

UVR610

FREI PROGRAMMIERBARER UNIVERSALREGLER



Allgemeine Programmierhinweise Bedienung

| | |
|--|-----------|
| Grundlagen | 6 |
| Geräte-Übersicht | 6 |
| Planungsgrundlagen | 7 |
| Bezeichnungen | 7 |
| Allgemeine Hinweise zur Parametrierung | 9 |
| Datum / Uhrzeit / Standort | 10 |
| Gangreserve | 11 |
| Werteübersicht | 12 |
| Eingänge | 13 |
| Parametrierung | 13 |
| Sensortyp und Messgröße | 13 |
| Bezeichnung | 16 |
| Sensor Korrektur | 16 |
| Mittelwert | 16 |
| Sensorcheck für analoge Sensoren | 17 |
| Sensorfehler | 17 |
| Widerstandstabelle der verschiedenen Fühlertypen | 18 |
| Ausgänge | 19 |
| Parametrierung | 19 |
| Ausgangstyp | 19 |
| Bezeichnung | 24 |
| Übersicht Ausgänge | 24 |
| Ausgangszähler | 25 |
| Anzeige der Verknüpfungen | 27 |
| Blockierschutz | 27 |
| Funktionen | 28 |
| Fixwerte | 29 |
| Parametrierung | 30 |
| Fixwerttyp | 30 |
| Digital | 30 |
| Analog | 31 |
| Impuls | 32 |
| Funktionsgröße | 32 |
| Bezeichnung | 32 |
| Einschränkung der Veränderbarkeit | 32 |
| Meldungen | 33 |
| Pop-up Fenster | 33 |
| CAN-Bus | 34 |
| Datenlogging | 35 |
| Datenlogging Einstellungen | 35 |
| Datenlogging Analog / Digital | 35 |
| CAN-Einstellungen | 36 |
| CAN-Analogeingänge | 37 |
| Knotennummer | 37 |
| Bezeichnung | 37 |
| CAN-Bus Timeout | 38 |
| Sensorcheck | 38 |
| Messgröße | 38 |
| Wert bei Timeout | 39 |
| Sensor Korrektur | 39 |
| Sensorfehler | 39 |
| CAN-Digitaleingänge | 40 |
| CAN-Analogausgänge | 40 |
| Bezeichnung und Sendebedingung | 41 |
| Sendebedingung | 41 |

Inhaltsverzeichnis

| | |
|---|-----------|
| CAN-Digitalausgänge | 42 |
| Bezeichnung und Sendebedingungen | 42 |
| Aktive CAN-Knoten | 42 |
| DL-Bus | 43 |
| DL-Einstellungen | 43 |
| DL-Eingang | 44 |
| DL-Bus Adresse und DL-Bus Index | 44 |
| Bezeichnung | 45 |
| DL-Bus Timeout | 45 |
| Sensorcheck | 45 |
| Messgröße | 45 |
| Wert bei Timeout | 45 |
| Sensorkorrektur | 46 |
| Sensorfehler | 46 |
| DL-Digitaleingänge | 46 |
| Buslast von DL-Sensoren | 46 |
| DL-Ausgang | 47 |
| Bezeichnung und Zieladresse | 47 |
| M-Bus | 48 |
| Einstellungen | 48 |
| M-Bus Eingang | 50 |
| Allgemein | 50 |
| Bezeichnung | 50 |
| Messgröße | 50 |
| Sensorcheck | 51 |
| Sensorfehler | 51 |
| CORA-Geräte | 53 |
| Untermenü fiD | 53 |
| Eingangsvariablen | 53 |
| Parameter | 54 |
| Ausgangsvariablen | 54 |
| Modbus | 55 |
| Modbus-Einstellungen | 55 |
| Modbus-Eingang | 56 |
| Modbus-Ausgang | 57 |
| Grundeinstellungen | 58 |
| Sprache | 58 |
| Kontrast | 58 |
| Helligkeit | 58 |
| Display Timeout | 58 |
| Simulation | 59 |
| Währung | 59 |
| Zugang Menü | 59 |
| Benutzerdefinierte Bezeichnungen | 60 |
| Benutzer | 61 |
| Aktueller Benutzer | 61 |
| Passwort ändern | 61 |
| Version und Seriennummer | 63 |
| Datenverwaltung | 64 |
| Funktionsdaten | 64 |
| Laden... | 65 |
| Löschen, Umbenennen und Versenden von gespeicherten Dateien | 66 |
| Speichern... | 67 |
| Firmware Laden... | 68 |
| Status | 68 |

Inhaltsverzeichnis

| | |
|--------------------------------|-----------|
| Totalreset | 69 |
| Neustart | 69 |
| Reset | 69 |
| Change-Log | 69 |
| Systemwerte | 70 |
| LED-Kontrolllampe | 72 |

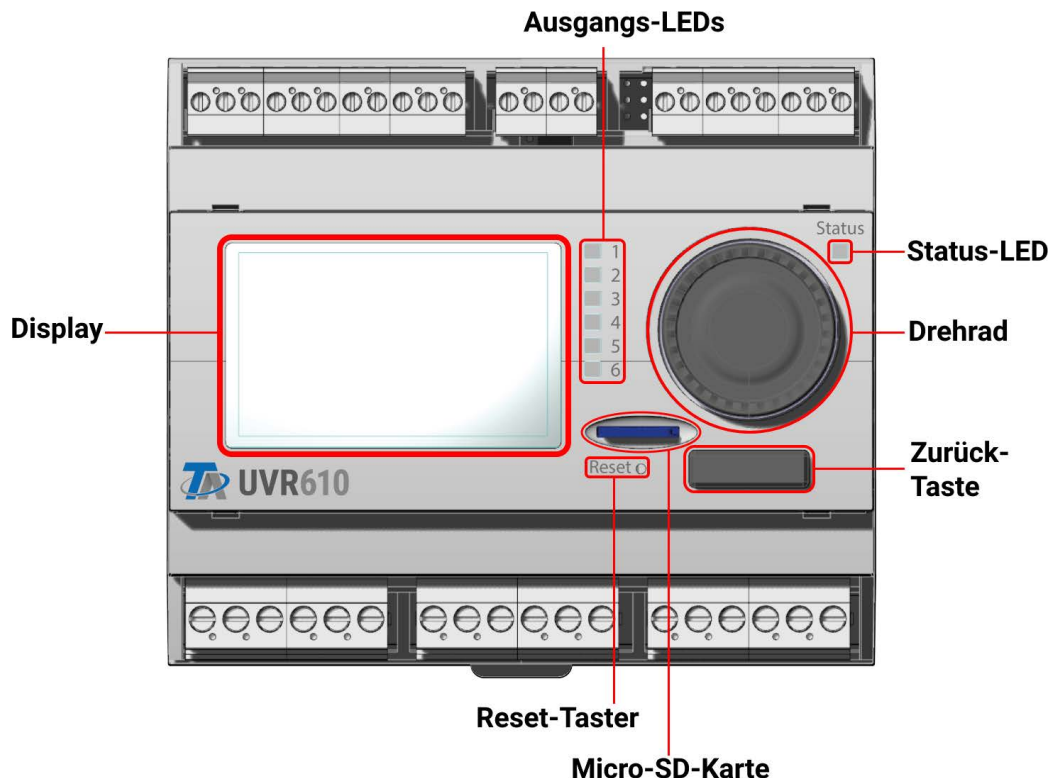
Grundlagen

Diese Anleitung dient als Programmierhilfe direkt am Gerät, gibt aber auch wichtige Erläuterungen zu den Elementen, die für die Programmierung mit der Programmiersoftware TAPPS2 benötigt werden (Funktionen, Ein- und Ausgänge, etc.).

Grundsätzlich ist die Programmierung mit TAPPS2 zu empfehlen. Dadurch kann der Programmierer die gesamte Funktionalität am PC als grafischen Ablaufplan zeichnen (= programmieren) und parametrieren.

Trotzdem ist es wichtig, auch die "Programmier-Mechanismen" am Gerät selbst zu kennen um vor Ort Änderungen vornehmen zu können.

Geräte-Übersicht



Das **Display** dient zur Navigation im Regler, um Funktionen zu programmieren, Werte einzulesen, auf andere Geräte zuzugreifen usw.

Das **Rad** rechts vom Display dient der Navigation. Eine Drehung im Uhrzeigersinn bewirkt ein Hinab-Navigieren im Menü, eine Drehung entgegen dem Uhrzeigersinn bewirkt ein Hinauf-Navigieren.

Ein **Drücken auf das Rad** öffnet das gewählte Menü/ermöglicht das Ändern des gewählten Wertes/Parameters. (= Enter-Taste)

Ein Drücken der **Zurück-Taste** unter dem Rad bewirkt das Verlassen eines Menüs.

Das Betätigen der „Enter-Taste“ oder der „Zurück-Taste“ bezieht sich auf den Wert/Menüpunkt der am Display umrahmt ist.

Die sechs übereinander angeordneten **Ausgangs-LEDs** rechts vom Display sind Indikatoren für den Betrieb der Schaltausgänge. Eine grün leuchtende LED bedeutet einen aktiven Ausgang.

Die einzelne **Status-LED** oben rechts Rad gibt Auskunft über den Anlagen- und Reglerstatus. Grünes Blinken bedeutet, dass der Regler startet. Dauerhaft Grünes Leuchten bedeutet einen gewöhnlichen Betrieb. Orange bedeutet, dass eine „Meldung“ besteht, wie z.B. eine Kollektorübertemperaturabschaltung. Rot bedeutet einen „Fehler“, wie z.B. den Ausfall eines DL-Sensors.

Durch kurzes Drücken der **Reset-Taste** wird das Gerät neu gestartet. Für einen Totalreset muss die Taste gedrückt gehalten werden, bis die Status-LED aufhört, schnell orange zu blinken und langsam rot zu blinken beginnt.

Die mitgelieferte **Micro-SD-Karte** dient der Datenverwaltung von Funktionsdaten und Firmware.

Planungsgrundlagen

Um eine effiziente Programmerstellung zu gewährleisten, muss eine festgelegte Reihenfolge eingehalten werden:

| | |
|----------|---|
| 1 | Grundvoraussetzung zur Erstellung der Programmierung und der Parametrierung ist ein exaktes hydraulisches Schema. |
| 2 | Anhand dieses Schemas muss festgelegt werden, was wie geregelt werden soll. |
| 3 | Aufgrund der gewünschten Regelfunktionen sind die Sensorpositionen zu bestimmen und im Schema einzuzeichnen. |
| 4 | Im nächsten Schritt werden alle Sensoren und Ausgänge mit den gewünschten Ein- und Ausgangsnummern versehen. Da die Sensoreingänge und Ausgänge unterschiedliche Eigenschaften besitzen, ist eine einfache Durchnummerierung nicht möglich. Die Ein- und Ausgangsbelegung muss daher an Hand dieser Anleitung erfolgen. |
| 5 | Danach erfolgen der Aufruf der Funktionen und deren Parametrierung. |

Bezeichnungen

Zur Bezeichnung aller Elemente können vorgegebene Bezeichnungen aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefinierte Bezeichnungen ausgewählt werden.

Zusätzlich kann jeder Bezeichnung eine Zahl 1 – 16 zugeordnet werden.

Im Menü „**Grundeinstellungen**“ können alle benutzerdefinierten Bezeichnungen aus der **Fachmann-** oder **Expertenebene** global angelegt, geändert oder gelöscht werden.

Grundeinstellungen

Datum / Uhrzeit / Standort

Serache



Anwender
Währung
Euro

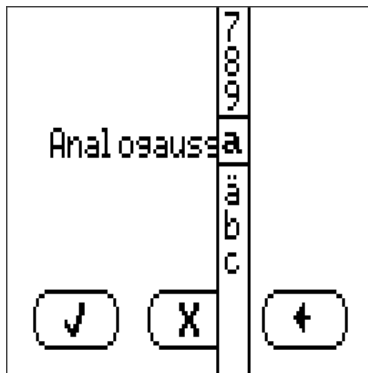
Benutzerdefinierte Bezeichnungen

Anzeige nur im Fachmann- oder Expertenmodus

Ansicht mit bereits definierten Bezeichnungen



Zur Eingabe werden Buchstaben/Zahlen/Symbole nacheinander eingegeben.




Es können **bis zu 100 verschiedene** Bezeichnungen vom Benutzer definiert werden. Die maximale Zeichenanzahl pro Bezeichnung ist **23**.

Die bereits definierten Bezeichnungen stehen allen Elementen (Eingänge, Ausgänge, Funktionen, Fixwerte, Bus-Ein- und Ausgänge) zur Verfügung.

Allgemeine Hinweise zur Parametrierung

von Eingängen, Ausgängen, Fixwerten, Funktionen, Grundeinstellungen und CAN- und DL-Ein- und Ausgängen.




Sofern angezeigt, müssen Eingaben durch  bestätigt werden.

Soll eine Eingabe verworfen werden, wird  gewählt.

Beispiel:

Neues Passwort


128


Eingabe von Zahlenwerten

Zur Eingabe von Zahlenwerten wird folgendes Fenster angezeigt:

Wert

-273.2 -  Name des Zahlenwertes, Einstellbereich

2000.0 °C

20.0 °C  Momentaner Zahlenwert

Es wird der aktuelle Wert vorgegeben (Beispiel: 20,0°C).

In der oberen Zeile wird der Name des Wertes, dann der Eingabebereich angezeigt (Beispiel: -273,2 – 2000,0°C).

