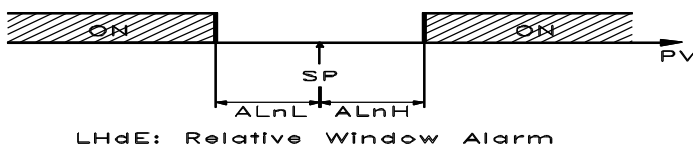
4. **LodE = RELATIVER TIEFSTWERTALARM:**  
 Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den Wert  $[SP - ALn]$  unterschreitet



5. **HidE = RELATIVER HÖCHSTWERTALARM:**  
 Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den Wert  $[SP + ALn]$  überschreitet



6. **LHdE = RELATIVER BANDWERT-ALARM:**  
 Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den Wert  $[SP - ALnL]$  unterschreitet oder wenn er den Wert  $[SP + ALnH]$  überschreitet



### **"Abn" - ALARMKONFIGURATION:**

Der Parameter kann einen Wert zwischen 0 und 15 annehmen.

Die einzugebende Zahl, die der gewünschten Betriebsart entspricht, ergibt sich aus der Summe der nachstehend beschriebenen Werte:

### **ALARMVERHALTEN BEI EINSCHALTUNG:**

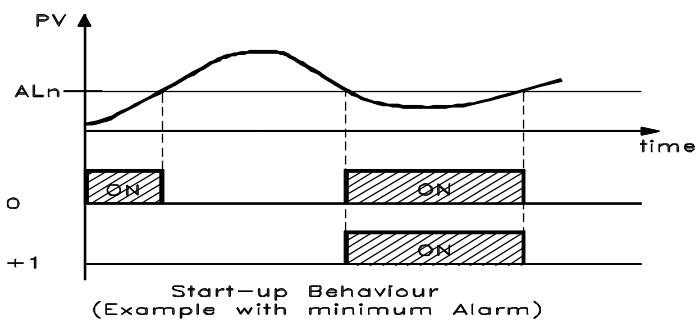
Der Alarmausgang verhält sich je nach dem im Parameter "Abn" summierten Wert auf 2 verschiedene Arten:

+0 = NORMALES VERHALTEN:

Der Alarm wird bei einem Alarmzustand stets aktiviert.

+1 = BEI EINSCHALTUNG NICHT AKTIVER ALARM:

Befindet sich das Gerät bei Einschaltung in einem Alarmzustand, wird dieser nicht aktiviert. Der Alarm wird lediglich aktiviert, wenn der Istwert nach erfolgter Einschaltung nicht den alarmfreien Zustand und dann den Alarmzustand erreicht hat.



### **ALARMVERZÖGERUNG:**

Der Alarmausgang verhält sich je nach dem im Parameter "Abn" summierten Wert auf 2 verschiedene Arten:

+0 = NICHT VERZÖGERTER ALARM:

Der Alarm wird sofort beim Auftreten des Alarmzustands aktiviert.

+2 = VERZÖGERTER ALARM:

Beim Auftreten eines Alarmzustands startet die im Parameter "ALnd" eingegebene Verzögerung (angegeben in Sekunden) und erst nach Ablauf dieser Zeit wird der Alarm aktiviert.

### **ALARMSPEICHER:**

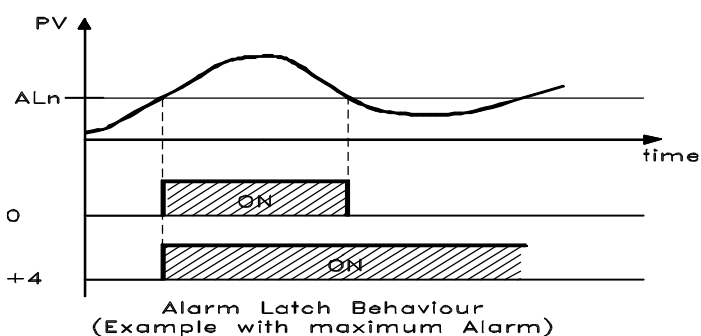
Der Alarmausgang verhält sich je nach dem im Parameter "Abn" summierten Wert auf 2 verschiedene Arten:

+ 0 = NICHT GESPEICHERTER ALARM:

Der Alarm bleibt nur im Alarmzustand aktiv

+ 4 = NICHT GESPEICHERTER ALARM:

Der Alarm aktiviert sich im Alarmzustand und bleibt auch dann noch bestehen, wenn dieser Zustand nicht mehr besteht, bis die Taste U gedrückt wird, sofern sie entsprechend programmiert wurde ("USrb"=Aac)



### ALARMQUITTIERUNG:

Der Alarmausgang verhält sich je nach dem im Parameter "Abn" summierten Wert auf 2 verschiedene Arten:

+ 0 = NICHT QUITTIERBARER ALARM:

Der Alarm bleibt in einem Alarmzustand stets aktiv

+ 8 = QUITTIERBARER ALARM:

Der Alarm wird in einem Alarmzustand aktiviert und lässt sich anhand der Taste U quittieren, sofern diese Taste entsprechend programmiert wurde ("USrb"=ASi), auch wenn der Alarmzustand weiterhin besteht.

### "ALni" – ALARMAKTIVIERUNG BEI MESSFEHLER:

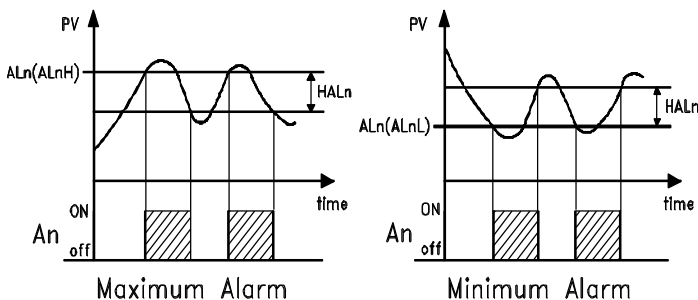
Hier wird bestimmt, in welchen Zustand sich der Alarm bei einem Gerätemessfehler zu versetzen hat (yES=Alarm aktiv; no=Alarm nicht aktiv).

## 4.14.2 – ALARMHYSTERESE

Der Alarmbetrieb wird von der asymmetrisch funktionierenden Alarmhysterese (Par. "HALn") beeinflusst.

Bei einem Tiefstwertalarm schaltet sich der Alarm ein, wenn der Istwert den Alarmgrenzwert unterschreitet und schaltet ab, wenn er den Alarmgrenzwert + "HALn" überschreitet.

Bei einem Höchstwertalarm schaltet sich der Alarm ein, wenn der Istwert den Alarmgrenzwert überschreitet und schaltet ab, wenn er unter den Alarmgrenzwert - "HALn" sinkt.



Bei dem Bandwert-Alarm ist das Beispiel des Tiefstwertalarms auf den unteren Grenzwert ("ALnL") und das Beispiel des Höchstwertalarms auf den oberen Grenzwert ("ALnH") anwendbar.

## 4.15 - FUNKTION DES HEATER BREAK ALARMS (HB)

Alle Parameter des Heater Break-Alarms befinden sich in der Gruppe "Hb".

Die Funktion des Heater Break Alarms (Alarm bei Heizelementbruch) ist lediglich dann aktivierbar, wenn das Gerät mit dem Eingang (TAHB) zur Messung des von der Last aufgenommenen Stroms ausgelegt ist. Dieser Eingang erfasst von Stromwandlern (TA) ausgehende Signale bis zu maximal 50 mA.

Als erste, für eine korrekte Strommessung auszuführende Operation muss der Strom, den das Instrument in Übereinstimmung mit dem Vollausschlag am Eingang TA (50 mA) messen soll, in Parameter "IFS" eingestellt werden.

Zur Konfiguration des Ausgangs, dem der Heater Break-Alarm zugewiesen werden soll, muss jedoch zuerst bestimmt werden, welchem Ausgang der Alarm entsprechen soll.

Dazu muss in der Parametergruppe "Out" der Parameter des Ausgangs, der verwendet werden soll ("O1F", "O2F", "O3F", "O4F") unter Eingabe des entsprechenden Parameters des gewünschten Ausgangs konfiguriert werden:

= **Alno** wenn der Alarmausgang bei aktivem Alarm aktiviert werden soll und bei nicht aktivem Alarm deaktiviert sein soll.

= **Alnc** wenn der Alarmausgang bei deaktiviertem Alarm aktiviert werden soll und bei aktivem Alarm deaktiviert sein soll.

Die Gruppe "Hb" öffnen und im Parameter "OHb" eingeben, für welchen Ausgang das Alarmsignal bestimmt werden soll.

Der Funktionsmodus des Alarms wird hingegen in Parameter "HbF" festgelegt, der für folgende Modi programmiert werden kann:

- = 1 : Aktiver Alarm, wenn bei aktivem Ausgang 1rEG der vom Eingang TAHB gemessene Strom niedriger ist, als der im Parameter "IHbL" eingegebene Wert.
- = 2 : Aktiver Alarm, wenn bei nicht aktivem Ausgang 1rEG der vom Eingang TAHB gemessene Strom höher ist, als der im Parameter "IHbH" eingegebene Wert.
- = 3 : Aktiver Alarm, wenn bei aktivem Ausgang 1rEG der vom Eingang TAHB gemessene Strom niedriger ist, als der im Parameter "IHbL" eingegebene Wert oder wenn bei nicht aktivem Ausgang 1rEG der gemessene Strom höher ist, als der im Parameter "IHbH" eingegebene Wert (beide zuvor genannten Fälle).
- = 4 : Aktiver Alarm, wenn der vom Eingang TAHB gemessene Strom niedriger ist, als der im Parameter "IHbL" eingegebene Wert oder wenn der gemessene Wert höher ist, als der im Parameter "IHbH" eingegebene Wert und dies unabhängig vom Zustand des Ausgangs 1rEG.

In Parameter "IHbL" wird der Wert des Stroms eingestellt, der von der Last normalerweise aufgenommen wird, wenn Ausgang 1rEG aktiv ist, während in Parameter "IHbH" der bei deaktiviertem Ausgang 1rEG von der Last normalerweise aufgenommene Strom festgelegt wird.

Die Eingabe dieser Parameter muss unter Berücksichtigung der Netzspannungsschwankungen vorgenommen werden, um ungewollte Alarmer zu vermeiden.

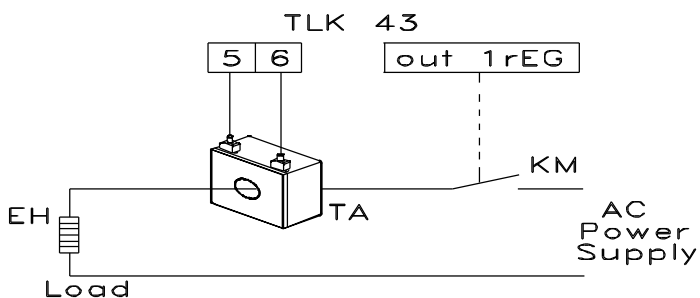
Die Hysterese des HB Alarms wird automatisch vom Gerät als 1 % der eingegebenen Grenzwerte berechnet.

Während des Betriebs kann auf der Anzeige der vom Eingang TAHB gemessene Strom angezeigt werden, wenn der Ausgang 1rEG aktiv ist; dazu ist die Taste "DOWN" zu drücken; bei deaktiviertem Ausgang 1rEG ist hingegen gleichzeitig die Taste DOWN und die Taste U zu drücken.

Zur Deaktivierung des Heater Break Alarms ist lediglich "OHb" = OFF zu programmieren.

**Hinweis:** Die Messung des HB Stroms wird als gültig angenommen, wenn der Ausgang 1rEG mindestens 264 Millisekunden lang aktiviert (oder deaktiviert) bleibt.

Das bedeutet, dass bei einer Zykluszeit ("tcr1") von 1 s, der HB-Alarm nur dann einschreiten kann, wenn die Ausgangsleistung größer als 26,4% ist.



## 4.16 – FUNKTION DES LOOP BREAK ALARMS

Alle Parameter des Loop Break Alarms befinden sich in der Gruppe “**1LbA**”.

Bei allen Geräten ist ein Loop Break Alarm verfügbar, der den Regler sofort abschaltet, wenn aus irgendeinem Grund (Kurzschluss eines Thermoelements, Umschaltung eines Thermoelements, Lastausfall) der Eingangskreis unterbrochen wird.

Zur Konfiguration des Ausgangs, dem der Loop Break Alarm zugewiesen werden soll, muss jedoch zuerst bestimmt werden, welchem Ausgang der Alarm entsprechen soll.

Dazu muss in der Parametergruppe “**1Out**” der Parameter des Ausgangs, der verwendet werden soll (“O1F”, “O2F”, “O3F”, “O4F”) unter Eingabe des entsprechenden Parameters des gewünschten Ausgangs konfiguriert werden:

= **Alno** wenn der Alarmausgang bei aktivem Alarm aktiviert werden soll und bei nicht aktivem Alarm deaktiviert sein soll.

= **Alnc** wenn der Alarmausgang bei deaktiviertem Alarm aktiviert werden soll und bei aktivem Alarm deaktiviert sein soll.

Die Gruppe “**1LbA**” öffnen und im Parameter “**OLbA**” eingeben, für welchen Ausgang das Alarmsignal bestimmt werden soll.

Der Loop Break Alarm wird aktiviert, wenn die Ausgangsleistung während der im Parameter “**LbAt**” eingegebenen Zeit (angegeben in Sekunden) beim Wert von 100 % bleibt.

Zur Vermeidung von Fehlalarmen muss der Einstellwert dieses Parameters unter Berücksichtigung der Zeit zum Erreichen des Sollwertes eingegeben werden, wenn der gemessene Wert stark hiervon abweicht (z.B. bei Einschaltung der Anlage).

Bei Ansprechen des Alarms erscheint auf der Geräteanzeige die Meldung “**LbA**” und das Gerät verhält sich wie bei einem Messfehler, wobei am Ausgang die im Parameter “**OPE**” (programmierbar in der Gruppe “**1InP**”) eingestellte Leistung abgegeben wird.

Zur Wiederherstellung des normalen Betriebs nach einem Alarm ist die Regelart “OFF” anzuwählen und schließlich der automatische Regelbetrieb (“rEG”) zu aktivieren, nachdem der Fühler und der Verbraucher auf ihre einwandfreie Funktionstüchtigkeit überprüft wurden.

Zur Deaktivierung des Loop Break Alarms ist lediglich “OLbA” = OFF zu programmieren.

## 4.17 – FUNKTION DER TASTE U

Die Funktion der Taste U kann im Parameter “**USrb**” der Gruppe “**1PAn**” bestimmt werden. Folgende Einstellungen sind für diesen Parameter möglich:

= **noF** : Keine Funktionsbelegung der Taste.

= **tunE** : Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt kann das Autotuning oder Selftuning aktiviert/deaktiviert werden.

= **OPLO** : Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann zum automatischen Regelbetrieb (rEG) oder zum normalen Regelbetrieb (OPLO) und umgekehrt übergegangen werden.

= **Aac** : Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann ein gespeicherter Alarm zurückgesetzt werden (siehe Abschnitt 4.14.1)

= **ASi** : Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann ein aktiver Alarm quittiert werden (siehe Abschnitt 4.14.1)

= **CHSP** : Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann nacheinander einer der 4 gespeicherten Sollwerte angewählt werden.

= **OFF** : Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann vom automatischen Regelmodus (rEG) zum deaktivierten Regelmodus (OFF) und umgekehrt übergegangen werden.

## 4.18 - DIGITALER EINGANG

Alternativ zum Ausgang OUT4 kann das Instrument mit einem Digitaleingang ausgerüstet werden, dessen Funktion über den in der Gruppe "InP" befindlichen Parameter "diF" konfigurierbar ist.

Folgende Einstellungen sind für diesen Parameter möglich:

- = **noF** : Dem Eingang ist keine Funktion zugeordnet.
- = **Aac** : Durch Schließen des Kontakts, der an den Digitaleingang angeschlossen ist kann ein gespeicherter Alarm zurückgestellt werden (siehe Abschnitt 4.14.1)
- = **ASi** : Durch Schließen des Kontakts, der an den Digitaleingang angeschlossen ist kann ein aktiver Alarm quittiert werden (siehe Abschnitt 4.14.1)
- = **HoLd** : Durch Schließen des Kontakts, der an den Digitaleingang angeschlossen ist wird die Erfassung des Messwertes im gleichen Augenblick unterbrochen (Anmerkung: dies gilt nicht für den Lesevorgang auf dem Display, die Anzeige kann sich mit einer mit dem Messfilter proportionalen Verzögerung stabilisieren). Mit aktivierter Hold-Funktion führt das Instrument die Regelung in Abhängigkeit von dem gespeicherten Messwert durch. Wird der Kontakt erneut geöffnet, setzt das Instrument die normale Messwernerfassung fort.
- = **OFF** : Wenn der an den digitalen Eingang angeschlossene Kontakt geschlossen wird, während sich das Instrument im Zustand "rEG" befindet, wird das Instrument in den Zustand OFF umgeschaltet. Bei erneutem Öffnen des Kontakts kehrt das Instrument in den Status der automatischen Regelung "rEG" zurück.
- = **CHSP** : Durch wiederholtes Öffnen und Schließen des an den Digitaleingang angeschlossenen Kontakts kann aus der Sequenz einer der 4 gespeicherten Sollwerte ausgewählt werden.
- = **SP1.2** : Bei Schließen des an den Digitaleingang angeschlossenen Kontakts wird Sollwert SP2 als aktiv ausgewählt, während das Öffnen des Kontakts Sollwert SP1 als aktiv festlegt. Die Funktion ist nur bei "nSP" = 2 verfügbar und sperrt, wenn sie aktiviert ist, die Auswahl des aktiven Sollwerts über den Parameter "SPAt" und die Taste U.

## 4.19 – SERIELLE SCHNITTSTELLE RS 485

Das Gerät kann mit einer seriellen Kommunikationsschnittstelle Typ RS 485 ausgestattet werden; mit Hilfe dieser Schnittstelle kann das Gerät an ein Kommunikationsnetzwerk angeschlossen werden, an dem auch andere Geräte (Regler oder SPS) angeschlossen sind und von einem Personal Computer als Anlagenüberwachung gesteuert werden.

Der Personal Computer erfasst alle Betriebsdaten und ermöglicht eine Programmierung aller Konfigurationsparameter des Gerätes.

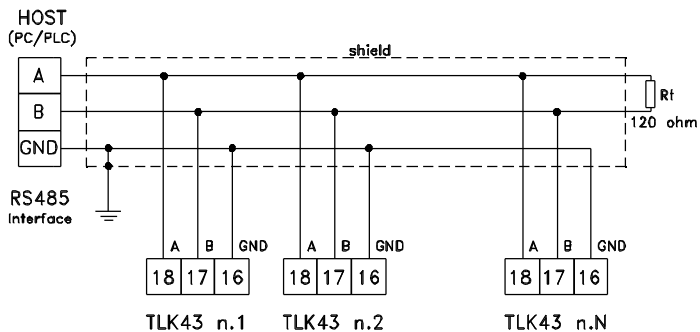
Das im TLK 43 verwendete Softwareprotokoll ist ein MODBUS-RTU Protokoll, das in zahlreichen SPS und in auf dem Markt erhältlichen Überwachungsprogrammen verwendet wird (die Bedienungsanleitung des Kommunikationsprotokolls der Baureihe TLK ist auf Anfrage erhältlich).

Der Schnittstellenkreislauf ermöglicht den Anschluss von bis zu 32 Geräten am gleichen Netz.

Um das Netz in Ruhestellung zu belassen, ist ein 120 Ohm Widerstand (Rt) am Leitungsende anzuschließen.

Das Gerät ist mit zwei Klemmen, A und B genannt, versehen, die an die entsprechenden Klemmen in der Leitung anzuschließen sind. Für den Netzanschluss ist eine verflochtene Telefonkabelschleife zu verwenden, und alle Klemmen GND sind zu erden.

Insbesondere bei einer sehr langen bzw. gestörten Leitung und bei Leistungsunterschieden zwischen den Klemmen GND, sollte ein abgeschirmtes 3-aderiges Flechtkaabel verwendet und entsprechend Abbildung angeschlossen werden.



Ist das Gerät mit einer seriellen Schnittstelle ausgestattet, so sind die nachstehenden und alle in der Gruppe "1SER" enthaltenen Parameter zu programmieren:

- "**Add**" : Stationsadresse. Für jede Station eine andere Nummer eingeben, 1 bis 255.
- "**baud**" : Übertragungsgeschwindigkeit (baud-rate), einstellbar auf einen Wert zwischen 1200 und 38400 Baud. Für alle Stationen muss die gleiche Übertragungsgeschwindigkeit eingegeben werden.
- "**PACS**" : Zugriff auf die Programmierung.  
Wird "LoCL" eingegeben, ist das Gerät nur über die Tastatur programmierbar;  
wird hingegen "LorE" eingegeben, kann sowohl über die Tastatur als auch über die serielle Leitung programmiert werden.

Bei Zugriff auf die Programmierung über die Tastatur, während eine Kommunikation über die serielle Schnittstelle läuft, erscheint auf der Anzeige die Meldung "**buSy**" und weist damit auf den Zustand „belegt“ hin.

## 5 - PROGRAMMIERBARE PARAMETER

Nachstehend werden alle Parameter beschrieben, über die das Gerät verfügt. Es wird darauf hingewiesen, dass einige Parameter möglicherweise nicht angezeigt werden; dies liegt entweder an dem verwendeten Gerätetyp oder an der Tatsache, dass die betreffenden Parameter für die ausgewählte Betriebsart unwichtig sind und folglich automatisch ausgeblendet werden.