Die Eingabe erfolgt durch Drehen des Rads. Es wird durch Drücken des Rads bestätigt oder mit der Zurück-Taste verworfen.

Datum / Uhrzeit / Standort

Grundeinstellungen

Datum / Uhrzeit / Standort

Suche

Unter den Grundeinstellungen befindet sich der Eintrag **Datum / Uhrzeit / Standort**.



Datum / Uhrzeit / Standort

Zeitzone
01:00

automatische
Zeitumstellung
Ja

Sommerzeit
Nein

Datum
Do 10.01.2019

Uhrzeit
13:49

GPS Breite
48.836500 °

GPS Länge
15.080000 °

Sonnenaufgang
07:49

Sonnenhöchststand
12:06

Sonnenuntergang
16:24

Sonnenhöhe
15.7 °

Sonnenrichtung
204.9 °

Zuerst werden die Parameter für die Systemwerte angezeigt.

•**Zeitzone** – 01:00 bedeutet die Zeitzone „**UTC + 1 Stunde**“. **UTC** steht für „Universal Time Coordinated“, auch als GMT (= Greenwich Mean Time) bezeichnet.

•**automatische Zeitumstellung** – Wenn „**Ja**“, erfolgt die automatische Sommerzeitumstellung nach den Vorgaben der Europäischen Union.

•**Sommerzeit** – „**Ja**“, wenn die Sommerzeit aktiv ist. Nur änderbar, wenn die „automatische Zeitumstellung“ auf „**Nein**“ steht.

•**Datum** – Eingabe des aktuellen Datums (TT.MM.JJJJ).

•**Uhrzeit** – Eingabe der aktuellen Uhrzeit

•**GPS Breite** – Geographische Breite nach GPS (= global positioning system – satellitengestütztes Navigationssystem)

•**GPS Länge** – Geographische Länge nach GPS

•**Sonnenaufgang** – Uhrzeit

•**Sonnenhöchststand** – Uhrzeit

•**Sonnenuntergang** – Uhrzeit

•**Sonnenhöhe** – Angabe in ° vom geometrischen Horizont (0°) aus gemessen, Zenit = 90°

•**Sonnenrichtung** – Angabe in ° von Norden (0°) aus gemessen
Nord = 0° Ost = 90° Süd = 180° West = 270°

Mit den Werten für die geographische Länge und Breite werden die standortbezogenen Sonnendaten ermittelt. Diese können in Funktionen (z.B. Beschattungsfunktion) verwendet werden.

Die werksseitige Voreinstellung für die GPS-Daten bezieht sich auf den Standort der Technischen Alternative in Amaliendorf / Österreich.

Nachfolgend werden die standortbezogenen Sonnendaten angezeigt.

Gangreserve

Das Gerät hat bei Stromausfall eine Gangreserve von ca. 3 Tagen für Uhrzeit und Datum.

Werteübersicht

In diesem Menü können die 6 Sensoreingänge, DL-Bus Eingänge und analoge sowie digitale CAN-Bus-Eingänge übersichtlich angezeigt werden.

| Werteübersicht |
|-----------------|
| Eingänge |
| DL-Bus |
| CAN-Bus Analog |
| CAN-Bus Digital |



| Werteübersicht |
|-----------------|
| Eingänge |
| DL-Bus |
| CAN-Bus Analog |
| CAN-Bus Digital |
| 1: 108.1 °C |
| 2: 18.4 °C |
| 3: 63.5 °C |

Wird ein Eintrag gewählt, werden weiter unter die entsprechenden Werte aufgelistet.

Eingänge

Der Regler besitzt **6 Eingänge** für analoge (Messwerte), digitale (EIN/AUS) Signale oder Impulse. In diesem Menü werden die Eingänge mit ihrer Bezeichnung und dem aktuellen Messwert bzw. Zustand angezeigt.

Beispiel einer bereits programmierten Anlage, Eingang 4 ist noch unbenutzt:


| Eingänge | |
|------------------|----------|
| 1: T.Kollektor 1 | 108.1 °C |
| 2: T.Kollektor 2 | 118.4 °C |
| 3: T.Solar RL 1 | 63.5 °C |
| 4: unbenutzt | |



Parametrierung

Sensortyp und Messgröße

Nach Auswahl des gewünschten Eingangs erfolgt die Festlegung des Sensortyps.

| |
|---|
|  Eingang 1 |
| <div style="border: 1px solid black; padding: 2px;"> Typ unbenutzt </div> |

Zuerst erfolgt die grundsätzliche Abfrage für den Typ des Eingangssignals

- **Digital**
- **Analog**
- **Impuls**

Digital

Auswahl der **Messgröße**:

- | | |
|--------------------|-----------------------------|
| • Aus / Ein | • Aus / Ein (invers) |
| • Nein / Ja | • Nein / Ja (invers) |

Analog

Auswahl der **Messgröße**:

- **Temperatur**
- Auswahl des Sensortyps: **KTY** ($2\text{ k}\Omega/25^\circ\text{C}$ = ehemalige Standardtype der Technischen Alternative), **PT 1000** (= aktuelle Standardtype), Raumsensoren: **RAS**, **RASPT**, Thermoelement **THEL**, **KTY** ($1\text{ k}\Omega/25^\circ\text{C}$), **PT 100**, **PT 500**, **Ni1000**, **Ni1000 TK5000**
- **Solarstrahlung** (Sensortyp: **GBS01**)
- **Spannung** (max. 10V DC)
- **Widerstand**
- **Feuchte** (Sensortyp: **RFS**)
- **Regen** (Sensortyp: **RES**)

Zusätzliche Auswahl der **Prozessgröße** für die Messgrößen **Spannung** und **Widerstand**:

- | | | |
|-------------------------------|---|-------------------------------|
| • dimensionslos | • Absolute Feuchte | • Stromstärke mA |
| • dimensionslos (,1) | • Druck bar, mbar, Pascal | • Stromstärke A |
| • Arbeitszahl | • Liter | • Widerstand |
| • dimensionslos (,5) | • Kubikmeter | • Frequenz |
| • Temperatur °C | • Durchfluss (l/min, l/h, l/d, m ³ /min, m ³ /h, m ³ /d) | • Geschwindigkeit (km/h, m/s) |
| • Globalstrahlung | • Leistung | • Grad (Winkel) |
| • CO ₂ -Gehalt ppm | • Spannung | • Gewicht (kg, t) |
| • Prozent | | • Länge (mm, cm, m) |

Anschließend muss der Wertebereich mit der Skalierung festgelegt werden.

Beispiel Spannung/Globalstrahlung

| Skalierung | |
|----------------|-----------------------|
| Eingangswert 1 | 0.00 V |
| Zielwert 1 | 0 W/m ² |
| Eingangswert 2 | 10.00 V |
| Zielwert 2 | 1500 W/m ² |

0,00V entsprechen 0 W/m², 10,00V ergeben 1500 W/m².

Impulseingang

Die Eingänge 1 - 6 können Impulse mit **max. 10 Hz** und mindestens **50 ms** Impulsdauer erfassen.

Auswahl der Messgröße

Eingang 6

Typ

Impuls

Windgeschwindigkeit

Durchfluss

Impuls

Benutzerdefiniert

Windgeschwindigkeit

Für die Messgröße „**Windgeschwindigkeit**“ muss ein Quotient eingegeben werden. Das ist die Signalfrequenz bei **1 km/h**.

Beispiel: Der Windsensor **WIS01** gibt bei einer Windgeschwindigkeit von 20 km/h jede Sekunde einen Impuls aus (= 1Hz). Daher ist die Frequenz bei 1 km/h gleich 0,05Hz.

Quotient

0.05 Hz

Einstellbereich: 0,01 – 1,00 Hz

Durchfluss

Für die Messgröße „**Durchfluss**“ muss ein Quotient eingegeben werden. Das ist die Durchflussmenge in Liter pro Impuls.

Quotient

0.5 l/Imp

Einstellbereich: 0,1 – 100,0 l/Impuls

Impuls

Diese Messgröße dient als Eingangsvariable für die Funktion „**Zähler**“, Impulszähler mit Einheit „Impulse“.

Benutzerdefiniert

Für die Messgröße „**Benutzerdefiniert**“ müssen ein Quotient **und** die Einheit eingegeben werden.

| | |
|---------------|-----------------|
| Quotient | Quotient |
| 0.50000 l/Imp | 0.00125 kWh/Imp |
| Einheit | Einheit |
| l | kWh |
| Zeiteinheit | |
| /h | |

Einstellbereich Quotient: 0,00001 – 1000,00000 Einheiten/Impuls (5 Nachkommastellen)

Einheiten: l, kWh, km, m, mm, m³.

Für l, mm und m³ muss zusätzlich die Zeiteinheit ausgewählt werden. Für km und m sind die Zeiteinheiten fix vorgegeben.

Beispiel: Für die Funktion „Energiezähler“ kann die Einheit „kWh“ verwendet werden. Im obigen Beispiel wurde 0,00125 kWh/Impuls gewählt, das entspricht 800 Impulse /kWh.

Bezeichnung

Eingabe der Eingangsbezeichnung durch Auswahl vorgegebener Bezeichnungen aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefinierter Bezeichnungen.

Sensortyp Analog / Temperatur:

- **Allgemein**
- **Erzeuger**
- **Verbraucher**
- **Leitung**
- **Klima**
- **Benutzer** (benutzerdefinierter Bezeichnungen)

Zusätzlich kann jeder Bezeichnung eine Zahl 1 – 16 zugeordnet werden.

Sensorkorrektur

Für die Messgrößen Temperatur, Solarstrahlung, Feuchte und Regen des Sensortyps Analog besteht die Möglichkeit einer Sensorkorrektur. Der korrigierte Wert wird für alle Berechnungen und Anzeigen verwendet.

Beispiel: Temperatursensor PT1000

| |
|-----------------|
| Sensor |
| PT 1000 |
| Sensorkorrektur |
| 0.2 K |

Mittelwert

| |
|------------|
| Mittelwert |
| 1.0s |

Diese Einstellung betrifft die **zeitliche** Mittelung der Messwerte.

Eine Mittelwertbildung von 0,3 Sekunden führt zu einer sehr raschen Reaktion der Anzeige und des Gerätes, allerdings muss mit Schwankungen des Wertes gerechnet werden.

Ein hoher Mittelwert führt zu Trägheit und ist nur für Sensoren des Wärmemengenzählers empfehlenswert.

Bei einfachen Messaufgaben sollte etwa 1 - 3 Sekunden gewählt werden, bei der hygienischen Warmwasserbereitung mit dem ultraschnellen Sensor 0,3 – 0,5 Sekunden.

Sensorcheck für analoge Sensoren

| | | |
|---|--|--|
| Sensorcheck <input type="text" value="Ja"/> | | Unterbrechungsschwellen <input type="text" value="Standard"/> |
| Kurzschluss-schwelle <input type="text" value="Standard"/> | | Unterbrechungswert <input type="text" value="Standard"/> |
| Kurzschlusswert <input type="text" value="Standard"/> | | |

Ein aktiver „**Sensorcheck**“ (Eingabe: „**Ja**“) erzeugt bei einem Kurzschluss bzw. einer Unterbrechung **automatisch** eine Fehlermeldung.

Beispiel:

| Eingänge |
|--------------------------------|
| 1: T.Kollektor 1 -9999.9 °C |

Sensorfehler

Bei aktivem „**Sensorcheck**“ steht der **Sensorfehler** als Eingangsvariable von Funktionen zur Verfügung: Status „**Nein**“ für einen korrekt arbeitenden Sensor und „**Ja**“ für einen Defekt (Kurzschluss oder Unterbrechung). Damit kann z.B. auf den Ausfall eines Sensors reagiert werden.

In den Systemwerten / Allgemein steht der Sensorfehler **aller** Eingänge zur Verfügung.

Werden die **Standard**-Schwellen gewählt, dann wird ein Kurzschluss bei Unterschreiten der unteren **Messgrenze** und eine Unterbrechung bei Überschreiten der oberen **Messgrenze** angezeigt.

Die **Standard**-Werte für Temperatursensoren sind bei Kurzschluss -9999,9°C und bei Unterbrechung 9999,9°C. Diese Werte werden im Fehlerfall für die internen Berechnungen herangezogen.

Durch passende Auswahl der Schwellen und Werte kann bei Ausfall eines Sensors dem Regler ein fester Wert vorgegeben werden, damit eine Funktion im Notbetrieb weiterarbeiten kann.

Beispiel: Wird die Schwelle von -40°C (= „Schwellwert“) unterschritten, wird ein Wert von 0,0°C (= „Ausgabewert“) für diesen Sensor angezeigt und ausgegeben (fixe Hysterese: 1,0°C). Gleichzeitig wird der Status „Sensorfehler“ auf „**Ja**“ gesetzt.

| | | | |
|--|--|--|---|
| Sensorcheck <input type="text" value="Ja"/> | | | Kurzschlusswert <input type="text" value="Benutzerdefiniert"/> |
| Kurzschluss-schwelle <input type="text" value="Benutzerdefiniert"/> | | | Ausgabewert <input type="text" value="0.0 °C"/> |
| Schwellwert <input type="text" value="-40.0 °C"/> | | | |

| Eingänge |
|----------------------------|
| 1: T.Kollektor 1 0.0 °C |

Beispiel: Der Sensor 1 hat -40°C unterschritten, als Messwert wird daher 0°C ausgegeben, gleichzeitig wird ein Sensorfehler angezeigt.