### 5.1 – PARAMETERTABELLE

Gruppe "SP" (Parameter des Sollwertes)

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
1	nSP	Anzahl der programmierbaren Sollwerte	1 ÷ 4	1
2	SPAt	Aktiver Sollwert	1 ÷ nSP	1
3	SP1	Sollwert 1	SPLL ÷ SPHL	0
4	SP2	Sollwert 2	SPLL ÷ SPHL	0
5	SP3	Sollwert 3	SPLL ÷ SPHL	0
6	SP4	Sollwert 4	SPLL ÷ SPHL	0
7	SPLL	Tiefster Sollwert	-1999 ÷ SPHL	- 1999
8	SPHL	Höchster Sollwert	SPLL ÷ 9999	9999

**Gruppe "InP" (Parameter für die Eingänge)**

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
9	<b>HCF G</b> Signalart am Eingang	tc / rtd / I / UoLt / SEr	tc	
10	<b>SEnS</b> Fühlerart am Eingang	<u>tc</u> : J/ CrAL/ S/ b/ E/ L/ n/ r/ t/ C Ir.J / Ir.CA <u>rtd</u> : Pt1 / Ptc / ntc <u>L</u> : 0.20 / 4.20 <u>UoLt</u> : 0.50 / 0.60 / 12.60 0.5 / 1.5 / 0.10 / 2.10	J	
11	<b>rEFL</b> Reflexionsfaktor für die IRS-Sensoren	0.10 ÷ 1.00	1.00	
12	<b>SSC</b> Unterer Grenzwert Skalierung Signaleingang V / I	-1999 ÷ FSC	0	
13	<b>FSC</b> Oberer Grenzwert Skalierung Signaleingang V / I	SSC ÷ 9999	0	
14	<b>dP</b> Dezimalstellen	<u>tc/rtd</u> : 0 / 1 <u>UoLt / I / SEr</u> : 0 ÷ 3	0	
15	<b>Unit</b> Maßeinheit der Temperatur	<u>tc/rtd</u> : °C / °F	°C	
16	<b>FIL</b> Digitaler Eingangsfiler	OFF ÷ 20.0 sec.	0.1	
17	<b>OFSt</b> Offset der Messung	-1999 ÷ 9999	0	
18	<b>rot</b> Rotation der Messgeraden	0.000 ÷ 2.000	1.000	
19	<b>InE</b> Bedingungen für Funkt. Betriebszustand für "OPE" bei Messfehler	Our / Or / Ur	OUr	
20	<b>OPE</b> Ausgangsleistung bei Messfehler	-100 ÷ 100 %	0	
21	<b>dIF</b> Funktion Digitaleingang	noF / AaC / ASi / HoLd / OFF / CHSP / SP1.2	noF	

**Gruppe "O1" (Parameter für Ausgang 1)**

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
22	<b>O1F</b> Funktion von Ausgang 1 (sofern Relais oder SSR)	1.rEG / 2.rEG / ALno / ALnc OFF	1.rEG	
23	<b>Aor1</b> Skalenbeginn Ausgang 1 (sofern analog)	0 / no_0	0	
24	<b>Ao1F</b> Funktion von Ausgang 1 (sofern analog)	1.rEG / 2.rEG / r.inP / r.Err r.SP / r.SEr OFF	1.rEG	
25	<b>Ao1L</b> Mindestbezug für Analogausgang 1 zur Signalerückübertragung	-1999 ÷ Ao1H	0	
26	<b>Ao1H</b> Höchstbezug für Analogausgang 1 zur Signalerückübertragung	Ao1L ÷ 9999	0	

**Gruppe "O2"** (Parameter für Ausgang 2)

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
27	<b>O2F</b> Funktion von Ausgang 2 (sofern Relais oder SSR)	1.rEG / 2.rEG / ALno / ALnc OFF	OFF	
28	<b>Ao2</b> Skalenbeginn Ausgang 2 (sofern analog)	0 / no_0	0	
29	<b>Ao2F</b> Funktion Ausgang 2 (sofern analog)	1.rEG / 2.rEG / r.inP / r.Err r.SP / r.SEr OFF	OFF	
30	<b>Ao2L</b> Mindestbezug Analogausgang 2 zur Signalkückübertragung	-1999 ÷ Ao2H	0	
31	<b>Ao2H</b> Höchstbezug Analogausgang 2 zur Signalkückübertragung	Ao2L ÷ 9999	0	

**Gruppe "O3"** (Parameter für Ausgang 3)

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
32	<b>O3F</b> Funktion von Ausgang 3	1.rEG / 2.rEG / ALno / ALnc OFF	OFF	

**Gruppe "O4"** (Parameter für Ausgang 4)

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
33	<b>O4F</b> Funktion von Ausgang 4	1.rEG / 2.rEG / ALno / ALnc OFF	OFF	

**Gruppe "AL1"** (Parameter des Alarms AL1)

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
34	<b>OAL1</b> Ausgang für Alarm AL1	Out1 / Out2 / Out3 / Out4 OFF	Out2	
35	<b>AL1t</b> Alarmart AL1	LoAb / HiAb / LHAb / LodE HidE / LHdE	LoAb	
36	<b>Ab1</b> Betriebskonfiguration Alarm AL1	0 ÷ 15	0	
37	<b>AL1</b> Alarmgrenzwert AL1	-1999 ÷ 9999	0	
38	<b>AL1L</b> Unterer Grenzwert Bandwertalarm AL1	-1999 ÷ 9999	0	
39	<b>AL1H</b> Oberer Grenzwert Bandwertalarm AL1	-1999 ÷ 9999	0	
40	<b>HAL1</b> Hysterese auf Alarm AL1	OFF ÷ 9999	1	
41	<b>AL1d</b> Einschaltverzögerung Alarm AL1	OFF ÷ 9999 sec.	OFF	
42	<b>AL1i</b> Alarmaktivierung AL1 bei Messfehler	no / yES	no	

**Gruppe "AL2" (Parameter des Alarms AL2)**

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
43	<b>OAL2</b> Ausgang für Alarm AL2	Out1 / Out2 / Out3 / Out4 OFF	OFF	
44	<b>AL2t</b> Alarmart AL2	LoAb / HiAb / LHAb / LodE HidE / LHdE	LoAb	
45	<b>Ab2</b> Betriebskonfiguration Alarm AL2	0 ÷ 15	0	
46	<b>AL2</b> Alarmgrenzwert AL2	-1999 ÷ 9999	0	
47	<b>AL2L</b> Unterer Grenzwert Bandwertalarm AL2	-1999 ÷ 9999	0	
48	<b>AL2H</b> Oberer Grenzwert Bandwertalarm AL2	-1999 ÷ 9999	0	
49	<b>HAL2</b> Hysterese auf Alarm AL2	OFF ÷ 9999	1	
50	<b>AL2d</b> Einschaltverzögerung Alarm AL2	OFF ÷ 9999 sec.	OFF	
51	<b>AL2i</b> Alarmaktivierung AL2 bei Messfehler	no / yES	no	

**Gruppe "AL3" (Parameter des Alarms AL3)**

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
52	<b>OAL3</b> Ausgang für Alarm AL3	Out1 / Out2 / Out3 / Out4 OFF	OFF	
53	<b>AL3t</b> Alarmart AL3	LoAb / HiAb / LHAb / LodE HidE / LHdE	LoAb	
54	<b>Ab3</b> Betriebskonfiguration Alarm AL3	0 ÷ 15	0	
55	<b>AL3</b> Alarmgrenzwert AL3	-1999 ÷ 9999	0	
56	<b>AL3L</b> Unterer Grenzwert Bandwertalarm AL3	-1999 ÷ 9999	0	
57	<b>AL3H</b> Oberer Grenzwert Bandwertalarm AL3	-1999 ÷ 9999	0	
58	<b>HAL3</b> Hysterese auf Alarm AL3	OFF ÷ 9999	1	
59	<b>AL3d</b> Einschaltverzögerung Alarm AL3	OFF ÷ 9999 sec.	OFF	
60	<b>AL3i</b> Alarmaktivierung AL3 bei Messfehler	no / yES	no	

**Gruppe "LbA" (Parameter des Loop Break Alarms)**

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
61	<b>OLbA</b> Ausgang für Alarm LbA	Out1 / Out2 / Out3 / Out4 OFF	OFF	
62	<b>LbAt</b> Zeit für LbA	OFF ÷ 9999 sec.	OFF	

**Gruppe "Hb" (Parameter des Heater Break Alarms)**

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
63	<b>OHb</b> Ausgang für Alarm HB	Out1 / Out2 / Out3 / Out4 OFF	OFF	
64	<b>IFS</b> Oberer Grenzwert Skalierung Eingang TA HB	0.0 ÷ 100.0	100.0	
65	<b>HbF</b> Alarmfunktion HB	1 / 2 / 3 / 4	1	
66	<b>IHbL</b> Unterer Alarmgrenzwert HB (bei Out 1.rEG ON)	0.0 ÷ IFS	0.0	
67	<b>IHbH</b> Oberer Alarmgrenzwert HB (bei Out 1.rEG OFF)	IHbL ÷ IFS	100.0	

**Gruppe "rEG" (Parameter der Regelung)**

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
68	<b>Cont</b> Regelart	Pid / On.FA / On.FS / nr /3 Pt	Pid	
69	<b>Func</b> Betriebsart Ausgang 1rEg	HEAt / Cool	HEAt	
70	<b>HSEt</b> Regelhysterese EIN/AUS	0 ÷ 9999	1	
71	<b>Auto</b> Aktivierung Fast Autotuning	OFF 1 / 2 / 3 / 4	1	
72	<b>SELF</b> Aktivierung Selftuning	no / yES	no	
73	<b>Pb</b> Proportionalband	0 ÷ 9999	50	
74	<b>Int</b> Integralzeit	OFF ÷ 9999 sec.	200	
75	<b>dEr</b> Vorhaltezeit	OFF ÷ 9999 sec.	50	
76	<b>FuOc</b> Fuzzy overshoot control	0.00 ÷ 2.00	0,5	
77	<b>tcr1</b> Zykluszeit Ausgang 1rEg	0.1 ÷ 130.0 sec.	20,0	
78	<b>Prat</b> Leistungsverhältnis 2rEg / 1rEg	0.0 ÷ 999.9	1.0	
79	<b>tcr2</b> Zykluszeit Ausgang 2rEg	0.1 ÷ 130.0 sec.	10.0	
80	<b>rS</b> Manueller Reset	-100.0 ÷ 100.0 %	0.0	
81	<b>tcor</b> Laufzeit für motorisierten Antrieb	4 ÷ 1000 sec.	4	
82	<b>SHrl</b> Mindestwert für die Einstellung des motorisierten Antriebs	0.0 ÷ 10.0 %	0.0	
83	<b>PoSI</b> Positionierung des motorisierten Antriebs beim Einschalten	no / cLoS / oPEn	no	
84	<b>SLor</b> Geschwindigkeit der Aufstiegsrampe	0.00 ÷ 99.99 InF (unit/min.)	InF	
85	<b>dur.t</b> Erhaltungszeit der Rampe	0.00 ÷ 99.59 InF (hrs.-min.)	InF	
86	<b>SLoF</b> Geschwindigkeit der Abstiegsrampe	0.00 ÷ 99.99 InF (unit/min.)	InF	
87	<b>ro1.L</b> Mindestleistung im Ausgang von 1rEG	0 ÷ ro1.H %	0	
88	<b>ro1.H</b> Höchstleistung im Ausgang von 1rEG	ro1.L ÷ 100 %	100	
89	<b>ro2.L</b> Mindestleistung im Ausgang von 2rEG	0 ÷ ro2.H %	0	
90	<b>ro2.H</b> Höchstleistung im Ausgang von 2rEG	ro2.L ÷ 100 %	100	
91	<b>OPS1</b> Variationsgeschwindigkeit der Leistung im Ausgang von 1rEG	1 ÷ 50 InF (% / sec.)	InF	
92	<b>OPS2</b> Variationsgeschwindigkeit der Leistung im Ausgang von 2rEG	1 ÷ 50 InF (% / sec.)	InF	
93	<b>thr1</b> Leistungsschwelle Split Range am Ausgang 1rEG	-100 ÷ 100 %	0	
94	<b>thr2</b> Leistungsschwelle Split Range am Ausgang 2rEG	-100 ÷ 100 %	0	
95	<b>St.P</b> Soft Start Leistung	OFF / -100 ÷ 100 %	OFF	
96	<b>SSt</b> Soft Start Zeit	OFF 0.1 ÷ 7.59 InF (hrs.-min.)	OFF	

**Gruppe "PAn" (Parameter der Benutzerschnittstelle)**

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
97	<b>USrb</b> Funktion der Taste "U"	noF / tunE / OPLO / Aac ASi / CHSP / OFF	noF	
98	<b>diSP</b> Angezeigte Variable	OFF / Pou / SP.F / SP.o AL1 / AL2 / AL3	SP.F	
99	<b>Edit</b> Änderung des aktiven Sollwertes und der Alarme im Schnellverfahren	SE / AE / SAE / SAnE	SAE	

**Gruppe "SEr" (Parameter der seriellen Kommunikation)**

Par.	Beschreibung	Bereich	Def.	Note
100	<b>Add</b> Stationsadresse für serielle Kommunikation	0 ... 255	1	
101	<b>baud</b> Baud rate serieller Port	1200 / 2400 / 9600 / 9.2 / 38.4	9600	
102	<b>PACS</b> Zugriff auf die Programmierung über seriellen Port	LoCL / LorE	LorE	

**5.2 - BESCHREIBUNG DER PARAMETER****GRUPPE "nSP" (PARAMETER DES SOLLWERTES):**

Hier werden die Sollwerte und die Betriebsarten der Sollwerte eingestellt.

**(1) nSP – ANZAHL DER PROGRAMMIERBAREN SOLLWERTE:**

Hier wird die Anzahl der Sollwerte, die eingestellt und gespeichert werden sollen (1 bis 4) festgelegt.

**(2) SPAt – AKTIVER SOLLWERT:**

Wurden mehrere Sollwerte gespeichert, so kann hier der zu aktivierende Sollwert ausgewählt werden.

**(3) SP1 – SOLLWERT 1:**

Sollwert Nr. 1

**(4) SP2 – SOLLWERT 2:**

Sollwert Nr. 2 (erscheint nur wenn "nSP" >2)

**(5) SP3 – SOLLWERT 3:**

Sollwert Nr. 3 (erscheint nur wenn "nSP" >3)

**(6) SP4 – SOLLWERT 4:**

Sollwert Nr. 4 (erscheint nur wenn "nSP" = 4)

**(7) SPLL – TIEFSTER SOLLWERT:**

Tiefster als Sollwert einstellbarer Wert.

**(8) SPHL – HÖCHSTER SOLLWERT:**

Höchster als Sollwert einstellbarer Wert.

## GRUPPE “JINP” (PARAMETER DES MESSEINGANGS):

Hier werden die Merkmale der vom Gerät vorgenommenen Messung eingestellt.

### (9) HCFC - EINGANGSART:

Hier wird die Art des Eingangssignals gewählt:

- Thermoelemente (tc)
- Widerstandsthermometer (rtd)
- Thermistoren (rtd)
- normierte Stromsignale (I)
- normierte Spannungssignale (UoLt)
- von der seriellen Leitung kommende Messung (SEr).

### (10) SEnS – FÜHLERART AM EINGANG:

Je nach Einstellung in Parameter (9) “HCFC” kann der Fühlertyp am Eingang ausgewählt werden:

- (“HCFC”=tc): Thermoelemente J (J), K (CrAL), S (S), B (b), C (C), E (E), L (L), N (n), R (r), T (t)  
Infrarotsensoren Serie IRS Range A mit Linearisierung J (Ir.J) o K (Ir.CA)
- (“HCFC”=rtd): Widerstandsthermometer Pt100 IEC (Pt1) oder  
Thermistoren PTC KTY81-121 (Ptc) bzw. NTC 103AT-2 (ntc)
- (“HCFC”=I): normierte Stromsignale 0..20 mA (0.20) oder 4..20 mA (4.20)
- (“HCFC”=UoLt): normierte Spannungssignale 0..50 mV (0.50), 0..60 mV (0.60), 12..60 mV (12.60), 0..5 V (0.5), 1..5 V (1.5), 0..10 V (0.10) oder 2..10 V (2.10).

### (11) rEFL - REFLEXIONSKOEFFIZIENT FÜR IRS-SENSOREN:

Nur verwendbar wenn Parameter (10) “SEnS” = Ir.J oder Ir.CA.

Gestattet die Korrektur eventueller Messfehler, die durch die Umgebungsbeleuchtung oder die Reflektivität des Materials verursacht werden. Stellen Sie diesen Parameter auf einen hohen Wert ein, wenn das zu messende Material besonders hell oder reflektierend ist und verringern Sie ihn bei dunklen bzw. wenig reflektierenden Oberflächen. Dabei muss jedoch berücksichtigt werden, dass der für die meisten Materialien empfohlene Wert in einem Bereich zwischen 1.00 und 0.80 liegt.

### (12) SSC – UNTERER GRENZWERT SKALIERUNG ANALOGEINGANG FÜR NORMIERTE SIGNALE:

Wert, den das Gerät anzeigen muss, wenn am Eingang der tiefste, messbare Wert der Skalierung anliegt (0/4 mA, 0/12 mV, 0/1 V oder 0/2 V).

### (13) FSC – OBERER GRENZWERT SKALIERUNG ANALOGEINGANG FÜR NORMIERTE SIGNALE:

Wert, den das Gerät anzeigen muss, wenn am Eingang der höchste, messbare Wert der Skalierung anliegt (20 mA, 50 mV, 60 mV, 5 V oder 10 V).

### (14) dP – DEZIMALSTELLEN:

Legt die Anzeigaufösung auf 1 (0), 0.1 (1), 0.01 (2), 0.001 (3) fest.  
Bei Temperaturfühlern sind die Anzeigen 1° (0) und 0.1° (1) möglich.

### (15) Unit – MASSEINHEIT DER TEMPERATUR:

Bei Verwendung von Temperaturfühlern bestimmt dieser Parameter, ob die Anzeige in Grad Celsius (°C) oder Grad Fahrenheit (°F) erfolgen soll.

### (16) FilT – KONSTANTE DES DIGITALEN EINGANGSFILTERS:

Dient zur Einstellung der Zeitkonstante des Softwarefilters, der sich auf den Eingangsmesswert bezieht ( in sec.), um die Empfindlichkeit gegen Messstörungen zu reduzieren (durch Erhöhen der Zeit).

### (17) OFSt – OFFSET DER MESSUNG:

Positiver oder negativer Offset, der zu dem vom Fühler gemessenen Wert hinzuaddiert wird.

### **(18) rot** – ROTATION DER MESSGERADEN:

Gestattet ein Vorgehen, bei dem der im Parameter (17) "OFSt" eingestellte Offset nicht für alle Messungen konstant ist. Durch Eingabe von "rot"=1.000 wird der Wert des Parameters (17) "OFSt" einfach vor der Anzeige zu dem vom Fühler gemessenen Wert hinzuaddiert und bleibt damit bei allen Messungen konstant. Soll der eingegebene Offset nicht bei allen Messungen konstant sein, kann die Justage an zwei beliebigen Punkten vorgenommen werden.

In diesem Fall müssen die nachstehenden Formeln verwendet werden, um die in den Parameter (17) "OFSt" und Parameter (18) "rot" einzugebenden Werte zu bestimmen:

$$\text{"rot"} = (D2-D1) / (M2-M1) \qquad \text{"OFSt"} = D2 - (\text{"rot"} \times M2)$$

Hierbei ist: M1 = Messwert1 D1 = der bei Messung M1 anzuzeigende Wert;  
M2=Messwert2 D2 = der bei Messung M2 anzuzeigende Wert

Daraus ergibt sich für das Gerät die folgende Anzeige:

$$DV = MV \times \text{"rot"} + \text{"OFSt"}$$

Hierbei ist: DV = der angezeigte Wert; MV= der Messwert

### **(19) InE** – BEDINGUNGEN DIE DIE LEISTUNG "OPE" BEI EINEM MESSFEHLER AKTIVIEREN:

Hier wird bestimmt, welche Fehlerbedingungen des Eingangs dazu führen, dass das Gerät die im Parameter (20) "OPE" eingestellte Ausgangsleistung abgibt. Die Alternativen sind Folgende:

= Or: Der Zustand wird vom Overrange bzw. vom Fühlerbruch bestimmt.

= Ur: Der Zustand wird vom Underrange bzw. vom Fühlerbruch bestimmt.

= Our: Der Zustand wird vom Overrange oder Underrange bzw. vom Fühlerbruch bestimmt.

### **(20) OPE** – AUSGANGSLEISTUNG BEI MESSFEHLER:

Dient zur Einstellung der Leistung, die das Gerät am Ausgang bei einem Messfehler abgeben soll.

Bei EIN/AUS-Regelung wird die Leistung unter Berücksichtigung einer Zykluszeit von 20 sec berechnet.

### **(21) dIF** - FUNKTION DES DIGITALEINGANGS:

Gestattet die Definition des Digitaleingangs mit folgenden Alternativen:

= noF: Dem Eingang ist keine Funktion zugeordnet.

= Aac: Durch Schließen des Eingangs kann ein gespeicherter Alarm zurückgestellt werden.

= ASi: Durch Schließen des Eingangs kann ein aktiver Alarm quittiert werden.

= HoLd: Durch Schließen des Digitaleingangs wird die Erfassung des Messwertes im gleichen Augenblick unterbrochen (Anmerkung: dies gilt nicht für den Lesevorgang auf dem Display, die Anzeige kann sich mit einer mit dem Messfilter proportionalen Verzögerung stabilisieren). Mit aktivierter Hold-Funktion führt das Instrument die Regelung in Abhängigkeit von dem gespeicherten Messwert durch.

= OFF: Wenn sich das Instrument im Zustand "rEG" befindet, wird es bei Schließen des Digitaleingangs in den Zustand OFF umgeschaltet.

= CHSP: Durch wiederholtes Öffnen und Schließen des Digitaleingangs kann aus der Sequenz einer der 4 gespeicherten Sollwerte ausgewählt werden.

= SP1.2: Bei Schließen des Digitaleingangs wird Sollwert SP2 als aktiv ausgewählt, während das Öffnen des Kontakts Sollwert SP1 als aktiv festlegt. Die Funktion ist nur bei "nSP" = 2 verfügbar.

## **GRUPPE “<sup>1</sup>O1” (PARAMETER DES AUSGANGS OUT 1):**

**Hier wird der Betrieb der Ausgänge 1 konfiguriert**

### **(22) O1F - FUNKTION OUT 1 (WENN RELAIS ODER SSR):**

Bestimmt den Betrieb von Ausgang OUT 1 wie folgt:

- Regelausgang 1 (1.rEG),
- Regelausgang 2 (2.rEG),
- Alarmausgang „normally open“ (ALno),
- Alarmausgang „normally close“ (ALnc),
- nicht verwendeter Ausgang (OFF).

### **(23) Aor1 - SKALENBEGINN OUT1 (WENN OUT1 ANALOGAUSGANG):**

Gestattet die Bestimmung des Skalenbeginns für Analogausgang OUT1.

Der Parameter ist also auf "0" zu stellen, wenn der Skalenbeginn 0 (0 mA, oder 0 V) sein soll, bzw. auf "no\_0", wenn ein von 0 verschiedener Skalenbeginn (4 mA, oder 2 V) verwendet werden soll.

### **(24) Ao1F - FUNKTION OUT1 (WENN OUT1 ANALOGAUSGANG):**

Bestimmt den Betrieb von Ausgang OUT 1 wie folgt:

- Regelausgang 1 (1.rEG)
- Regelausgang 2 (2.rEG)
- Ausgang für Messwertrückübertragung (r.inP)
- Ausgang für Fehlerrückübertragung [SP-PV] (r.Err)
- Ausgang für die Rückübertragung des aktiven Sollwerts (r.SP)
- über die serielle Kommunikationsleitung des Instruments gesteuerter Ausgang (rSEr)
- nicht verwendeter Ausgang (OFF)

### **(25) Ao1L - MINDESTBEZUG ANALOGAUSGANG OUT 1 FÜR SIGNALRÜCKÜBERTRAGUNG:**

Sollte die Funktion des Analogausgangs für die Signlrückübertragung konfiguriert werden, wird in diesem Parameter die Größe eingestellt, bei der das Instrument im Ausgang den Mindestwert abgeben soll (0/4 mA oder 0/2 V)

### **(26) Ao1H - HÖCHSTBEZUG ANALOGAUSGANG OUT 1 FÜR SIGNALRÜCKÜBERTRAGUNG:**

Sollte die Funktion des Analogausgangs für die Signlrückübertragung konfiguriert werden, wird in diesem Parameter die Größe einstellen, bei der das Instrument im Ausgang den Höchstwert abgeben soll (20 mA o 10 V).