Widerstandstabelle der verschiedenen Fühlertypen

| Temp. | | 0 | 10 | 20 | 25 | 30 | 40 | 50 | 60 | 70 | 80 | 90 | 100 |
|------------------|-----|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|------|
| PT1000 | [Ω] | 1000 | 1039 | 1078 | 1097 | 1117 | 1155 | 1194 | 1232 | 1271 | 1309 | 1347 | 1385 |
| KTY (2kΩ) | [Ω] | 1630 | 1772 | 1922 | 2000 | 2080 | 2245 | 2417 | 2597 | 2785 | 2980 | 3182 | 3392 |
| KTY (1kΩ) | [Ω] | 815 | 886 | 961 | 1000 | 1040 | 1122 | 1209 | 1299 | 1392 | 1490 | 1591 | 1696 |
| PT100 | [Ω] | 100 | 104 | 108 | 110 | 112 | 116 | 119 | 123 | 127 | 131 | 135 | 139 |
| PT500 | [Ω] | 500 | 520 | 539 | 549 | 558 | 578 | 597 | 616 | 635 | 654 | 674 | 693 |
| Ni1000 | [Ω] | 1000 | 1056 | 1112 | 1141 | 1171 | 1230 | 1291 | 1353 | 1417 | 1483 | 1549 | 1618 |
| Ni1000 TK5000 | [Ω] | 1000 | 1045 | 1091 | 1114 | 1138 | 1186 | 1235 | 1285 | 1337 | 1390 | 1444 | 1500 |

Die Standardtype der Technischen Alternative ist **PT1000**.

Bis 2010/2011 war die Standardtype der Werksauslieferung **KTY (2kΩ)**.

PT100, PT500: Da diese Sensoren gegenüber äußeren Störungseinflüssen anfälliger sind, müssen die Sensorleitungen **geschirmt** sein und sollte die **Mittelwertszeit** erhöht werden. Trotzdem kann die für PT1000-Sensoren geltende Genauigkeit lt. technischen Daten **nicht garantiert** werden.

NTC-Fühler

Sensor

NTC

R25

1.00 kΩ

Beta

1000

Für die Auswertung von NTC-Fühlern ist die Angabe des R25- und des Beta-Wertes erforderlich.

Der Nennwiderstand R25 bezieht sich immer auf 25°C.

Der Beta-Wert bezeichnet die Charakteristik eines NTC-Fühlers in Bezug auf 2 Widerstandswerte.

Beta ist eine Materialkonstante und kann aus der Widerstandstabelle des Herstellers mit folgender Formel berechnet werden:

$$B = \frac{\ln \frac{R1_{(NT)}}{R2_{(HT)}}}{\frac{1}{T1_{(NT)}} - \frac{1}{T2_{(HT)}}}$$

Da der Beta-Wert keine Konstante über den gesamten Temperaturverlauf ist, müssen die zu erwartenden Grenzen des Messbereichs festgelegt werden (z.B. für einen Speicherfühler von +10°C bis +100°C, oder für einen Außenfühler von -20°C bis +40°C).

Alle Temperaturen in der Formel müssen als **absolute Temperaturen in K** (Kelvin) angegeben werden (z.B. +20°C = 273,15 K + 20 K = 293,15 K)

ln natürlicher Logarithmus

R1_(NT) Widerstand bei der unteren Temperatur des Temperaturbereichs

R2_(HT) Widerstand bei der oberen Temperatur des Temperaturbereichs

T1_(NT) untere Temperatur des Temperaturbereichs

T2_(HAT) obere Temperatur des Temperaturbereichs

Ausgänge

Der Regler besitzt **10 Ausgänge**.

Durch den Eintrag **Ausgänge** im Hauptmenü gelangt man in eine Übersicht.

Ausgänge werden mit ihrer Bezeichnung und dem aktuellen Zustand angezeigt.

Beispiel:

| Ausgänge | |
|-----------------------|----------|
| 1: Solarpumpe 1 | Auto/AUS |
| 2: Solarpumpe 2 | Auto/AUS |
| 3: Heizkreispumpe | Auto/AUS |
| 4: Anforderung Kessel | Auto/AUS |

Parametrierung

Nach Auswahl des gewünschten Ausganges erfolgt die Festlegung des Ausgangstyps.





Ausgang 1

Typ

unbenutzt

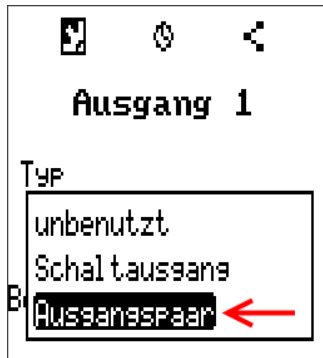
Zuerst erfolgt die grundsätzliche Abfrage für den Ausgangstyp.

Ausgangstyp

Man unterscheidet folgende verschiedene Ausgangstypen, die aber nicht bei allen Ausgängen wählbar sind:

- Schaltausgang
- Ausgangspaar
- 0-10V
- PWM

Ausgänge 1+2, 3+4, 5+6, 7+8 und 9+10 als Ausgangspaar



Ausgang 1

Typ

unbenutzt

Schaltausgang

Ausgangspaar

Diese Ausgänge können als einfache Schaltausgänge oder zusammen mit dem **nachfolgenden** Schaltausgang als **Ausgangspaar** (z.B. Ansteuerung eines Mischerantriebs) verwendet werden.

Die Ausgangspaare **1+2**, **3+4** und **5+6** stehen serienmäßig zur Verfügung. Die Ausgangspaare **7+8** und **9+10** benötigen den Einsatz eines Hilfsrelaismoduls.

Das Ausgangspaar wird nur am ersten der betroffenen Ausgänge parametrisiert (z.B. Ausgang 1 bei Ausgangspaar 1+2).

Laufzeit



Laufzeit

002m 00s

Für jedes **Ausgangspaar** muss die Mischer-Laufzeit eingegeben werden. Wird Mischerlaufzeit 0 eingegeben, erfolgt keine Ansteuerung des Ausgangspaares.

Laufzeitbegrenzung



Laufzeitbegrenzung

Ja

Bei **aktiver** Laufzeitbegrenzung wird die Ansteuerung des Ausgangspaares beendet, wenn die Restlaufzeit von 20 Minuten auf 0 heruntergezählt ist. Die Restlaufzeit wird neu geladen, wenn das Ausgangspaar in den Handbetrieb umgestellt, von einer Meldung (dominant EIN oder AUS)

angesteuert wird, sich die Ansteuerungsrichtung ändert oder die Freigabe von AUS auf EIN umgeschaltet wird.

Wird die Laufzeitbegrenzung **deaktiviert**, dann wird die Restlaufzeit nur bis 10 Sekunden heruntergezählt und die Ansteuerung des Ausgangspaares wird nicht beendet.

Wirken 2 verschiedene Funktionen gleichzeitig auf beide Ausgänge des Ausgangspaares, so wird der Ausgang mit der niedrigeren Nummer („AUF“-Befehl) aktiviert.

Ausnahme: Funktion „**Meldung**“ – kommt der gleichzeitige Befehl von dieser Funktion, so wird der Ausgang mit der höheren Nummer („ZU“-Befehl) aktiviert.

Alle Schaltausgänge

| | |
|-------------|---------------------------------|
| Verzögerung | <input type="text" value="0s"/> |
| Nachlauf | <input type="text" value="0s"/> |

Für alle **Schaltausgänge** kann eine Einschaltverzögerung und eine Nachlaufzeit festgelegt werden.

Alle Ausgänge

Für alle Ausgänge kann der Handbetrieb auf **Benutzergruppen** (Anwender, Fachmann, Experte) eingeschränkt werden.

| | |
|-------------------------------|---------------------------------------|
| Handbetrieb änderbar durch | <input type="text" value="Anwender"/> |
|-------------------------------|---------------------------------------|

Ausgänge 7 bis 10 als Analogausgänge

| | |
|-----|--|
| Typ | <input type="text" value="unbenutzt"/> |
| | Schaltausgang |
| | Ausgangspaar |
| | <input type="text" value="0-10V"/> |
| | <input type="text" value="PWM"/> |

Diese Ausgänge stellen eine Spannung von 0 bis 10V zur Verfügung, z.B. zur Leistungsregelung von Brennern (Brennermodulation) oder Drehzahlregelung von Elektronikpumpen.

Die Ausgabe erfolgt wahlweise als Spannung (**0 - 10 V**) oder als **PWM**-Signal.

Sie können von der PID-Funktion oder auch von anderen Funktionen angesteuert werden. Die „**Skalierung**“ bietet die Möglichkeit, den **Analogwert** der Quelle (mit oder ohne Nachkommastelle) dem Regelbereich des zu regelnden Gerätes anzupassen.

Im Modus **PWM** (Pulsweitenmodulation) wird ein Rechtecksignal mit einem Spannungspegel von ca. **10V** und einer Frequenz von **1kHz** mit variablem Tastverhältnis (0 - 100%) erzeugt.

Wirken mehrere Funktionen (Analogwerte) gleichzeitig auf einen Analogausgang, wird der höhere Wert ausgegeben.

Bei Aktivierung des Analogausgangs über einen **Digitalbefehl** kann eine Ausgangsspannung zwischen 0,00V und 10,00V (bzw. 0,0% – 100,0% bei PWM) festgelegt werden. Digitalbefehle sind gegenüber einer Verknüpfung mit einem Analogwert **dominant**.

Die Aktivierung des Analogausgangs über „**Dominant Aus**“ und „**Digital Ein**“ ist durch folgende digitale Signale möglich:

| <div> <div>Dominant Aus</div> <div>5.00 V</div> </div> | <div> <div>Digital Ein</div> <div>10.00 V</div> </div> |
|--|--|
| Beispiel: Ausgangswert 5,00V | Beispiel: Ausgangswert 10,00V |
| Dominant Aus (von Meldungen) | Dominant Ein (von Meldungen) |
| Hand Aus | Hand Ein |
| | Digital Ein |
| | Antiblockierschutz |

Ausgangsstatus der Analogausgänge

Ausgangsstatus

EIN wenn

Ist > Schwelle

Ist < Schwelle

0.00 V

Für den **Ausgangsstatus** kann festgelegt werden, ob der Status **EIN** oberhalb oder unterhalb einer einstellbaren **Schwelle** ausgegeben werden soll.

Beispiel: Wenn der Analogausgang über 3,00 V ausgibt, dann geht der Ausgangsstatus von AUS auf EIN.

Ausgangsstatus

EIN wenn

Ist > Schwelle

Schwelle

3.00 V

Je nach technischen Eigenschaften der angesteuerten Pumpe kann somit der Ausgangsstatus so eingestellt werden, dass dieser nur dann auf EIN steht, wenn die Pumpe tatsächlich läuft.

Soll mit einem Analogausgang (A7 – A10) **zugleich** auch ein Schaltausgang mitgeschaltet werden, kann dies nur durch geeignete Programmierung erreicht werden.

Beispiel: Sobald der Ausgangsstatus des Analogausganges auf EIN geht, wird dieser EIN-Befehl über die Logikfunktion an den Schaltausgang weitergegeben.



Anzeige im Menü Ausgänge

In der Menüanzeige wird der Betriebszustand des Analogausgangs angezeigt. Der Ausgangsstatus kann durch Antippen geändert werden.

7: Solarpumpe

Auto

0.0 %

↓

7: Solarpumpe

Auto
Hand
Hand/AUS
Hand/EIN

- Auto**: Ausgabe entsprechend der Quelle und Skalierung
- Hand**: einstellbarer Wert
- Hand/AUS**: Ausgabe lt. Einstellung „Dominant Aus“
- Hand/EIN**: Ausgabe lt. Einstellung „Digital Ein“

Beispiele verschiedener Skalierungen

Stellgröße von PID-Funktion: Modus 0-10V, die Stellgröße 0 soll 0V, die Stellgröße 100 soll 10V entsprechen:

Skalierung

Eingangswert 1

0

Zielwert 1

0.00 V

Eingangswert 2

100

Zielwert 2

10.00 V

Temperaturwert, z.B. von einer Analogfunktion: Modus PWM, die Temperatur 0°C soll 0%, die Temperatur 100,0°C soll 100% entsprechen:

Die Temperatur wird in 1/10°C **ohne Komma** übernommen.

Eingangswert 2

1000

Zielwert 2

100.0 %

Brennerleistung, z.B. von den Funktionen Warmwasseranforderung oder Wartung: Modus 0-10V, die Brennerleistung von 0,0% soll 0V, 100,0% sollen 10V entsprechen:

Der Prozentwert wird in 1/10% **ohne Komma** übernommen.

Eingangswert 2

1000

Zielwert 2

10.00 V

Bezeichnung

Eingabe der Ausgangsbezeichnung durch Auswahl vorgegebener Bezeichnungen aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefinierter Bezeichnungen.

- **Allgemein**
- **Klima**
- **Benutzer** (benutzerdefinierter Bezeichnungen)

Zusätzlich kann jeder Bezeichnung eine Zahl von 1 bis 16 zugeordnet werden.