## **GRUPPE “<sup>1</sup>O2” (PARAMETER DES AUSGANGS OUT 2):**

**Hier wird der Betrieb der Ausgänge 2 konfiguriert.**

### **(27) O2F - FUNKTION DES DIGITALAUSGANGS OUT 2:**

Analog zu Parameter (22) “O1F” aber bezogen auf Ausgang OUT2.

### **(28) Aor2 - SKALENBEGINN ANALOGAUSGANG OUT 2:**

Analog zu Parameter (23) “ Aor1” aber bezogen auf Ausgang OUT2.

### **(29) Ao2F - FUNKTION DES ANALOGAUSGANGS OUT2:**

Analog zu Parameter (24) “ Ao1F” aber bezogen auf Ausgang OUT2.

### **(30) Ao2L - MINDESTBEZUG ANALOGAUSGANG OUT 2 FÜR SIGNALRÜCKÜBERTRAGUNG:**

Analog zu Parameter (25) “ Ao1L“ aber bezogen auf Ausgang OUT2.

### **(31) Ao2H - HÖCHSTBEZUG ANALOGAUSGANG OUT 2 FÜR SIGNALRÜCKÜBERTRAGUNG:**

Analog zu Parameter (26) “ Ao1H” aber bezogen auf Ausgang OUT2.

### **GRUPPE “<sup>1</sup>O3” (PARAMETER DES AUSGANGS OUT 3):**

**Hier wird der Betrieb der Ausgänge 3 konfiguriert.**

#### **(32) O3F – FUNKTION VON AUSGANG OUT 3:**

Analog zu Parameter (22) “O1F” aber bezogen auf Ausgang OUT3.

### **GRUPPE “<sup>1</sup>O4” (PARAMETER DES AUSGANGS OUT 4):**

**Hier wird der Betrieb der Ausgänge konfiguriert.**

#### **(33) O3F – FUNKTION VON AUSGANG OUT 4:**

Analog zu Parameter (22) “O1F” aber bezogen auf Ausgang OUT4.

### **GRUPPE “<sup>1</sup>AL1” (PARAMETER DES ALARMS AL1):**

**Hier wird der Betrieb des Prozessalarms AL1 konfiguriert.**

#### **(34) OAL1 – FÜR ALARM AL1 BESTIMMTER AUSGANG:**

Legt fest, an welchem Ausgang der Alarm AL1 wirken soll.

#### **(35) AL1t –ALARMART AL1:**

Hier wird die Art des Alarms AL1 bestimmt; es sind 6 verschiedene Einstellungen möglich:

= LoAb – ABSOLUTER TIEFSTWERTALARME:

Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den im Parameter "AL1" eingestellten Wert unterschreitet.

= HiAb – ABSOLUTER HÖCHSTWERTALARME:

Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den im Parameter "AL1" eingestellten Wert überschreitet.

= LHAb – ABSOLUTER BANDWERT-ALARME:

Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den im Parameter "ALnL" eingegebenen Grenzwert unterschreitet oder den im Parameter "ALnH" eingegebenen Grenzwert überschreitet

= LodE – RELATIVER TIEFSTWERTALARME:

Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den Wert [SP - AL1] unterschreitet

= HidE – RELATIVER HÖCHSTWERTALARME:

Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den Wert [SP + AL1] überschreitet.

= LHdE – RELATIVER BANDWERT-ALARME:

Der Alarm wird aktiviert, wenn der Istwert den Wert [SP - AL1L] unterschreitet bzw. wenn er den Wert [SP + AL1H] überschreitet.

#### **(36) Ab1 – BETRIEBSKONFIGURATION ALARM AL1:**

Hier wird die Betriebsart von Alarm AL1 durch Eingabe einer Zahl zwischen 0 und 15 bestimmt.

Die Zahl entspricht dem gewünschten Betrieb und ergibt sich aus der Summe der nachstehend beschriebenen Werte:

#### ALARMVERHALTEN BEI EINSCHALTUNG:

+0 = NORMALES VERHALTEN:

Der Alarm wird bei einem Alarmzustand stets aktiviert.

+1 = BEI EINSCHALTUNG NICHT AKTIVER ALARM:

Befindet sich das Gerät bei Einschaltung in einem Alarmzustand, wird dieser nicht aktiviert. Der Alarm wird lediglich aktiviert, wenn der Istwert nach erfolgter Einschaltung nicht den alarmfreien Zustand und dann den Alarmzustand erreicht hat.

### ALARMVERZÖGERUNG:

Der Alarmausgang verhält sich je nach dem im Parameter (36) "Abn" summierten Wert auf 2 verschiedene Arten.

+0 = NICHT VERZÖGERTER ALARM:

Der Alarm wird sofort beim Auftreten des Alarmzustands aktiviert.

+2 = VERZÖGERTER ALARM:

Beim Auftreten eines Alarmzustands startet die im Parameter (41) "ALnd" eingegebene Verzögerung (angegeben in Sekunden) und erst nach Ablauf dieser Zeit wird der Alarm aktiviert.

### ALARMSPEICHER:

Der Alarmausgang verhält sich je nach dem im Parameter (36) "Abn" summierten Wert auf 2 verschiedene Arten.

+ 0 = NICHT GESPEICHERTER ALARM:

Der Alarm bleibt nur im Alarmzustand aktiv

+ 4 = NICHT GESPEICHERTER ALARM:

Der Alarm aktiviert sich im Alarmzustand und bleibt auch dann noch bestehen, wenn dieser Zustand nicht mehr besteht, bis die Taste U gedrückt wird, sofern sie entsprechend programmiert wurde (Parameter (97) "USrb"=Aac).

### ALARMQUITTIERUNG:

Der Alarmausgang verhält sich je nach dem im Parameter (36) "Abn" summierten Wert auf 2 verschiedene Arten.

+ 0 = NICHT QUITTIERBARER ALARM:

Der Alarm bleibt in einem Alarmzustand stets aktiv

+ 8 = QUITTIERBARER ALARM:

Der Alarm wird in einem Alarmzustand aktiviert und lässt sich anhand der Taste U quittieren, sofern diese Taste entsprechend programmiert wurde (Parameter (97) "USrb"=ASi), auch wenn der Alarmzustand weiterhin besteht.

### **(37) AL1 – ALARMGRENZWERT AL1 :**

Grenzwert von Alarm AL1 für Höchstwert- oder Tiefstwertalarml.

### **(38) AL1L – UNTERER GRENZWERT ALARM AL1 :**

Unterer Grenzwert von Alarm AL1 als Tiefstwertalarm bei einem Bandwert-Alarm.

### **(39) AL1H – OBERER GRENZWERT ALARM AL1 :**

Oberer Grenzwert von Alarm AL1 als Höchstwertalarm bei einem Bandwert-Alarm.

### **(40) HAL1 – HYSTERESE AUF ALARM AL1:**

Asymmetrisches Halbband für den Alarmgrenzwert AL1, als Abschaltwert des Alarms AL1.

### **(41) AL1d – EINSCHALTVERZÖGERUNG ALARM AL1:**

Hier wird die Einschaltverzögerung für den Alarm AL1 eingegeben, wenn die Alarmverzögerungsfunktion im Parameter (36) "Ab1" aktiviert wurde.

### **(42) AL1i – VERHALTEN VON ALARM AL1 BEI MESSFEHLER:**

Hier wird festgelegt, ob der Alarm AL1 bei einem Messfehler aktiv ("yES") oder nicht aktiv ("no") sein soll.

**GRUPPE “<sup>1</sup>AL2” (PARAMETER DES ALARMS AL2):**  
**Hier wird der Betrieb des Prozessalarms AL2 konfiguriert.**

**(43) OAL2** – FÜR ALARM AL2 BESTIMMTER AUSGANG:  
Legt fest, an welchem Ausgang der Alarm AL2 wirken soll.

**(44) AL2t** – ALARMART AL2:  
Analog zu Parameter (35) “AL1t” aber bezogen auf den Alarm AL2.

**(45) Ab2** – BETRIEBSKONFIGURATION ALARM AL2 :  
Analog zu Parameter (36) “Ab1” aber bezogen auf den Alarm AL2.

**(46) AL1** – ALARMGRENZWERT AL1 :  
Analog zu Parameter (37) “AL1” aber bezogen auf den Alarm AL2.

**(47) AL2L** – UNTERER GRENZWERT ALARM A2 :  
Analog zu Parameter (38) “AL1L” aber bezogen auf den Alarm AL2.

**(48) AL2H** – OBERER GRENZWERT ALARM AL2 :  
Analog zu Parameter (39) “AL1H” aber bezogen auf den Alarm AL2.

**(49) HAL2** – HYSTERESE AUF ALARM AL2:  
Analog zu Parameter (40) “HAL1” aber bezogen auf den Alarm AL2.

**(50) AL2d** – EINSCHALTVERZÖGERUNG ALARM AL2:  
Analog zu Parameter (41) “AL1d” aber bezogen auf den Alarm AL2.

**(51) AL2i** – VERHALTEN VON ALARM AL2 BEI MESSFEHLER:  
Analog zu Parameter (42) “AL1i” aber bezogen auf den Alarm AL2.

**GRUPPE “<sup>1</sup>AL3” (PARAMETER DES ALARMS AL3):**  
**Hier wird der Betrieb des Prozessalarms AL3 konfiguriert.**

**(52) OAL3** – FÜR ALARM AL3 BESTIMMTER AUSGANG:  
Legt fest, an welchem Ausgang der Alarm AL3 wirken soll.

**(53) AL3t** – ALARMART AL3:  
Analog zu Parameter (35) “AL1t” aber bezogen auf den Alarm AL3.

**(54) Ab3** – BETRIEBSKONFIGURATION ALARM AL3:  
Analog zu Parameter (36) “Ab1” aber bezogen auf den Alarm AL3.

**(55) AL1** – ALARMGRENZWERT AL1 :  
Analog zu Parameter (37) “AL1” aber bezogen auf den Alarm AL3.

**(56) AL3L** – UNTERER GRENZWERT ALARM A3 :  
Analog zu Parameter (38) “AL1L” aber bezogen auf den Alarm AL3.

**(57) AL3H** – OBERER GRENZWERT ALARM AL3 :  
Analog zu Parameter (39) “AL1H” aber bezogen auf den Alarm AL3.

**(58) HAL3** – HYSTERESE AUF ALARM AL3:  
Analog zu Parameter (40) “HAL1” aber bezogen auf den Alarm AL3.

**(59) AL3d** – EINSCHALTVERZÖGERUNG ALARM AL3:  
Analog zu Parameter (41) “AL1d” aber bezogen auf den Alarm AL3.

**(60) AL3i** – VERHALTEN VON ALARM AL3 BEI MESSFEHLER:  
Analog zu Parameter (42) “AL1i” aber bezogen auf den Alarm AL3.

## **GRUPPE "LbA" (PARAMETER DES LOOP BREAK ALARMS):**

Hier befinden sich die Parameter des Loop Break Alarms (Unterbrechung des Eingangskreises); dieser spricht an, wenn der Eingang aus irgend einem Grund (Kurzschluss eines Thermoelements, Lastausfall, usw.) unterbrochen wird.

### **(61) OLbA – FÜR DEN LOOP BREAK ALARM BESTIMMTER AUSGANG:**

Legt fest, an welchem Ausgang der Loop Break Alarm wirken soll.

### **(62) LbAt – ZEIT FÜR DEN LOOP BREAK ALARM:**

Einschaltverzögerungszeit des Loop Break Alarms. Der Loop Break Alarm wird aktiviert, wenn die Ausgangsleistung während der im Parameter eingegebenen Zeit (angegeben in Sekunden) beim Wert von 100 % bleibt.