Übersicht Ausgänge

| | Schaltausgang Relais Schließer | Schaltausgang Relais Schließer + Öffner | Schaltausgang Relais potentialfrei Schließer + Öffner | Ausgangspaar für Mischer, etc. | 0-10V oder PWM |
|------------------|-----------------------------------|---|---|-----------------------------------|----------------|
| Ausgang 1 | x | | | x | |
| 2 | x | | | x | |
| 3 | x | | | x | |
| 4 | x | | | x | |
| 5 | x | | | x | |
| 6 | | x | x | x | |
| 7 | x ¹ | | | x ¹ | x |
| 8 | x ¹ | | | x ¹ | x |
| 9 | x ¹ | | | x ¹ | x |
| 10 | x ¹ | | | x ¹ | x |

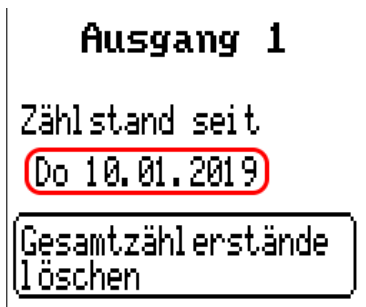
¹ Schaltausgänge und Ausgangspaare 7 – 10 nur mit Zusatzrelais möglich

Ausgangszähler



Durch Anwahl des Symbols können **für jeden Ausgang** die Betriebsstunden und Impulse (Einschaltungen) abgelesen werden.

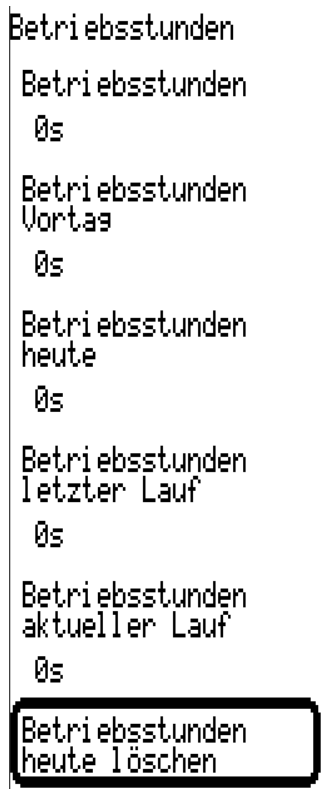
Beispiel: Beim Ausgang 1 kann der Zählerstand seit dem 10.01.2019 abgelesen werden.



Nach Tippen auf das Schaltfeld wird abgefragt, ob man die **gesamten** Zählerstände und „**Vortag**“ des Betriebsstunden- **und** des Impulszählers löschen möchte. Die Zählerstände „**heute**“ und „**letzter Lauf**“ und „**aktueller Lauf**“ werden damit nicht gelöscht.

Diese Frage wird entweder mit Anwählen des Häkchens ☒ (= Ja) oder des Kreuzes ☐ (= Nein) beantwortet.

Nach dem Löschen wird das aktuelle Tagesdatum angezeigt.



Es werden die Gesamtbetriebsstunden, die Betriebsstunden des Vortags und von heute, sowie des letzten und des aktuellen Laufs angezeigt.

Nach Anwählen des Schaltfelds wird abgefragt, ob man die **heute** gezählten Betriebsstunden löschen möchte. „**Letzter Lauf**“ und „**aktueller Lauf**“ werden dadurch **nicht** gelöscht

| | |
|-----------------------|--|
| Impulse | Unterhalb der Betriebsstunden können die Impulse (Schaltungen) abgelesen werden. |
| Impulse | |
| 0 | |
| Impulse Vortag | Es werden die Gesamtzahl der Impulse (Einschaltungen), die Impulszahl des Vortags und von heute angezeigt. |
| 0 | |
| Impulse heute | |
| 0 | |
| Impulse heute löschen | Nach Anwählen des Schaltfelds wird abgefragt, ob man die heute gezählten Impulse löschen möchte. |

- **ACHTUNG:** Die Zählerstände werden jede Stunde in den internen Speicher geschrieben. Bei einem Stromausfall kann daher die Zählung von maximal 1 Stunde verlorengehen.
- Beim Laden von Funktionsdaten wird abgefragt, ob die gespeicherten Zählerstände übernommen werden sollen (siehe Anleitung „Programmierung Teil 1: Allgemeine Hinweise“).

Zählerrücksetzung

Nach Anwählen eines Schaltfelds „**Löschen**“ wird abgefragt, ob man die gesamten Zählerstände oder den heutigen Zählerstand löschen möchte.

Wollen Sie
wirklich?
"Gesamtzählerst
ände löschen"

☒ ☐

Die Sicherheitsabfrage wird entweder durch Anwählen des Häkchens ☒ (= Ja) oder des Kreuzes ☐ (= Nein) beantwortet.

Nach dem Löschen der Gesamtzählerstände wird das aktuelle Tagesdatum angezeigt.

Anzeige der Verknüpfungen ↩



Nach Anwahl des Symbols werden für den Ausgang die Verknüpfungen mit den Funktionen angezeigt.

Beispiel:



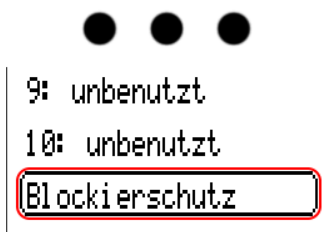
In diesem Beispiel wird der Ausgang 1 von 2 Funktionen angesteuert, wobei er gerade von der Funktion 1 (Warmwasser) eingeschaltet wird.

Durch Anwahl einer Funktion gelangt man **direkt** in das Menü der Funktion.

Blockierschutz



Umwälzpumpen, die längere Zeit nicht laufen (z.B. Heizkreispumpe während des Sommers), haben oft Anlaufprobleme in Folge innerer Korrosion. Dieses Problem lässt sich umgehen, indem die Pumpe periodisch für 30 Sekunden eingeschaltet wird.



Analogausgänge (7-10) werden mit der unter **Ausgangswert Digital / Handbetrieb** eingestellten Drehzahl angetrieben. Diese Einstellung ist für jeden Analogausgang gesondert zu treffen.

Das nach dem Ausgang 10 angefügte Menü **Blockierschutz** erlaubt es, einen Zeitpunkt sowie alle Ausgänge anzugeben, die einen Blockierschutz erhalten sollen.



Am Dienstag und am Freitag werden um 16:30 Uhr die in der **Ausgangs-Zuordnung** ausgewählten Ausgänge für 30 Sekunden eingeschaltet, wenn der Ausgang seit dem Reglerstart bzw. dem letzten Aufruf des Blockierschutzes nicht aktiv war.



Die Ausgänge 3, 4, 6 und 7 wurden ausgewählt.

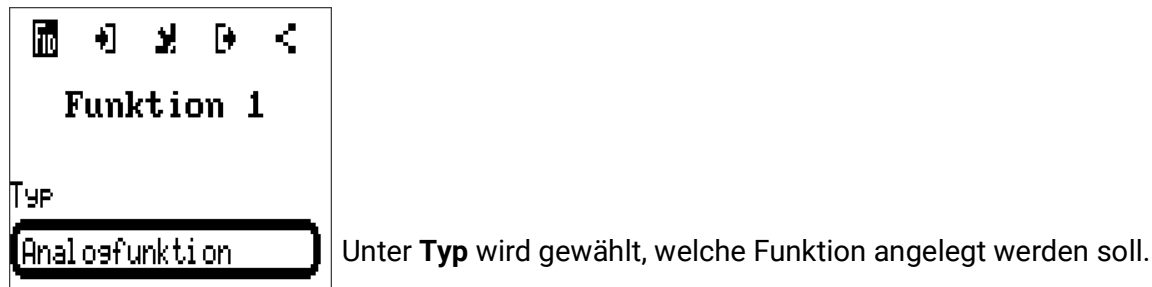
Der Regler schaltet nicht alle Ausgänge zugleich ein, sondern beginnt mit einem Ausgang, schaltet nach 30 Sekunden zum nächsten, und so weiter.

Funktionen

In diesem Menü werden Funktionen angelegt, parametrisiert und verknüpft. Es wird hier nur auf das Anlegen von Funktionen und Verknüpfungen eingegangen. Für genauere Informationen zu den verschiedenen Funktionsmodulen siehe Anleitung **Programmierung: Funktionen**.



Anlegen einer neuen Funktion



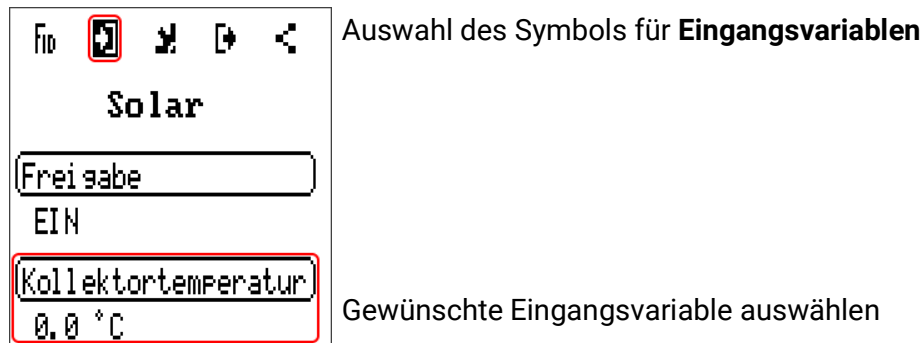
Unter **Typ** wird gewählt, welche Funktion angelegt werden soll.

Die Zeile oben im Menü Funktion bietet Zugang zu **fiD** (Typ und Bezeichnung), **Eingangsvariablen**, **Parameter**, **Ausgangsvariablen** und **Verknüpfungen**.



Es wird jenes Menü angezeigt, dessen Symbol schwarz hinterlegt ist.

Beispiel: Verknüpfen der Eingangsvariable „Kollektortemperatur“ mit einem Eingang



Auswahl des Symbols für **Eingangsvariablen**

Gewünschte Eingangsvariable auswählen



Der erste Eintrag zeigt diverse Quellen für Werte, es wird **Eingänge** gewählt

Der gewünschte Eingang wird gewählt

Fixwerte

| |
|-----------------|
| Werteübersicht |
| Eingänge |
| Fixwerte |
| Ausgänge |
| Funktionen |
| Meldungen |

In diesem Menü können bis zu **64 Fixwerte** definiert werden, die z.B. als Eingangsvariablen von Funktionen verwendet werden können.

Nach Anwahl im Hauptmenü werden die bereits definierten Fixwerte mit ihrer Bezeichnung und dem aktuellen Wert bzw. Zustand angezeigt.

Beispiel:

| Fixwerte | |
|-------------------|---------|
| 1: MinPuffer HK 1 | 20.0 °C |
| 2: MinPuffer HK 2 | 0.0 °C |
| 3: unbenutzt | |

Parametrierung

Beispiel: Fixwert 1

Fixwerttyp

Nach Auswahl des gewünschten Fixwert erfolgt die Festlegung des Fixwerttyps.

- Digital
- Analog
- Impuls

Digital

Auswahl der **Messgröße**

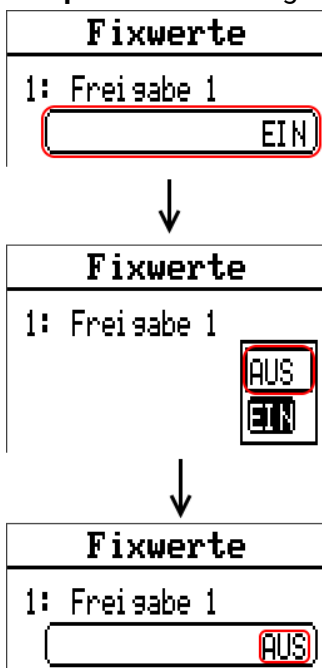
- Aus / Ein
- Nein / Ja

Auswahl, ob der Status über eine Auswahlbox oder durch einfachen Klick umgeschaltet werden kann.

Ändern eines digitalen Fixwertes

Durch Anwahl des Schaltfelds kann der Fixwert über eine **Auswahlbox** oder durch **Einmaliges Anwählen** („Klick“) geändert werden. Öffnet sich die Auswahlbox nicht/ändert sich der Status nicht, kann der Status aus der angemeldeten Benutzerebene nicht geändert werden.

Beispiel: Umschaltung von **EIN** auf **AUS** durch Auswahlbox



Analog

Auswahl aus einer Vielzahl von Funktionsgrößen

Typ
Analog

Funktionsgröße
dimensionslos
dimensionslos (,1)
Arbeitszahl

• • •

Für Fixwerte steht auch die Funktionsgröße Uhrzeit (Darstellung: 00:00) zur Verfügung.

Nach Vergabe der **Bezeichnung** erfolgt die Festlegung der erlaubten Grenzen und des aktuellen Fixwertes. Innerhalb dieser Grenzen kann der Wert im Menü verstellt werden.

Beispiel:

Minimum
50.0 °C

Maximum
65.0 °C

Wert
50.0 °C

Ändern eines analogen Fixwertes

Durch Antippen des Schaltfeldes kann der Fixwert mit dem Rad geändert werden. Ist der Wert nicht hell unterlegt, kann der Status aus der angemeldeten Benutzerebene nicht geändert werden.

1: Solltemperatur
50.0 °C

↓

1: Solltemperatur
50.0 -
65.0 °C

50.0 °C

Impuls

Mit diese Art von Fixwert können kurze **Impulse** durch Auswählen im Menü „Fixwerte“ erzeugt werden.

| Fixwerte | |
|----------|-----|
| 1: Start | |
| | AUS |

Im Menü des Fixwertes kann ebenfalls ein Impuls durch Antippen ausgelöst werden.