## **GRUPPE "Hb" (PARAMETER DES HEATER BREAK ALARMS):**

Hier befinden sich die Parameter des Heater Break Alarms (Bruch des Heizelements). Die Funktion ist lediglich dann aktivierbar, wenn das Gerät mit dem Eingang (TAHB) zur Messung des von der Last aufgenommenen Stroms ausgelegt ist. Dieser Eingang erfasst von Stromwandlern (TA) ausgehende Signale bis zu maximal 50 mA.

### **(63) OHb – FÜR DEN HEATER BREAK ALARM BESTIMMTER AUSGANG:**

Legt fest, an welchem Ausgang der Heater Break Alarm wirken soll.

### **(64) IFS – OBERER GRENZWERT SKALIERUNG EINGANG TAHB:**

Wert, den das Gerät messen muss, wenn am Eingang TA HB ein Wert von 50 mA anliegt.

### **(65) HbF – ALARMFUNKTION HB:**

Es bestehen für den Heater Break Alarm die folgenden Funktionsarten:

- = 1 : Aktiver Alarm, wenn bei aktivem Ausgang 1rEG der vom Eingang TAHB gemessene Strom niedriger ist, als der im Parameter (66) "IHbL" eingegebene Wert.
- = 2 : Aktiver Alarm, wenn bei nicht aktivem Ausgang 1rEG der vom Eingang TAHB gemessene Strom höher ist, als der im Parameter (67) "IHbH" eingegebene Wert.
- = 3 : Aktiver Alarm, wenn bei aktivem Ausgang 1rEG der vom Eingang TAHB gemessene Strom niedriger ist, als der im Parameter (66) "IHbL" eingegebene Wert oder wenn bei nicht aktivem Ausgang 1rEG der gemessene Strom höher ist, als der im Parameter 67) "IHbH" eingegebene Wert (beide zuvor genannten Fälle).
- = 4 : Aktiver Alarm, wenn der vom Eingang TAHB gemessene Strom niedriger ist, als der im Parameter (66) "IHbL" eingegebene Wert oder wenn der gemessene Wert höher ist, als der im Parameter (67) "IHbH" eingegebene Wert und dies unabhängig vom Zustand des Ausgangs 1rEG.

### **(66) IHbL – UNTERER GRENZWERT HEATER BREAK ALARM:**

Einschaltwert des Heater Break Alarms. Den normalerweise von der Last aufgenommenen und vom aktiven Ausgang 1rEG gesteuerten Stromwert einstellen.

### **(67) IHbH – OBERER GRENZWERT HEATER BREAK ALARM:**

Einschaltwert des Heater Break Alarms. Den normalerweise von der Last aufgenommenen und vom nicht aktiven Ausgang 1rEG gesteuerten Stromwert einstellen.

**GRUPPE "1rEG" (PARAMETER DER REGELUNG):**  
Hier befinden sich alle Parameter des Regelbetriebs.

**Parameter der Regelung:**

**(68) Cont** – REGELART:

Ermöglicht die Wahl einer möglichen Regelart, über die das Gerät verfügt:

- PID mit einfacher oder zweifacher Wirkung (Pid),
- PID für motorisierte Antriebe (3 Pt),
- ON/OFF mit asymmetrischer Hysterese (On.FA),
- ON/OFF mit symmetrischer Hysterese (On.FS),
- ON/OFF mit neutraler Zone (nr).

**(69) Func** – BETRIEBSART AUSGANG 1rEG:

Bestimmt, ob der Steuerungsausgang 1rEG eine

- umgekehrte Wirkung, wie z.B. einen Heizvorgang ("HEAt") oder eine
- direkte Wirkung, wie z.B. einen Kühlbetrieb ("Cool") steuern soll.

**(70) HSEt** – REGELHYSTERESE EIN/AUS:

Halbband des Sollwertes, der die Aktivier- und Deaktivierwerte des Steuerungsausgangs für den Betrieb der Regelung EIN/AUS (On.FA, On.FS, nr) bestimmt.

**(71) Auto** – AUTOTUNING-AKTIVIERUNG:

Mit diesem Parameter kann die Durchführung der Autotuning-Funktion bestimmt werden.

Die folgenden Eingaben sind möglich:

- = 1 - wenn das Autotuning automatisch bei jeder Geräteeinschaltung gestartet werden soll, sofern der Istwert kleiner (bei Parameter (69) "Func" =HEAt) oder größer (bei Parameter (69) "Func" =Cool) als SP/2 ist.
- = 2 - wenn das Autotuning automatisch bei der nächsten Geräteeinschaltung gestartet werden soll, sofern der Istwert kleiner (bei Parameter (69) "Func" =HEAt) oder größer (bei Parameter (69) "Func" =Cool) als SP/2 ist und nach Abschluss der Einstellung automatisch der Parameter (71) "Auto"=OFF gestellt wird.
- = 3 - Das Autotuning wird nur manuell durch Auswahl der Option "tunE" im Hauptmenü oder über die entsprechend programmierte Taste U (Parameter (97) "USrb" = tunE) gestartet. In diesem Fall startet das Autotuning ohne Prüfung des Istwertes. Dieser Vorgang sollte nur dann durchgeführt werden, wenn der Istwert möglichst stark vom Sollwert abweicht, damit ein besseres Ergebnis des Autotuning FAST sichergestellt wird.
- = 4 - wenn es wünscht, dass das Autotuning automatisch am Ende der programmiert Zyklus von Soft-Start gestartet wird. Sofern der Istwert kleiner (bei Parameter (69) "Func" =HEAt) oder größer (bei Parameter (69) "Func" =Cool) als SP/2 ist.
- = OFF – Autotuning deaktiviert.

Ist ein Autotuning-Zyklus aktiv, blinkt die LED AT.

**(72) SELF** – SELFTUNING-AKTIVIERUNG:

Parameter zur Aktivierung (yES) oder Deaktivierung (no) der Selftuning-Funktion. Wurde die Funktion aktiviert, ist das Selftuning durch Anwählen des Menüpunktes "tunE" im Hauptmenü bzw. anhand der entsprechend programmierten Taste U (Parameter (97) "USrb" = tunE) zu starten.

Ist die Selftuning-Funktion aktiv, leuchtet die LED AT fest und alle Parameter der PID-Regelung ((73)"Pb", (74)"Int", (75)"dEr", usw.) werden nicht mehr angezeigt.

**(73) Pb** – PROPORTIONALBAND:

Bandbreite um den Sollwert, bei der die Proportionalregelung anspricht.

**(74) Int** – INTEGRALZEIT:

Im Algorithmus der PID-Regelung einzustellende Integralzeit, angegeben in sec.

**(75) dEr** - VORHALTEZEIT:

Im Algorithmus der PID-Regelung einzustellende Vorhaltezeit, angegeben in sec.

**(76) FuOc – FUZZY OVERSHOOT CONTROL:**

Durch diesen Parameter können Überschwingungen der Variable (overshoot) bei Einschaltung des Prozesses bzw. bei Änderung des Sollwertes vermieden werden.

Hierbei ist jedoch zu berücksichtigen, dass ein niedriger Parameterwert das Overshoot reduziert, während es ein hoher Wert erhöht.

**(77) tcr1 – ZYKLUSZEIT AUSGANG C1 :**

Zykluszeit von Ausgang 1rEG bei der PID-Regelung, angegeben in sec.

**(78) Prat – VERHÄLTNIS ZWISCHEN DER LEISTUNG 2rEG UND DER LEISTUNG 1rEG:**

In diesem Parameter wird das Verhältnis zwischen der Leistung des vom Ausgang 2rEG (z.B. Kühlen) gesteuerten Elements und der Leistung des vom Ausgang 1rEG (z.B. Heizen) gesteuerten Elements bei einer PID-Regelung mit doppelter Wirkung eingestellt.

**(79) tcr2 – ZYKLUSZEIT AUSGANG 2rEG :**

Zykluszeit für den Ausgang 2rEG bei der PID-Regelung mit doppelter Wirkung, angegeben in sec.

**(80) rS - MANUELLER RESET:**

Leistungs-Offset, der dem proportionalen Leistungsanteil hinzuaddiert wird, damit die Regelabweichung bei nicht vorhandenem Integralanteil ausgeglichen wird. Dieser Parameter wird nur angezeigt, wenn Parameter (74) "Int" =0.

**Spezifische Parameter der PID-Regelung für motorisierte Antriebe mit Öffnungs- und Schließsteuerungen, die bei Fehlen eines Steuerbefehls an der jeweils erreichten Position stoppen. Ist der Stellantrieb nicht mit Sicherheitsendkontakten ausgestattet, die bei Erreichen des Endanschlags den Antriebsvorgang unterbrechen, muss die Anlage mit solchen Kontakten ausgerüstet werden.**

**(81) tcor - LAUFZEIT DES MOTORISIERTEN ANTRIEBS:**

In diesem Parameter wird die in Sekunden ausgedrückte Zeit eingestellt, die der Antrieb benötigt, um von der Position „ganz geöffnet“ zur Position „ganz geschlossen“ zu gelangen.

**(82) SHrl - MINDESTREGELWERT DES MOTORISIERTEN ANTRIEBS:**

Wert (in %), den die Regelung erreicht haben muss, bevor eine Wirkung auf den Ausgang erzielt wird.

**(83) PoSi - POSITIONIERUNG DES MOTORISIERTEN ANTRIEBS BEIM EINSCHALTEN:**

Hier kann festgelegt werden, ob der Antrieb bei Einschalten des Instruments an seiner

- aktuellen Position verbleiben ("no"), sich in die Position
- maximaler Öffnung ("oPEn") oder
- maximaler Schließung ("cLoS") begeben soll.

**Parameter der Rampen, die dafür sorgen, dass der Sollwert innerhalb einer bestimmten Zeit erreicht wird. Außerdem kann dafür gesorgt werden, dass das Gerät sobald der erste Sollwert (SP1) erreicht wurde, automatisch nach einer programmierten Zeit auf den zweiten Sollwert (SP2) umschaltet, wodurch ein einfacher automatischer Wärmezyklus hergestellt wird (diese Funktionen können für alle Regelarten aktiviert werden).**

**(84) SLor – GESCHWINDIGKEIT DER AUFSTIEGSRAMPE:**

Neigung der Aufstiegsrampe; diese wird für die Regelung aktiviert, wenn der Istwert niedriger ist, als der aktive Sollwert, angegeben in Einheit/Minute.

Steht der Parameter (84) SLor = InF, ist die Rampe nicht aktiv.

**(85) dur.t - DURATION TIME:**

Erhaltungszeit des Sollwertes SP1 bevor automatisch auf SP2 umgeschaltet wird (angegeben in Stunden und Minuten). Mit diesem Parameter kann dafür gesorgt werden, dass das Gerät sobald der erste Sollwert (SP1) erreicht wurde, automatisch nach einer programmierten Zeit auf den zweiten Sollwert (SP2) umschaltet, wodurch ein einfacher automatischer Wärmezyklus erzeugt wird.

Steht der Parameter (85) dur.t = InF, ist die Funktion nicht aktiv.

**(86) SLoF – GESCHWINDIGKEIT DER ABSTIEGSRAMPE:**

Neigung der Abstiegsrampe; diese wird für die Regelung aktiviert, wenn der Istwert höher ist, als der aktive Sollwert, angegeben in Einheit/Minute.

Steht der Parameter (86) SLoF = InF, ist die Rampe nicht aktiv.