Funktionsgröße

| Fixwert 1 | |
|----------------|------------|
| Typ | Impuls |
| Funktionsgröße | EIN-Impuls |
| | AUS-Impuls |

Auswahl der **Funktionsgröße**: Bei Betätigung wird wahlweise ein EIN-Impuls (von AUS auf EIN) oder ein AUS-Impuls (von EIN auf AUS) erzeugt.

Bezeichnung

Eingabe der Fixwertbezeichnung durch Auswahl vorgegebener Bezeichnungen oder benutzerdefinierter Bezeichnungen.

Zusätzlich kann jeder Bezeichnung eine Zahl 1 – 16 zugeordnet werden.

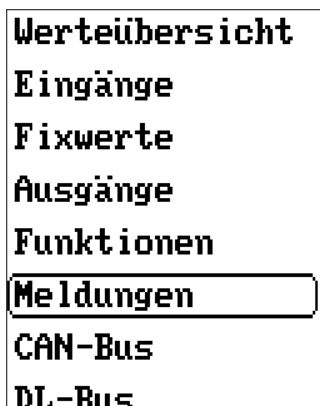
Einschränkung der Veränderbarkeit

Für **alle** Fixwerte kann eingestellt werden, aus welcher Benutzerebene der Fixwert verändert werden darf:

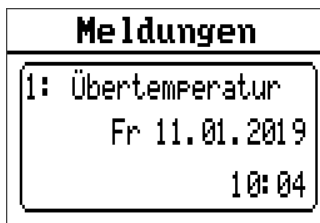
| Änderbar durch | |
|----------------|----------|
| | Anwender |
| | Fachmann |
| | Experte |

Meldungen

Dieses Menü zeigt aktive Meldungen an.

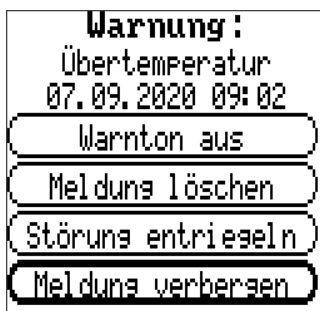


Beispiel: Meldung 1 ist aktiv.



Pop-up Fenster

Wenn eine Meldung auslöst, wird ein Pop-up Fenster angezeigt.



Meldung/Warnung/Störung/Fehler: Typ der angezeigten Meldung

Übertemperatur (Bsp.): Name der Meldung (Bezeichnung der auslösenden Meldungsfunktion)

Warnton aus: Ausschalten des Pfeiftons

Meldung löschen: Erst wenn die Ursache der Meldung behoben wurde, kann die Meldung gelöscht werden.

Störung entriegeln (nur bei Meldungstyp Störung verfügbar): Löscht die Störung (sofern die Meldungsursache behoben wurde) und auf ausgewählten Ausgängen wird ein kurzer Impuls ausgegeben (siehe Ausgangsvariablen der Funktion **Meldung**).

Meldung verbergen: Ausblenden des Pop-up Fensters

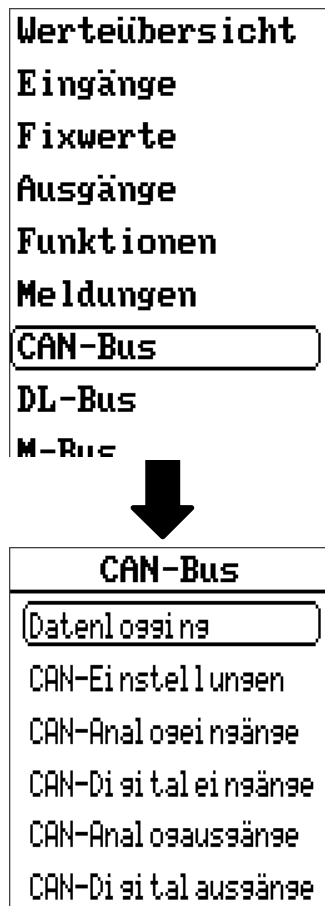
CAN-Bus

Das CAN-Netzwerk ermöglicht die Kommunikation zwischen CAN-Busgeräten. Durch das Versenden von analogen oder digitalen Werten über CAN-**Ausgänge** können andere CAN-Busgeräte diese Werte als CAN-**Eingänge** übernehmen.

Dieses Menü enthält alle Angaben und Einstellungen, die für den Aufbau eines CANopen-Netzwerkes notwendig sind. Es können bis zu 62 CAN-Busgeräte in einem Netz betrieben werden.

Jedes CAN-Busgerät muss eine eigene Knotennummer im Netz erhalten.

Der **Leitungsaufbau** eines CAN-Busnetzes wird in der Montageanleitung beschrieben.



Datenlogging

Im Anwendermodus ist dieses Menü nicht sichtbar.

| Datenlogging |
|-------------------------------|
| Datenlogging Einstellungen |
| Datenlogging Analog |
| Datenlogging Digital |

In diesem Menü werden die Einstellungen für das Datenlogging über CAN-Bus oder auf der SD-Karte des Reglers für analoge und digitale Werte definiert.

Datenlogging Einstellungen

| Datenlogging Einstellungen |
|-------------------------------|
| Datenlogging auf SD-Karte |
| Ja |
| Intervallzeit |
| 30s |

Hier wird festgelegt, ob die Loggingwerte auch auf der SD-Karte des Reglers gespeichert werden sollen und wenn ja, in welchen Intervallen.

Die geloggten Tagesdateien werden im Ordner LOG\Jahreszahl gespeichert. Das Logging erfolgt nur bei eingelegter SD-Karte.

Falls der freie Speicherplatz der SD-Karte unter 50 MB fällt, werden die ältesten Tagesdateien automatisch gelöscht. Die geloggten Werte können mit der Software **Winsol** aus der SD-Karte ausgelesen werden (Siehe Anleitung für **Winsol**).

Datenlogging Analog / Digital

Die Einstellungen gelten sowohl für das Datenlogging auf der SD-Karte des Reglers als auch für das CAN-Datenlogging mit dem C.M.I.

Jeder Regler kann max. 64 digitale und 64 analoge Werte ausgeben, die in diesen Untermenüs definiert werden. Im Gegensatz zur Datenaufzeichnung über DL-Bus sind die Daten für das Logging über CAN-Bus frei wählbar.

Die Quellen für die zu loggenden Werte können Eingänge, Ausgänge, Funktions-Ausgangsvariable, Fixwerte, Systemwerte, DL- und CAN-Buseingänge sein.

Hinweis: Digitale Eingänge müssen im Bereich der **digitalen** Werte definiert werden.

Es können beliebige Werte aus den Zählerfunktionen geloggt werden (Energiezähler, Wärmemengenzähler, Zähler). Die zu loggenden Werte der Zähler werden wie alle anderen analogen Werte in die Liste „Datenlogging Analog“ eingetragen.

Für das CAN-Datenlogging ist am C.M.I. eine Mindestversion 1.25 und eine Winsol-Mindestversion 2.06 erforderlich.

Das CAN-Datenlogging ist ausschließlich mit dem C.M.I. möglich. Es erfolgt keine ständige Datenausgabe. Auf Anfrage eines C.M.I. speichert der Regler die aktuellen Werte in einem Logging-Puffer und sperrt diesen gegen erneutes Überschreiben (bei Anforderungen eines zweiten C.M.I.), bis die Daten ausgelesen und der Logging-Puffer wieder freigegeben wurde.

Die notwendigen Einstellungen des C.M.I. für das Datenlogging über CAN-Bus sind in der Online-Hilfe des C.M.I. beschrieben.

CAN-Einstellungen

CAN-Einstellungen

Knoten

Bezeichnung

Busrate

Knoten

Festlegung der **eigenen** CAN-Knotennummer (Einstellbereich: 1 – 62). Das Gerät mit der Knotennummer 1 gibt den Zeitstempel für alle anderen CAN-Busgeräte vor.

Bezeichnung

Jedem Regler kann eine eigene Bezeichnung zugeordnet werden.

Busrate

Die Standard-Busrate des CAN-Netzwerkes ist **50 kbit/s** (50 kBaud), die für die meisten CAN-Busgeräte vorgegeben ist.

Wichtig: Es müssen **alle** Geräte im CAN-Busnetz die **gleiche** Übertragungsrate haben um miteinander kommunizieren zu können.

Die Busrate kann zwischen 5 und 500 kbit/s eingestellt werden, wobei bei niedrigeren Busraten längere Kabelnetze möglich sind.

| Busrate [kbit/s] | maximal erlaubte Gesamtbuslänge [m] |
|------------------|-------------------------------------|
| 5 | 10.000 |
| 10 | 5.000 |
| 20 | 2.500 |
| 50 (Standard) | 1.000 |
| 125 | 400 |
| 250 | 200 |
| 500 | 100 |

Bei einem Totalreset aus dem Menü „Datenverwaltung“ bleiben die Einstellungen für die Knotennummer und die Busrate erhalten.

CAN-Analogeingänge

Es können bis zu 64 CAN-Analogeingänge programmiert werden. Diese werden durch die Angabe der **Sender-Knotennummer** sowie der Nummer des CAN-Ausganges des **Sendeknotens** festgelegt.

| CAN-Bus | |
|--------------------|-----------|
| CAN-Analogeingänge | |
| 1: | unbenutzt |
| 2: | unbenutzt |

↓

| CAN-Analogeingang 1 | |
|---------------------|-----------|
| Knotennummer | unbenutzt |

↓

| CAN-Analogeingang 1 | |
|---------------------|-----------|
| Knotennummer | unbenutzt |
| 1 | |
| 2 | |
| 3 | |
| 4 | |

Knotennummer

Nach Eingabe der Knotennummer des **Sendeknotens** werden die weiteren Einstellungen vorgenommen. Vom Gerät mit dieser Knotennummer wird der Wert eines CAN-Analogausgangs übernommen.

Beispiel: Am CAN-Analogeingang 1 wird vom Gerät mit der Knotennummer 2 der Wert des CAN-Analogausgangs 1 übernommen.

| CAN-Analogeingang 1 | |
|---------------------|---|
| Knotennummer | 2 |
| Ausgangsnummer | 1 |

Bezeichnung

Jedem CAN-Eingang kann eine eigene Bezeichnung gegeben werden. Die Auswahl der Bezeichnung erfolgt wie bei den Eingängen aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefiniert.

Beispiel:

| |
|--------------------|
| Bezeichnung |
| Temperatur Istwert |
| T. Kollektor |
| 1 |

CAN-Bus Timeout

Festlegung der Timeoutzeit des CAN-Eingangs (Mindestwert: 5 Minuten).

| |
|-----------------|
| CAN-Bus Timeout |
| 5m |

Solange die Information laufend vom CAN-Bus eingelesen wird, ist der **Netzwerkfehler** des CAN-Eingangs „**Nein**“.

Liegt die letzte Aktualisierung des Wertes schon länger als die eingestellte Timeoutzeit zurück, geht der **Netzwerkfehler** von „**Nein**“ auf „**Ja**“. Dann kann festgelegt werden, ob der zuletzt übermittelte Wert oder ein auswählbarer Ersatzwert ausgegeben wird (nur bei Einstellung Messgröße: **Benutzer**).

Da der **Netzwerkfehler** als Quelle einer Funktions-Eingangsvariablen ausgewählt werden kann, kann auf den Ausfall des CAN-Busses oder des Sendeknotens entsprechend reagiert werden.

In den **Systemwerten** / Allgemein steht der Netzwerkfehler **aller** CAN-Eingänge zur Verfügung.

Sensorcheck

Mit Sensorcheck „**Ja**“ steht der **Sensorfehler** des Sensors, von dem der CAN-Eingang übernommen wird, als Eingangsvariable einer Funktion zur Verfügung.

| |
|-------------|
| Sensorcheck |
| Ja |

Messgröße

Wird als Messgröße „**Automatisch**“ übernommen, so wird die Einheit, die der Senderknoten vorgibt, im Regler angewendet.

| |
|-------------|
| Messgröße |
| Automatisch |

Bei Auswahl „**Benutzer**“ können eine eigene Einheit, eine Sensorkorrektur und bei aktivem Sensorcheck eine Überwachungsfunktion ausgewählt werden.

| |
|-------------------|
| Messgröße |
| Automatisch |
| Benutzerdefiniert |

Jedem CAN-Eingang wird eine eigene Einheit zugeordnet, die abweichend zur Einheit des Sendeknotens sein kann. Es stehen verschiedene Einheiten zur Verfügung.

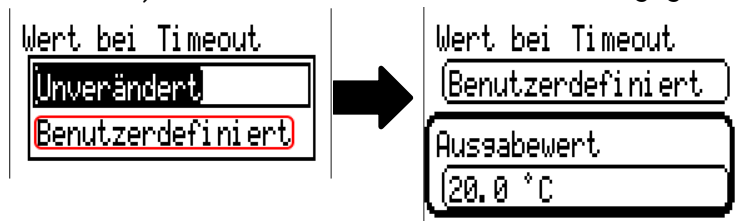
| |
|---------------|
| Einheit |
| Temperatur °C |

Diese Auswahl wird nur bei Messgröße „**Benutzer**“ angezeigt.

Wert bei Timeout

Diese Auswahl wird nur bei Messgröße „**Benutzer**“ angezeigt.

Wird die Timeout-Zeit überschritten, kann festgelegt werden, ob der zuletzt übermittelte Wert („Unverändert“) oder ein einstellbarer Ersatzwert ausgegeben wird.



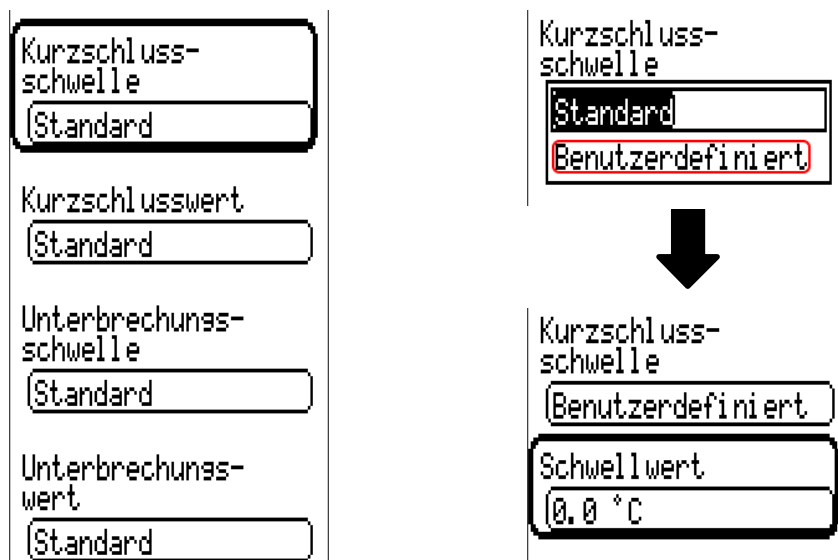
Sensorkorrektur

Diese Auswahl wird nur bei Messgröße „**Benutzer**“ angezeigt.

Der Wert des CAN-Eingangs kann um einen festen Wert korrigiert werden.



Sensorfehler



Diese Auswahl wird nur bei **aktivem Sensorcheck** und bei Messgröße „**Benutzer**“ angezeigt.

Bei aktivem „**Sensorcheck**“ steht der **Sensorfehler** eines CAN-Eingangs als Eingangsvariable von Funktionen zur Verfügung: Status „**Nein**“ für einen korrekt arbeitenden Sensor und „**Ja**“ für einen Defekt (Kurzschluss oder Unterbrechung). Damit kann z.B. auf den Ausfall eines Sensors reagiert werden.

Werden die **Standard**-Schwellen gewählt, dann wird ein Kurzschluss bei Unterschreiten der **Messgrenze** und eine Unterbrechung bei Überschreiten der **Messgrenze** angezeigt.

Die **Standard**-Werte für Temperatursensoren sind bei Kurzschluss -9999,9°C und bei Unterbrechung 9999,9°C. Diese Werte werden im Fehlerfall für die internen Berechnungen herangezogen.

Durch geeignete Auswahl der Schwellen und Werte für Kurzschluss oder Unterbrechung kann bei Ausfall eines Sensors am Sendeknoten dem Regler ein fixer Wert vorgegeben werden, damit eine Funktion im Notbetrieb weiterarbeiten kann (fixe Hysterese: 1,0°C).

Die Kurzschlusschwelle kann nur unterhalb der Unterbrechungsschwelle definiert werden.

In den **Systemwerten** / Allgemein steht der Sensorfehler **aller** Eingänge, CAN- und DL-Eingänge zur Verfügung.

CAN-Digitaleingänge

Es können bis zu 64 CAN-Digitaleingänge programmiert werden. Diese werden durch die Angabe der **Sender-Knotennummer** sowie der Nummer des CAN-Ausganges des **Sendeknotens** festgelegt.

Die Parametrierung ist fast identisch mit jener der CAN-Analogeingänge.

Unter **Messgröße /Benutzer** kann die **Anzeige** für den CAN-Digitaleingang von **AUS / EIN** auf **Nein / Ja** geändert werden und es kann festgelegt werden, ob bei Überschreiten der Timeout-Zeit der zuletzt übermittelte Status („Unverändert“) oder ein auswählbarer Ersatzstatus ausgegeben wird.

CAN-Analogausgänge

Es können bis zu 32 CAN-Analogausgänge programmiert werden. Diese werden durch die Angabe der **Quelle** im Regler festgelegt.

| CAN-Bus | |
|--------------------|-----------|
| CAN-Analogausgänge | |
| 1: | unbenutzt |
| 2: | unbenutzt |
| 3: | unbenutzt |

↓

| CAN-Analogausgang 1 | |
|---------------------|-----------|
| | unbenutzt |

↓

Angabe der Quelle im Regler, von jener der Wert für den CAN-Ausgang stammt.

- Eingänge
- Ausgänge
- Funktionen
- Fixwerte
- Systemwerte
- DL-Bus

Beispiel: Quelle Eingang 1

| CAN-Analogausgang 1 | |
|---------------------|--------------|
| | Eingänge |
| 1: | T. Kollektor |
| | Messwert |
| | 50.0 °C |

Bezeichnung und Sendebedingung

Jedem CAN-Analogausgang kann eine eigene Bezeichnung gegeben werden. Die Auswahl der Bezeichnung erfolgt wie bei den Eingängen aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefiniert.

Beispiel:

| |
|--------------------|
| Bezeichnung |
| Temperatur Istwert |
| T. Kollektor |
| 1 |

Sendebedingung

Beispiel:

| |
|----------------|
| Sendebedingung |
| bei Änderung > |
| 1.0 K |
| Blockierzeit |
| 10s |
| Intervallzeit |
| 5m |

| | |
|--------------------------------|---|
| bei Änderung > 1.0 K | Bei einer Änderung des aktuellen Wertes gegenüber dem zuletzt gesendeten von mehr als 1,0K wird erneut gesendet. Es wird die Einheit der Quelle übernommen (Mindestwert: 0,1K). |
| Blockierzeit 10 s | Ändert sich der Wert innerhalb von 10 Sek. seit der letzten Übertragung um mehr als 1,0K wird der Wert trotzdem erst nach 10 Sek. erneut übertragen (Mindestwert: 1 Sek.). |
| Intervallzeit 5 m | Der Wert wird auf jeden Fall alle 5 Minuten übertragen, auch wenn er sich seit der letzten Übertragung nicht um mehr als 1,0K geändert hat (Mindestwert: 1 Minute). |

CAN-Digitalausgänge

Es können bis zu 32 CAN-Digitalausgänge programmiert werden. Diese werden durch die Angabe der **Quelle** im Regler festgelegt.

Die Parametrierung ist bis auf die Sendebedingungen identisch mit jener der CAN-Analogausgänge.

Bezeichnung und Sendebedingungen

Jedem CAN-Digitalausgang kann eine eigene Bezeichnung gegeben werden. Die Auswahl der Bezeichnung erfolgt wie bei den Eingängen aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefiniert.

Beispiel:

| |
|------------------------|
| Bezeichnung |
| Ausgang Allgemein |
| Anforderung Wärmepumpe |
| 1 |

Sendebedingung

Beispiel:

| |
|----------------|
| Sendebedingung |
| bei Änderung |
| Nein |
| Blockierzeit |
| 10s |
| Intervallzeit |
| 5m |

| | |
|-----------------------------|--|
| bei Änderung Ja/Nein | Senden der Nachricht bei einer Zustandsänderung |
| Blockierzeit 10 s | Ändert sich der Wert innerhalb von 10 Sek. seit der letzten Übertragung, wird der Wert trotzdem erst nach 10 Sek. erneut übertragen (Mindestwert: 1 Sek.). |
| Intervallzeit 5 m | Der Wert wird auf jeden Fall alle 5 Minuten übertragen, auch wenn er sich seit der letzten Übertragung nicht geändert hat (Mindestwert: 1 Minute). |

Aktive CAN-Knoten

| |
|------------|
| 32: UVR610 |
| 1: CMI |

Wird in der Hauptmenü-Ansicht die Zurück-Taste betätigt, öffnet sich die Netzwerkübersicht. Hier werden alle aktiven CAN-Knoten mit Knotennummer und Gerätebezeichnung angezeigt. Durch Auswählen eines x2-Gerätes kann auf jenes zugegriffen werden.

In dieser Ansicht wird eine UVR610 mit der Knotennummer 32 im CAN-Busnetz angezeigt, und ein C.M.I. mit Knotennummer 1.

Um wieder in das Menü des eigenen Reglers zu gelangen, wird der Regler selbst (Bsp.: **32: UVR610**) in dieser Übersicht ausgewählt.

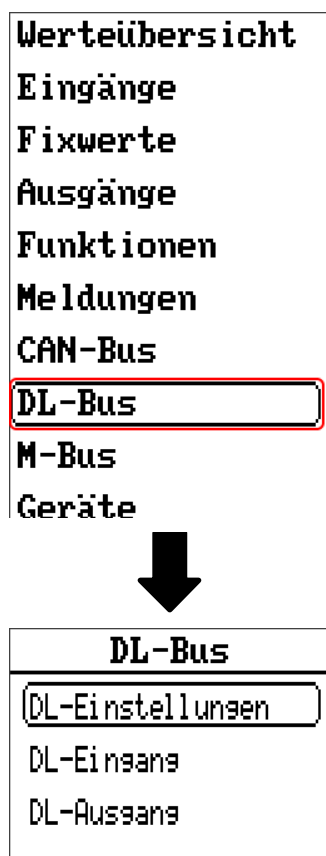
DL-Bus

Der DL-Bus dient als Busleitung für diverse Sensoren und/oder zur Messwertaufzeichnung („Datenlogging“) mittels C.M.I.

Der DL-Bus ist eine bidirektionale Datenleitung und nur mit Produkten der Fa. Technische Alternative kompatibel. Das DL-Busnetz arbeitet unabhängig vom CAN-Busnetz.

Dieses Menü enthält alle Angaben und Einstellungen, die für den Aufbau eines DL-Bus-Netzwerkes notwendig sind.

Der **Leitungsaufbau** eines DL-Busnetzes wird in der Montageanleitung des Reglers beschrieben.



DL-Einstellungen

DL-Einstellungen

Datenausgabe

Nein

Ja

Über diese Schaltfläche kann die **Datenausgabe** für das **Datenlogging** über DL-Bus und für die Anzeigen im Raumsensor **RAS+DL** ein- oder ausgeschaltet werden. Für das **DL-Datenlogging** wird das C.M.I. verwendet. Es werden nur die Ein- und Ausgangswerte und 2 Wärmemengenzähler, aber keine Werte der Netzwerkeingänge ausgegeben.

DL-Eingang

Über einen DL-Eingang werden Sensorwerte von DL-Bussensoren übernommen.

Es können bis zu 32 DL-Eingänge programmiert werden.

Beispiel: Parametrierung des DL-Eingangs 1

| DL-Bus |
|-------------------|
| DL-Eingang |
| 1: unbenutzt |
| 2: unbenutzt |
| 3: unbenutzt |



| DL-Eingang 1 |
|--------------|
| Typ |
| unbenutzt |
| Digital |
| Analog |

Auswahl: Analog oder Digital

| DL-Eingang 1 |
|----------------|
| Typ |
| Analog |
| DL-Bus Adresse |
| 1 |
| DL-Bus Index |
| 1 |

DL-Bus Adresse und DL-Bus Index

Jeder DL-Sensor muss eine eigene **DL-Busadresse** haben. Die Einstellung der Adresse des DL-Sensors wird im Sensor-Datenblatt beschrieben.

Die meisten DL-Sensoren können verschiedene Messwerte erfassen (z.B. Volumenstrom und Temperaturen). Es muss für jeden Messwert ein eigener **Index** angegeben werden. Der zutreffende Index kann dem Datenblatt des DL-Sensors entnommen werden.

Bezeichnung

Jedem DL-Eingang kann eine eigene Bezeichnung gegeben werden. Die Auswahl der Bezeichnung erfolgt wie bei den Eingängen aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefiniert.

Beispiel:

| |
|--------------------|
| Bezeichnung |
| Temperatur Istwert |
| T. Solar VL |
| 1 |

DL-Bus Timeout

Solange die Information laufend vom DL-Bus eingelesen wird, ist der **Netzwerkfehler** des DL-Eingangs „**Nein**“.

Wird nach dreimaliger Abfrage des DL-Sensorwertes durch den Regler kein Wert übermittelt, so geht der **Netzwerkfehler** von „**Nein**“ auf „**Ja**“. Dann kann festgelegt werden, ob der zuletzt übermittelte Wert oder ein auswählbarer Ersatzwert ausgegeben wird (nur bei Einstellung Messgröße: **Benutzer**).

Da der **Netzwerkfehler** auch als Quelle einer Funktions-Eingangsvariablen ausgewählt werden kann, kann auf einen Ausfall des DL-Busses oder des DL-Sensors entsprechend reagiert werden.

In den Systemwerten / Allgemein steht der Netzwerkfehler **aller** DL-Eingänge zur Verfügung.

Sensorcheck

| |
|-------------|
| Sensorcheck |
| Ja |

Mit Sensorcheck „**Ja**“ steht der **Sensorfehler** des Sensors, von dem der DL-Eingang übernommen wird, als Eingangsvariable einer Funktion zur Verfügung.

Messgröße

| |
|-------------|
| Messgröße |
| Automatisch |

Wird als Messgröße „**Automatisch**“ übernommen, so wird die Einheit, die der DL-Sensor vorgibt, im Regler angewendet.