**Parameter bezüglich Funktionen zur Einschränkung von Leistung und Variationsgeschwindigkeit der Leistung im Ausgang. Diese Funktionen sind nur für PID-Regelungen mit einfacher oder zweifacher Wirkung verfügbar.**

**(87) ro1.L - MINDESTLEISTUNG IM AUSGANG VON 1rEG:**

In diesem Parameter den Wert einstellen, der am Ausgang 1rEG gewünscht ist, wenn der interne Regler bestimmt, dass die Leistung 0% entsprechen muss.

**(88) ro1.H - HÖCHSTLEISTUNG IM AUSGANG VON 1rEG:**

In diesem Parameter den Wert einstellen, der am Ausgang 1rEG gewünscht ist, wenn der interne Regler bestimmt, dass die Leistung 100% entsprechen muss.

**(89) ro2.L - MINDESTLEISTUNG IM AUSGANG VON 2rEG:**

In diesem Parameter den Wert einstellen, der am Ausgang 2rEG gewünscht ist, wenn der interne Regler bestimmt, dass die Leistung 0% entsprechen muss.

**(90) ro2.H - HÖCHSTLEISTUNG IM AUSGANG VON 2rEG:**

In diesem Parameter den Wert einstellen, der am Ausgang 2rEG gewünscht ist, wenn der interne Regler bestimmt, dass die Leistung 100% entsprechen muss.

**(91) OPS1 - VARIATIONSGESCHWINDIGKEIT DER LEISTUNG IM AUSGANG VON 1rEG:**

Gestattet die Definition der Variationsgeschwindigkeit der Regelleistung im Ausgang von 1rEG (ausgedrückt in % / s).

**(92) OPS2 - VARIATIONSGESCHWINDIGKEIT DER LEISTUNG IM AUSGANG VON 2rEG:**

Gestattet die Definition der Variationsgeschwindigkeit der Regelleistung im Ausgang von 2rEG (ausgedrückt in % / s).

**Parameter bezüglich der Funktion SPLIT RANGE. Diese Funktion ist nur für PID-Regelungen mit einfacher oder zweifacher Wirkung verfügbar und kann genutzt werden um das Ansprechen der beiden über das Instrument gesteuerten Stellantriebe zu verzögern oder voreilen zu lassen. Mit dieser Funktion kann also das Eingreifen der beiden Stellantriebe optimiert werden, indem verhindert wird, dass sich deren Aktionen überlagern, bzw. eine Überlagerung gezielt programmiert wird um eine Aktionskombination der beiden Stellantriebe zu erreichen.**

**(93) thr1 - LEISTUNGSSCHWELLE BEI DEREN ERREICHEN AUSGANG 1rEG AKTIV WIRD:**

In diesem Parameter den Leistungswert einstellen, bei dessen Erreichen Ausgang 1rEG aktiv wird, wobei zu berücksichtigen ist, dass positive Werte die Aktion zeitlich vorziehen und negative Werte diese verzögern.

**(94) thr2 - LEISTUNGSSCHWELLE BEI DEREN ERREICHEN AUSGANG 2rEG AKTIV WIRD:**

In diesem Parameter den Leistungswert einstellen, bei dessen Erreichen Ausgang 2rEG aktiv wird, wobei zu berücksichtigen ist, dass positive Werte die Aktion zeitlich vorziehen und negative Werte diese verzögern.

**Parameter der Soft-Start-Funktion; diese begrenzt die Regelleistung bei Einschaltung des Gerätes während einer vorgegebenen Zeit. Die Funktion kann lediglich bei der PID-Regelung aktiviert werden.**

**(95) St.P - SOFT START LEISTUNG:**

Wurde im Parameter (96) "SSt" ein von OFF verschiedener Wert eingegeben, so ist dies die Leistung, die bei Einschaltung des Gerätes während der Zeit "SSt" am Ausgang abgegeben wird. Das Gerät arbeitet im Handbetrieb und schaltet nach Ablauf der Zeit "SSt" automatisch in den Automatikbetrieb um. Wird der Parameter (95) "St.P" hingegen auf = OFF gestellt, wird bei Einschaltung die von der PID-Regelung berechnete Leistung durch die Zeit "SSt" geteilt, um eine Rampe zu berechnen. Die am Ausgang abgegebene Leistung beginnt bei 0 und wird allmählich nach der berechneten Rampe bis zum Ablauf der Zeit "SSt" bzw. solange die Leistung die von der PID-Regelung berechnete Leistung nicht überschreitet, erhöht.

**(96) SSt - SOFT START ZEIT (nur bei PID-Regelung):**

Dauer des Soft-Start in Stunden und Minuten, siehe Parameter (95) "St.P".  
Zur Abschaltung der Soft-Start-Funktion ist der Parameter (96) "Sst" = OFF zu stellen.

**GRUPPE "PAN" (PARAMETER DER BENUTZERSCHNITTSTELLE):**

**Hier befinden sich die Parameter der U-Tastenfunktion und der Displayfunktion.**

**(97) Usrb – FUNKTION DER TASTE U:**

Hier kann die Funktionsbelegung der Taste U bestimmt werden. Folgende Einstellungen sind möglich:

- = noF - Keine Funktionsbelegung der Taste.
- = tunE - Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt kann das Autotuning oder Selftuning aktiviert/deaktiviert werden.
- = OPLO - Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann zum automatischen Regelbetrieb (rEG) oder zum normalen Regelbetrieb (OPLO) und umgekehrt übergegangen werden.
- = Aac - Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann ein gespeicherter Alarm zurückgesetzt werden.
- = ASi - Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann ein aktiver Alarm quittiert werden.
- = CHSP - Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann nacheinander einer der 4 gespeicherten Sollwerte angewählt werden.
- = OFF - Wird die Taste mindestens 1 Sekunde lang gedrückt, kann vom automatischen Regelmodus (rEG) zum deaktivierten Regelmodus (OFF) und umgekehrt übergegangen werden

**(98) diSP – ANGEZEIGTE VARIABLE:**

Parameter, durch den die normale Displayanzeige bestimmt wird; möglich ist als Anzeige

- die Prozessvariable (= dEF),
- die Regelleistung (= Pou),
- der aktive Sollwert (= SP.F),
- der operative Sollwert bei aktiven Rampen (= SP.o) oder
- der Alarmgrenzwert AL1, 2 oder 3 (= AL1, AL2 o AL3).

**(99) Edit – ÄNDERUNG DES AKTIVEN SOLLWERTES UND DER ALARME IM SCHNELLVERFAHREN:**

Hier kann bestimmt werden, welche Sollwerte im Schnellverfahren programmierbar sein sollen. Folgende Einstellungen sind möglich:

- = SE: Der aktive Sollwert ist editierbar, während die Alarmgrenzwerte nicht editierbar sind.
- = AE: Der aktive Sollwert ist nicht editierbar, während die Alarmgrenzwerte editierbar sind.
- = SAE: Sowohl der aktive Sollwert als auch die Alarmgrenzwerte sind editierbar.
- = SAnE: Weder der aktive Sollwert noch die Alarmgrenzwerte sind editierbar.

## Gruppe "1Ser" (PARAMETER DER SERIELLEN KOMMUNIKATION):

Falls das Gerät über eine serielle Schnittstelle RS 485 verfügt, kann anhand dieser Parameter die Kommunikationseinrichtung konfiguriert werden.

### (100) Add – STATIONSADRESSE FÜR DIE SERIELLE KOMMUNIKATION:

Hier wird die Geräteadresse im Netzwerk definiert. Für jede Station eine andere Zahl eingeben, 1 bis 255 ist möglich.

### (101) baud - BAUD RATE SERIELLER PORT:

Die Datenübertragungsgeschwindigkeit (Baud-rate) des Netzes, an das das Gerät angeschlossen ist, eingeben. Folgende Einstellungen sind möglich 1200, 2400, 9600, 19.2 (19200), 38.4 (38400). Für alle Stationen muss die gleiche Übertragungsgeschwindigkeit eingegeben werden.

### (102) PACS - ZUGRIFF AUF DIE PROGRAMMIERUNG ÜBER DEN SERIELLEN PORT:

Steht dieser Parameter auf "LoCL", ist das Gerät lediglich über die Tastatur programmierbar, steht er hingegen auf "LorE", kann das Gerät sowohl über die Tastatur als auch über den seriellen Port programmiert werden.

## 6 – STÖRUNGEN, WARTUNG UND GARANTIE

### 6.1 - FEHLERMELDUNGEN

Fehler	Ursache	Abhilfe
---	Unterbrechung des Fühlers	Den Fühleranschluss am Gerät und die Funktionstüchtigkeit des Fühlers überprüfen
uuuu	Gemessene Variable unter den Fühlergrenzwerten (Underrange)	
oooo	Gemessene Variable über den Fühlergrenzwerten (Overrange)	
ErAt	Autotuning nicht durchführbar da der Istwert niedriger (oder höher) ist als SP/2 bzw.	Den Regler auf OFF stellen (OFF) und daraufhin die Automatikregelung (rEG) aktivieren, um den Fehler zu beseitigen. Das Autotuning wiederholen, nachdem die Fehlerursache gefunden wurde.
noAt	Autotuning nicht innerhalb von 12 Stunden abgeschlossen	Das Autotuning wiederholen, nachdem der Fühler und der Verbraucher auf ihre Funktionstüchtigkeit überprüft wurden
LbA	Unterbrechung des Eingangskreises (Loop break alarm)	Das Gerät wieder in den Regelzustand versetzen (reG) nachdem der Fühler und der Verbraucher auf ihre Funktionstüchtigkeit überprüft wurden
ErEP	Mögliche Störung im EEPROM Speicher	Die Taste P drücken

Bei einem Messfehler gibt das Gerät am Ausgang die im Parameter (20) "OPE" eingestellte Leistung ab und aktiviert alle gewünschten Alarmer, wenn bei den entsprechenden Parametern (42,51,60) "ALni" = yES eingegeben wurde.

## 6.2 – REINIGEN

Es wird empfohlen, das Gerät mit einem feuchten Tuch mit etwas Wasser oder mit einem lösungsmittelfreien, leichten Reinigungsmittel zu reinigen.

## 6.3 – GEWÄHRLEISTUNG UND INSTANDSETZUNG

Das Gerät hat ab Lieferdatum eine Garantielaufzeit von 12 Monaten auf Baufehler oder Materialmängel. Die Garantie ist begrenzt auf Reparatur bzw. Auswechslung des Produktes.

Das Öffnen, die eigenständige Arbeit am Gerät sowie eine unsachgemäße Verwendung bzw. Installation des Gerätes führen automatisch zum Ausschluss der Garantieleistung.

Bei defektem Produkt innerhalb oder außerhalb der Garantielaufzeit ist die Abteilung "Verkauf" der Fa. GREISINGER ELECTRONIC GMBH zu benachrichtigen, um die Erlaubnis zum Versand des Gerätes einzuholen.

Unter Angabe der aufgetretenen Störung ist das defekte Gerät frachtfrei an die Fa. GREISINGER ELECTRONIC GMBH zu senden, es sei denn, es wurden andere Vereinbarungen getroffen.

## 7 - TECHNISCHE DATEN

### 7.1 – ELEKTRISCHE MERKMALE

Stromversorgung: 24 VAC/VDC, 100.. 240 VAC +/- 10%

Frequenz AC: 50/60 Hz

Aufnahme: ca. 10 VA

Eingänge: 1 Eingang für

- Thermoelemente: tc J, K, S, B, E, L, N, R, T, C;
- Widerstandsthermometer / Thermistoren:
  - RTD Pt 100 IEC;
  - PTC KTY 81-121 (990 ? @ 25 °C);
  - NTC 103AT-2 (10K? @ 25 °C)
- Infrarotsensoren IRS J und K
- Signale in mV 0...50 mV, 0...60 mV, 12 ...60 mV
- Normsignale 0/4...20 mA, 0/1...5 V , 0/2...10 V.
- 1 Eingang für Stromwandler (max. 50 mA)
- 1 Digitaleingang für spannungsfreie Kontakte.