Bei Auswahl „**Benutzer**“ können eine eigene Einheit, eine Sensorkorrektur und bei aktivem Sensorcheck eine Überwachungsfunktion ausgewählt werden.

| |
|--------------------------|
| Messgröße |
| Automatisch |
| Benutzerdefiniert |

Jedem DL-Eingang wird eine **Einheit** zugeordnet, die abweichend zur Einheit des DL-Sensors sein kann. Es steht eine Vielzahl an Einheiten zur Verfügung.

| |
|---------------|
| Einheit |
| Temperatur °C |

Diese Auswahl wird nur bei Messgröße „**Benutzer**“ angezeigt.

Wert bei Timeout

Diese Auswahl wird nur bei Messgröße „**Benutzer**“ angezeigt.

Wird ein Timeout festgestellt, kann festgelegt werden, ob der zuletzt übermittelte Wert („Unverändert“) oder ein auswählbarer Ersatzwert ausgegeben wird.

| | | |
|--------------------------|---|-------------------|
| Wert bei Timeout | ➔ | Wert bei Timeout |
| Unverändert | | Benutzerdefiniert |
| Benutzerdefiniert | | Ausgabewert |
| | | 0.0 °C |

Sensorkorrektur

Diese Auswahl wird nur bei Messgröße „**Benutzer**“ angezeigt.

Der Wert des DL-Eingangs kann um einen festen Differenzwert korrigiert werden.

| |
|-----------------|
| Sensorkorrektur |
| 0.0 K |

Sensorfehler

| |
|-----------------------------|
| Kurzschluss- schwelle |
| Standard |
| Kurzschlusswert |
| Standard |
| Unterbrechungs- schwelle |
| Standard |
| Unterbrechungs- wert |
| Standard |

| |
|--------------------------|
| Kurzschluss- schwelle |
| Standard |
| Benutzerdefiniert |

↓

| |
|--------------------------|
| Kurzschluss- schwelle |
| Benutzerdefiniert |
| Schwellwert |
| 0.0 °C |

Diese Auswahl wird nur bei **aktivem Sensorcheck** und bei Messgröße „**Benutzer**“ angezeigt.

Bei aktivem „**Sensorcheck**“ steht der **Sensorfehler** eines DL-Eingangs als Eingangsvariable von Funktionen zur Verfügung: Status „**Nein**“ für einen korrekt arbeitenden Sensor und „**Ja**“ für einen Defekt (Kurzschluss oder Unterbrechung). Damit kann z.B. auf den Ausfall eines Sensors reagiert werden.

Werden die **Standard**-Schwellen gewählt, dann wird ein Kurzschluss bei Unterschreiten der **Messgrenze** und eine Unterbrechung bei Überschreiten der **Messgrenze** angezeigt.

Die **Standard**-Werte für Temperatursensoren sind bei Kurzschluss -9999,9°C und bei Unterbrechung 9999,9°C. Diese Werte werden im Fehlerfall für die internen Berechnungen herangezogen.

Durch geeignete Auswahl der Schwellen und Werte für Kurzschluss oder Unterbrechung kann bei Ausfall eines Sensors am Sendeknoten dem Regler ein fixer Wert vorgegeben werden, damit eine Funktion im Notbetrieb weiterarbeiten kann (fixe Hysterese: 1,0°C).

Die Kurzschlusschwelle kann nur unterhalb der Unterbrechungsschwelle definiert werden.

In den **Systemwerten** / Allgemein steht der Sensorfehler **aller** Eingänge, CAN- und DL-Eingänge zur Verfügung.

DL-Digitaleingänge

Der DL-Bus ist so konzipiert, dass auch Digitalwerte übernommen werden können. Derzeit gibt es aber noch keinen Anwendungsfall dafür.

Die Parametrierung ist fast identisch mit jener der DL-Analogeingänge.

Unter **Messgröße /Benutzer** kann die **Anzeige** für den DL-Digitaleingang auf **Nein/Ja** geändert werden.

Buslast von DL-Sensoren

Die Versorgung und die Signalübergabe von DL-Sensoren erfolgt **gemeinsam** über eine 2-polige Leitung. Eine zusätzliche Unterstützung der Stromversorgung durch ein externes Netzgerät (wie beim CAN-Bus) ist nicht möglich.

Durch den relativ hohen Strombedarf der DL-Sensoren muss die „**Buslast**“ beachtet werden:

Der Regler UVR 16x2 liefert die maximale Buslast von **100%**. Die Buslasten der DL-Sensoren werden in den technischen Daten der jeweiligen DL-Sensoren angeführt.

Beispiel: Der DL-Sensor FTS4-50DL hat eine Buslast von **25%**. Es können daher maximal vier FTS4-50DL an den DL-Bus angeschlossen werden.

DL-Ausgang

Über einen DL-Ausgang können Analog- und Digitalwerte in das DL-Busnetz gesendet werden. Z.B. kann ein **Digitalbefehl** zum Aktivieren eines O₂-Sensors O2-DL ausgegeben werden.

Beispiel: Parametrierung des DL-Ausgangs 1

| DL-Bus |
|-------------------|
| DL-Ausgang |
| 1: unbenutzt |
| 2: unbenutzt |
| 3: unbenutzt |

↓

| DL-Ausgang 1 |
|--------------|
| unbenutzt |

Angabe der Quelle im Regler, von jener der Wert für den DL-Ausgang stammt.

- Eingänge
- Ausgänge
- Funktionen
- Fixwerte
- Systemwerte
- CAN-Bus Analog
- CAN-Bus Digital

Beispiel: Digitalwert, Quelle Ergebnis Logik-Funktion

| DL-Ausgang 1 |
|--------------|
| Funktionen |
| 2: Logik |
| Ergebnis |
| AUS |

Bezeichnung und Zieladresse

Bezeichnung und Angabe der Zieladresse des DL-Sensors, der aktiviert werden soll.

Für die Aktivierung des O₂-Sensors hat der Index keinen Einfluss und kann vernachlässigt werden.

Beispiele:

| Bezeichnung | Zieladresse |
|-------------------|----------------|
| Benutzerdefiniert | DL-Bus Adresse |
| O2-Sensor | 1 |
| | DL-Bus Index |
| | 1 |

M-Bus

(Der Regler UVR610-MODB verfügt über keine M-Bus-Schnittstelle)

Der M-Bus ist ein Master-Slave-System für die Datenauslesung von Energie- und Volumenzählern (Strom, Wärme, Wasser, Gas).

Der M-Bus-Eingang ist für maximal 4 M-Bus „unit loads“ konzipiert, es können daher bis zu 4 M-Bus Zähler mit je 1 „unit load“ angeschlossen werden. Der Regler (Master) liest zyklisch die Werte der einzelnen Geräte aus, die Intervallzeit ist einstellbar.

Der Regler ist daher als Master für den parallelen Anschluss von maximal vier M-Buszählern (Slaves) geeignet.

Es können **in Summe** max. 32 M-Buswerte pro Modul ausgelesen werden. Es darf nur einen Master im M-Bus-System geben.

Dieses Menü enthält alle Angaben und Einstellungen, die für den Aufbau eines M-Bus-Netzwerkes notwendig sind.

Zur Verwendung der M-Bus-Schnittstelle muss der entsprechende Jumper in die richtige Position gesteckt werden (siehe Montageanleitung „Jumperstellung J1 und J2“).

Einstellungen

| M-Bus |
|------------------------|
| M-Bus Einstellungen |
| M-Bus Eingang |

Im Menü M-Bus / M-Bus Einstellungen werden die allgemeinen Einstellungen für den M-Bus und die Adressen der M-Busgeräte definiert.

| M-Bus Einstellungen |
|------------------------|
| Baudrate |
| 2400 |
| Intervallzeit |
| 01m 00s |
| M-Bus Gerät 1 |
| Freigabe |
| Nein |
| Adresse |
| 0 |
| Liste |
| M-Bus Gerät 2 |

Baudrate

Die Standardbaudrate der M-Busgeräte ist 2400 Baud. Die werksseitige Einstellung muss daher in den meisten Fällen nicht verändert werden.

Intervallzeit

Die Ausleseintervalle können von 30 Sekunden bis 2 Tage eingestellt werden. Große Intervalle belasten die Batterie von batteriebetriebenen M-Bus-zählern weniger.

M-Bus Gerät 1-4

Für jedes angeschlossene M-Busgerät muss die Freigabe auf „Ja“ gestellt und die Slave-**Adresse** (zwischen 0 und 250) eingegeben werden. Die Slave-Adresse wird nach den Vorgaben des Herstellers am M-Busgerät eingestellt. Es dürfen keine 2 gleichen Slave-Adressen im M-Busnetz vorhanden sein.

• • •

Bei **angeschlossenem** M-Busgerät können über den Button „**Liste**“ die Geräteinformationen und die empfangenen Daten **ausgelesen** werden.

M-Bus Gerät 1

Freigabe

Adresse

Liste



**M-Bus
Einstellungen**

**Geräteinformati
on**

Identifikationsnumm
er: 0x0

Hersteller: 0x0

Versionsfeld: 0

Gerätetyp: 0

Sonstiges

Zugriffsnummer: 0

Statusfeld: 0x0

Konfigurationsfeld:
0x0

Steuerinformationf
eld: 0x0

**Empfangene
Daten**

Wertnummer:
[Telegramm/Byte]
Wert

1: [0/0] 0

2: [0/0] 0

Die Zugriffsnummer wird nach 255 Zugriffen wieder auf 0 gestellt.

Geräteinformationen

Im oberen Bereich werden geräte- und herstellerspezifische Informationen angezeigt.

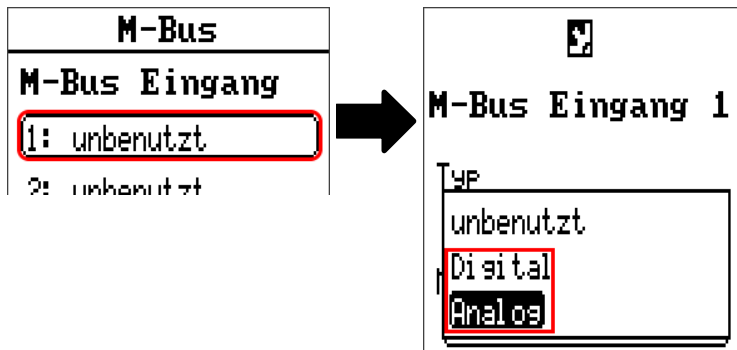
Empfangene Daten

Hier können pro Zähler bis zu 128 Werte angezeigt werden. Die Reihenfolge ergibt sich aus der Telegrammadresse und dem **Startbyte**. Zusätzlich wird der ausgelesene Wert mit der Einheit angezeigt. Die Angaben zu den Werten sind in den Anleitungen der M-Busgerätehersteller enthalten.

M-Bus Eingang

Es können bis zu 32 M-Bus-Eingänge programmiert werden.

Beispiel: Parametrierung des M-Bus-Eingangs 1



Auswahl: Analog oder Digital

Meistens werden analoge Werte (= Zahlenwerte) übernommen.

Allgemein

M-Bus Gerät: Eingabe der **Gerätenummer** lt. Geräteeinstellungen (1 – 4)

Datentyp: Auswahl zwischen Wert oder Geräteinformation

M-Bus Wertnummer: Eingabe der Wertnummer aus der „Liste“ der ausgelesenen Geräteinformationen (C.M.I.-Menü **M-Bus-Einstellungen**)

Teiler / Faktor: Eingabe eines Teilers oder Faktors zur Anpassung des ausgelesenen Wertes an die tatsächliche Größe (z.B. richtige Stellung des Kommas).

Bezeichnung

Jedem M-Bus-Eingang kann eine eigene Bezeichnung gegeben werden. Die Auswahl der Bezeichnung erfolgt aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefiniert. Zusätzlich ist die Vergabe von bis zu 16 Indexnummern möglich.

Messgröße

Wird als Messgröße „**Automatisch**“ übernommen, so wird die Einheit, die das M-Busgerät vorgibt, im Modul angewendet.

Bei Auswahl „**Benutzerdef.**“ können eine eigene **Einheit**, eine **Sensorkorrektur** und bei aktivem **Sensorcheck** eine Überwachungsfunktion ausgewählt werden.

| |
|---------------------|
| Messgröße |
| (Benutzerdefiniert) |
| Einheit |
| Temperatur °C |
| Sensorkorrektur |
| 0.0 K |
| Wert bei Timeout |
| Unverändert |

Jedem M-Bus-Eingang wird eine **Einheit** zugeordnet, die abweichend zur Einheit des M-Busgeräts sein kann. Es steht eine Vielzahl an Einheiten zur Verfügung.

Sensorkorrektur

Der Wert des M-Bus-Eingangs kann um einen festen Differenzwert korrigiert werden.

Wert bei Timeout

Diese Auswahl wird nur bei Messgröße „**Benutzerdef.**“ angezeigt. Diese Anwendung steht derzeit noch **nicht** zur Verfügung.

Sensorcheck

Mit Sensorcheck „**Ja**“ steht der **Sensorfehler** des M-Buswertes als digitale Eingangsvariable einer Funktion zur Verfügung.

Diese Anwendung ist nur sinnvoll, wenn für den Sensorfehler benutzerdefinierte Schwell- und Ausgabewerte definiert werden.

| |
|-------------|
| Sensorcheck |
| (Ja) |

Sensorfehler

Diese Auswahl wird nur bei Messgröße „**Benutzerdef.**“ und bei **aktivem Sensorcheck** angezeigt.

Sensorfehler: Status „**Nein**“ für einen korrekten Wert **innerhalb** der Schwellwerte und „**Ja**“ für einen Wert **außerhalb** der Schwellen. Damit kann z.B. auf den Ausfall eines M-Busgeräts reagiert werden.