Eingangsimpedanz normierte Signale: 0/4..20 mA: 51 ? ; mV und V: 1 M?

Ausgang/Ausgänge: bis zu 4 Ausgänge.

- Relais- SPST-NO (5 A-AC1, 2 A-AC3 / 250 VAC) oder
- Spannungsausgänge für die SSR-Steuerung (20mA/ 14VDC). Bis zu
- 2 Analogausgänge: 0/4 ..20 mA oder 0/2 ..10 V.

Ausgang Hilfsversorgung: max. 12 VDC / 20 mA

Elektrische Lebensdauer der Relaisausgänge: 100000 Schaltspiele

Installationskategorie: II

Schutzart gegen Stromschläge: Frontseitig Klasse II

Isolierungen: Verstärkung zwischen den Niederspannungsbauteilen (Versorgung und Relaisausgänge) und Frontseite; Verstärkung zwischen den Niederspannungsbauteilen (Versorgung und Relaisausgänge) und den Kleinspannungsbauteilen (Eingang, Statikausgänge); Zum Eingang optoisolierte Statikausgänge; 50 V Isolierung zwischen RS485 und Kleinspannungsbauteilen.

## 7.2 – MECHANISCHE MERKMALE

Gehäuse: UL 94 V0 Kunststoff

Einbaumaße: DIN 48 x 48 mm, Einbautiefe 98 mm

Gewicht: ca. 190 g

Einbau: Schalttafel in 45,5 x 45,5 mm

Anschluss: Schraubklemmleiste 2,5 mm<sup>2</sup>

Front-Schutzart: IP 54 mit Dichtung

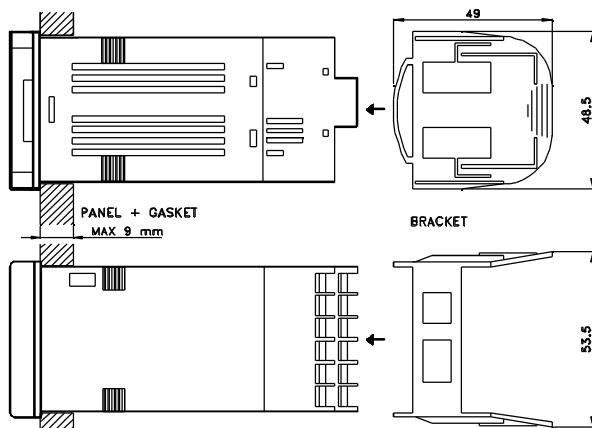
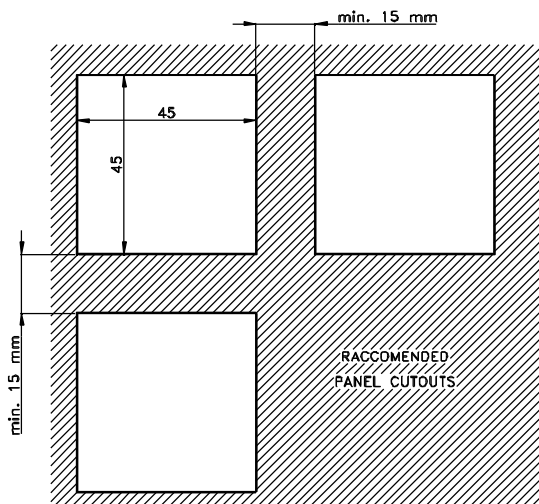
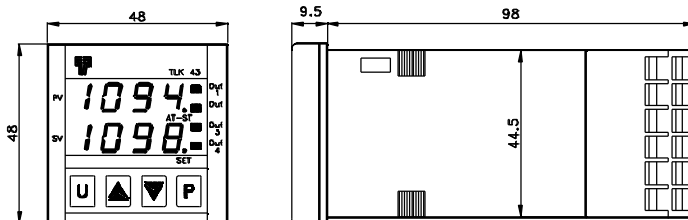
Umweltbelastung: 2

Betriebstemperatur: 0 ... 55 °C

Feuchte im Betriebsbereich: 30 ... 95 relative Luftfeuchte % nicht kondensierend

Transport- und Lagertemperatur: -10 ... 60 °C

## 7.3 – MECHANISCHE MERKMALE, AUSSPARUNG UND BEFESTIGUNG [mm]



## 7.4 - FUNKTIONSMERKMALE

Regelung: ON/OFF, PID mit Einfachwirkung, PID mit Zweifachwirkung, PID für motorisierte Antriebe mit zeitbedingter Positionierung.

Messbereich: je nach Fühlerausführung (siehe Tabelle)

Anzeigegenauigkeit: je nach Fühlerausführung. 1/0,1/0,01/0,001

Gesamtgenauigkeit: +/- 0,15 % Vollausschlag

Größter Fehler nach Ausgleich der Vergleichsstelle (bei tc): 0,04 °C/°C mit Betriebstemperatur 0... 50 °C nach warm-up (einschalten des Gerätes) von 20 min.

Erfassungsgeschwindigkeit: 130 ms

Art der seriellen Schnittstelle: RS 485 optoisoliert

Kommunikationsprotokoll: MODBUS RTU (JBUS)

Serielle Übertragungsgeschwindigkeit: wählbar zwischen 1200 ... 38400 Baud

Display: 1x Rot (PV) und 1x Grün (SV), Höhe 7 mm, 4 digit 7 Segment LED

Konformität: Vorschrift EWG EMC 89/336 (EN 61326), Vorschrift NS 73/23 und 93/68 (EN 61010-1).

## 7.5 – TABELLE DER MESSBEREICHE

Fühler	ohne D.P.	mit D.P.
tc J "HCFG" = tc "SEnS" = J	-160 ... 1000 °C - 256 ... 1832 °F	-160.0 ... 999.9 °C -199.9 ... 999.9 °F
tc K "HCFG" = tc "SEnS" = CrAl	-270 ... 1370 °C - 454 ... 2498 °F	-199.9 ... 999.9 °C -199.9 ... 999.9 °F
tc S "HCFG" = tc "SEnS" = S	-50 ... 1760 °C -58 ... 3200 °F	-50.0 ... 999.9 °C -58.0 ... 999.9 °F
tc B "HCFG" = tc "SEnS" = b	72 ... 1820 °C 162 ... 3308 °F	72.0 ... 999.9 °C 162.0 ... 999.9 °F
tc E "HCFG" = tc "SEnS" = E	-150 ... 750 °C -252 ... 1382 °F	-150.0 ... 999.9 °C -199.9 ... 999.9 °F
tc L "HCFG" = tc "SEnS" = L	-150 ... 900 °C -252 ... 1652 °F	-150.0 ... 900.0 °C -199.9 ... 999.9 °F
tc N "HCFG" = tc "SEnS" = n	-270 ... 1300 °C -454 ... 2372 °F	-199.9 ... 999.9 °C -199.9 ... 999.9 °F
tc R "HCFG" = tc "SEnS" = r	-50 ... 1760 °C -58 ... 3200 °F	-50.0 ... 999.9 °C -58.0 ... 999.9 °F
tc T "HCFG" = tc "SEnS" = t	-270 ... 400 °C -454 ... 752 °F	-199.9 ... 400.0 °C -199.9 ... 752.0 °F
tc C "HCFG" = tc "SEnS" = C	0 ... 2320 °C 32 ... 4208 °F	0.0 ... 999.9 °C 32.0 ... 999.9 °F

SIKA IRS range "A" "HCFG" = tc "SEnS" = Ir.J - Ir.CA	-46 ... 785 °C -50 ... 1445 °F	-46.0 ... 785.0 °C -50.8 ... 999.9 °F
Pt100 (IEC) "HCFG" = rtd "SEnS" = Pt1	-200 ... 850 °C -328 ... 1562 °F	-199.9 ... 850.0 °C -199.9 ... 999.9 °F
PTC (KTY81-121) "HCFG" = rtd "SEnS" = Ptc	-55 ... 150 °C -67 ... 302 °F	-55.0 ... 150.0 °C -67.0 ... 302.0 °F
NTC (103-AT2) "HCFG" = rtd "SEnS" = ntc	-50 ... 110 °C -58 ... 230 °F	-50.0 ... 110.0 °C -58.0 ... 230.0 °F
0..20 mA "HCFG" = I "SEnS" = 0.20	-1999 ... 9999	-199.9 ... 999.9 -19.99 ... 99.99 -1.999 ... 9.999
4..20 mA "HCFG" = I "SEnS" = 4.20	-1999 ... 9999	-199.9 ... 999.9 -19.99 ... 99.99 -1.999 ... 9.999
0 ... 50 mV "HCFG" = UoLt "SEnS" = 0.50	-1999 ... 9999	-199.9 ... 999.9 -19.99 ... 99.99 -1.999 ... 9.999
0 ... 60 mV "HCFG" = UoLt "SEnS" = 0.60	-1999 ... 9999	-199.9 ... 999.9 -19.99 ... 99.99 -1.999 ... 9.999
12 ... 60 mV "HCFG" = UoLt "SEnS" = 12.60	-1999 ... 9999	-199.9 ... 999.9 -19.99 ... 99.99 -1.999 ... 9.999
0 ... 5 V "HCFG" = UoLt "SEnS" = 0.5	-1999 ... 9999	-199.9 ... 999.9 -19.99 ... 99.99 -1.999 ... 9.999
1 ... 5 V "HCFG" = UoLt "SEnS" = 1.5	-1999 ... 9999	-199.9 ... 999.9 -19.99 ... 99.99 -1.999 ... 9.999
0 ... 10 V "HCFG" = UoLt "SEnS" = 0.10	-1999 ... 9999	-199.9 ... 999.9 -19.99 ... 99.99 -1.999 ... 9.999
2 ... 10 V "HCFG" = UoLt "SEnS" = 2.10	-1999 ... 9999	-199.9 ... 999.9 -19.99 ... 99.99 -1.999 ... 9.999

## 7.6 - CODIERUNG DES GERÄTES

### TLK 43 a b c d e f g h ii

#### **a : STROMVERSORGUNG**

L = 24 VAC/VDC

H = 100 ... 240 VAC

#### **b : AUSGANG OUT1**

R = Relaisausgang

O = Spannungsausgang 14 VDC für SSR

C = Analogausgang 0/4 ..20 mA

V = Analogausgang 0/2 .. 10 V

#### **c : AUSGANG OUT2**

R = Relaisausgang

O = Spannungsausgang 14 VDC für SSR

C = Analogausgang 0/4 ..20 mA

V = Analogausgang 0/2 .. 10 V

- = Nicht vorhanden

#### **d : AUSGANG OUT3**

R = Relaisausgang

O = Spannungsausgang 14 VDC für SSR

- = Nicht vorhanden

#### **e : AUSGANG OUT4**

R = Relaisausgang

O = Spannungsausgang 14 VDC für SSR

- = Nicht vorhanden

#### **f : KOMMUNIKATIONSSCHNITTSTELLE**

S = Serielle Schnittstelle RS 485

I = Serielle Schnittstelle RS 485 + Digitaleingang

- = Keine Schnittstelle

#### **g : EINGANG FÜR STROMWANDLER**

H = Vorhanden

- = Nicht vorhanden

#### **h : ZUSÄTZLICHE FÜHLER**

- = Keiner

#### **ii : SONDERCODIERUNGEN**

#### **Hinweis:**

- Der Ausgang OUT4, sofern vorhanden, muss vom gleichen Typ sein wie OUT3.

- Der Digitaleingang steht nur als Alternative zum Ausgang OUT4 zur Verfügung.

# TLK 43 PASSWORT = 381