Für eine sinnvolle Anwendung des Sensorchecks müssen die Kurzschluss- und Unterbrechungsschwellen von „Standard“ auf „**benutzerdefiniert**“ gestellt und die gewünschten Schwellwerte definiert werden. Anschließend werden auch die gewünschten Kurzschluss- und Unterbrechungswerte vom Benutzer definiert.

Überschreitet der ausgelesene Messwert die definierte **Kurzschlusschwelle** oder **überschreitet** der Messwert die **Unterbrechungsschwelle**, dann werden die entsprechenden **Ausgabewerte** statt des Messwerts übernommen.

Durch geeignete Auswahl der Schwellen und Ausgabewerte kann dem Modul bei Ausfall eines Messwerts ein fixer Wert vorgegeben werden, damit eine Funktion im Notbetrieb weiterarbeiten kann (fixe Hysterese: 10 bzw. 1,0°C).

Die Kurzschlusschwelle kann nur unterhalb der Unterbrechungsschwelle definiert werden.

Beispiel: Temperatur

| |
|--|
| Sensorcheck |
| <input type="text" value="Ja"/> |
| Kurzschluss- schwelle |
| <input type="text" value="Standard"/> |
| <input type="text" value="Benutzerdefiniert"/> |

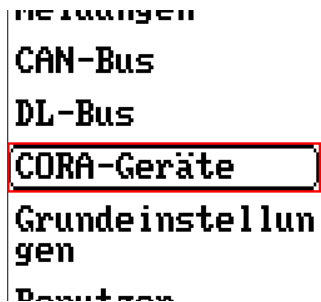


| |
|--|
| Sensorcheck |
| <input type="text" value="Ja"/> |
| Kurzschluss- schwelle |
| <input type="text" value="Benutzerdefiniert"/> |
| Schwellwert |
| <input type="text" value="10.0 °C"/> |
| Kurzschlusswert |
| <input type="text" value="Benutzerdefiniert"/> |
| Aussabewert |
| <input type="text" value="50.0 °C"/> |
| Unterbrechungs- schwelle |
| <input type="text" value="Benutzerdefiniert"/> |
| Schwellwert |
| <input type="text" value="100.0 °C"/> |
| Unterbrechungs- wert |
| <input type="text" value="Benutzerdefiniert"/> |
| Aussabewert |
| <input type="text" value="70.0 °C"/> |

Fällt der Messwert unter 10°C wird 50°C ausgegeben, steigt der Messwert über 100°C, wird 70°C ausgegeben.

CORA-Geräte

CORA-Geräte können per CORA-DL angeschlossen werden. Der Anschluss erfolgt am DL-Bus des Reglers. Die Anbindung von Geräten per CORA-DL hat keine Auswirkung auf die DL-Buslast.

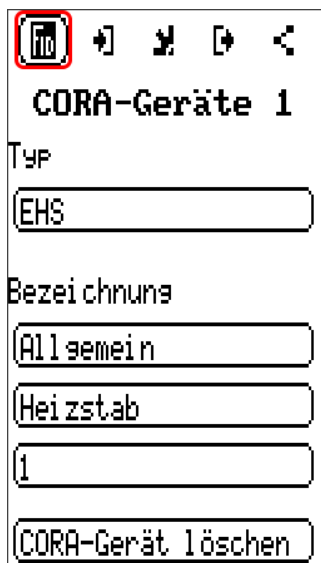


Diese Menü erlaubt das Einstellen und Parametrieren von CORA-Geräten über Funk, sowie das einlesen von übermittelten Werten.



Untermenü fiD

Nach dem Anlegen eines CORA-Gerätes den Typ auswählen:

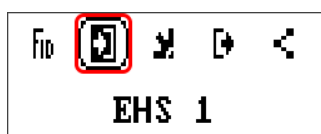


Typ bestimmt den Gerätetyp, mit dem eine Verbindung aufgebaut werden soll.

Zum Vergeben einer **Bezeichnung** wird zunächst eine Bezeichnungsgruppe, dann die Bezeichnung selbst gewählt. Eine Indexzahl von 1-16 kann auch zugewiesen werden.

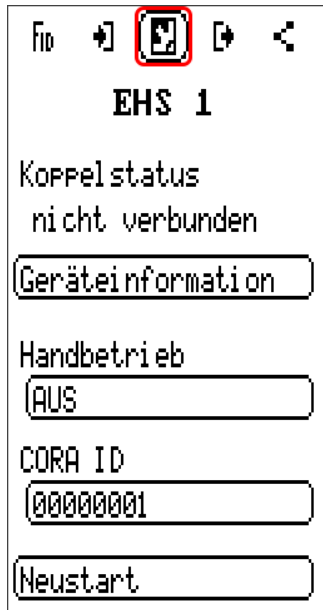
Eintrag **löschen**

Eingangsvariablen



Variablen, die dem CORA-Gerät zugesendet werden.

Parameter



Fid [Navigation Icons] **EHS 1**

Koppelstatus
nicht verbunden

Geräteinformation

Handbetrieb
Aus

CORA ID
00000001

Neustart

Koppelstatus gibt Auskunft darüber, ob die Funkverbindung mit dem Gerät aufrecht ist.

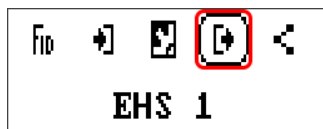
Geräteinformation öffnet ein Menü ähnlich dem Menü **Version** des gekoppelten Gerätes, zusätzlich Anzeige von Datum und Uhrzeit des zuletzt per Funk empfangenen Pakets.

Handbetrieb Ein/Aus

Angabe der **CORA ID** des Gerätes, mit dem verbunden werden soll

Neustart: Gerät neu starten

Ausgangsvariablen



Fid [Navigation Icons] **EHS 1**

Variablen, die vom CORA-Gerät empfangen werden.

Beispiel: Der Heizstab EHS gibt folgende Variablen aus:

- Timeout (Ja wenn Timeout)
- Momentanleistung
- höhere Leistungsstufe
- niedrigere Leistungsstufe
- Temperatur 1 (Sensoreingang 1)
- Temperatur 2 (Sensoreingang 2)
- Temperatur STB
- T. Elektronik
- Fehlercode

Modbus

(Nur für Regler UVR610-MODB)

CAN-Bus
DL-Bus
Modbus
Grundeinstellungen

Der Regler UVR610-MODB kann für Modbus RTU485 als Master oder Slave verwendet werden. Alle Einstellungen zur Modbus-Funktionalität sowie das Parametrieren von Ein-/Ausgängen erfolgt in diesem Menü. Es wird nur das Protokoll **Modbus RTU485** unterstützt.



Modbus
Modbus-Einstellungen
Modbus-Eingang
Modbus-Ausgang

Modbus-Einstellungen

Modbus-Einstellungen
Master/Slave
Master
Gerät
1
Baudrate
1200
Parität
Gerade
Stopbits
1

Parametrieren des Reglers als **Master** oder **Slave**

Gerätenummer 1-247 (Anzeige nur, wenn als Slave parametrieret)


Baudrate

Parität (Gerade / Ungerade / Keine)

Stopbits (1 oder 2)

Modbus-Eingang

Eingänge können als **Analog** (Zahlenwert) oder **Digital** (Ein/Aus bzw. Ja/Nein) parametrisiert werden.



Modbus-Eingang 1

Typ

Analog

Gerät

1

Funktion

3 - Read holding register

Adresse

0

Datentyp

8-bit signed integer

Byte-Reihenfolge

Big-endian

Bezeichnung

Temperatur Istwert

T. Kollektor

1

Intervallzeit

10s

Teiler

1

Faktor

1

Einheit

Temperatur °C

nen Wertes an die tatsächliche Größe (z.B. richtige Stellung des Kommas).

Typ

Auswahl Analog/Digital
Gerät / Funktion / Adresse

Mastermodus: Angaben zum Modbus-Gerät (Slave), von dem der Wert übernommen wird.
Slavemodus: Die eigene Gerätenummer wird in den Geräteeinstellungen festgelegt. Die Funktion ergibt sich aus der Auswahl des Eingangstyps. Die Adresse des Moduls wird automatisch vergeben und abhängig von der Eingangsnummer und des Typs hinaufgezählt.

Datentyp / Byte-Reihenfolge

Nur bei analogen Werten: Angaben zum Datentyp des Gerätes, von dem der Wert übernommen wird.

Bezeichnung

Jedem Modbus-Eingang kann eine eigene Bezeichnung gegeben werden. Die Auswahl der Bezeichnung erfolgt wie bei den Eingängen aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefiniert.

Intervallzeit

Die Ausleseintervalle können von 10 Sekunden bis 30 Minuten eingestellt werden (nur im Master-Modus möglich).

Teiler/Faktor

Nur bei analogen Werten: Eingabe eines Teilers oder Faktors zur Anpassung des übernommenen



Einheit

Temperatur °C

Sensorkorrektur

0.0 K

Startwert

0.0 °C

Wert bei Timeout

Unverändert

Sensorcheck

Ja

Kurzschluss-schwelle

Standard

Kurzschlusswert

Standard

Unterbrechungsschwelle

Standard

Unterbrechungswert

Standard

Exception Code

No Respond

Einheit

Jedem Modbus-Bus-Eingang muss eine Einheit zugeordnet werden, da die Übergabe dimensionslos erfolgt. Es steht eine Vielzahl an Einheiten zur Verfügung.

Sensorkorrektur

Der Wert des Modbus-Bus-Eingangs kann um einen festen Differenzwert korrigiert werden.

Startwert

Festlegung eines Startwerts, der nach dem Neustart des Geräts so lange angezeigt wird, bis ein neuer Wert vom Modbus übernommen wird.

Sensorcheck

Die Aktivierung des Sensorchecks ist nur für analoge Modbus-Eingänge möglich.

Mit Sensorcheck „Ja“ steht der Sensorfehler des Modbuswerts als digitale Eingangsvariable einer Funktion zur Verfügung.

Diese Anwendung ist nur sinnvoll, wenn für den Sensorfehler benutzerdefinierte Schwell- und Ausgabewerte definiert werden.

Kurzschlusschwelle/-wert, Unterbrechungsschwelle/-wert

schwelle/-wert

Diese 4 Werte können von Standard auf Benutzerdefiniert geändert werden, was einen zusätzlich Eintrag zur Eingabe eines Wertes öffnet.

Fällt der Wert unter die Kurzschlusschwelle, wird der Kurzschlusswert ausgegeben.

Übersteigt der Wert die Unterbrechungsschwelle, wird der Unterbrechungswert ausgegeben.

Exception Code

Fehlercode bei Problemen mit der Abfrage des Slave-Geräts. Der Code wird erst nach Ablauf der Intervallzeit erneuert.

Modbus-Ausgang

Ausgänge können als **Analog** (Zahlenwert) oder **Digital** (Ein/Aus bzw. Ja/Nein) parametrisiert werden.

Modbus-Ausgang 1

Funktionen

1: Solar 1

Solarkreis

AUS

Typ

Analog

Bezeichnung

Temperatur Istwert

T. Solar VL

1

Gerät

1

Funktion

6 - Preset single register

Adresse

1

Datentyp

8-bit signed integer

Byte-Reihenfolge

Big-endian

Teiler

1

Faktor

1



Teiler/Faktor

Nur bei analogen Werten: Eingabe eines Teilers oder Faktors zur

Zuerst erfolgt die Auswahl des Wertes, der versendet wird (Funktion, Fixwert, Systemwert, DL-Bus, CAN-Bus)
Je nach Auswahl unterscheiden sich die zwei folgenden Einträge.
Der momentane Wert wird angezeigt.

Typ

Auswahl Analog/Digital

Bezeichnung

Jedem Modbus-Ausgang kann eine eigene Bezeichnung gegeben werden. Die Auswahl der Bezeichnung erfolgt wie bei den Eingängen aus verschiedenen Bezeichnungsgruppen oder benutzerdefiniert.

Gerät / Funktion / Adresse

Mastermodus: Diese Angaben beziehen sich auf das Zielgerät (Slave) und sind daher nur im Master-Modus möglich.
Slavemodus: Die eigene Gerätenummer wird in den Geräteeinstellungen festgelegt. Die Funktion ergibt sich aus der Auswahl des Eingangstyps. Die Adresse des Moduls wird automatisch vergeben und abhängig von der Eingangsnummer und des Typs hinaufgezählt.

Datentyp / Byte-Reihenfolge

Nur bei analogen Werten: Angaben zum Datentyp des ausgegeben Wertes im Buskonverter (abgestimmt auf das Zielgerät).

Byte-Reihenfolge

Big-endian

Teiler

1

Faktor

1

Sendebedingung

bei Änderung >

1

Blockierzeit

10s

Im Intervall senden

Nein

Sendebedingung

bei Änderung

Nein

Blockierzeit

10s

Im Intervall senden

Nein

Exception Code

No Respond

Blockierzeit 10 s

Ändert sich der Wert innerhalb von 10 Sek. seit der letzten Übertragung, wird der Wert trotzdem erst nach 10 Sek. erneut übertragen (mind. 1 Sek.).

Intervallzeit 5 m:

Der Wert wird auf jeden Fall alle 5 Minuten übertragen, auch wenn er sich seit der letzten Übertragung nicht geändert hat (Mindestwert: 1 Minute).

Exception Code

Fehlercode bei Problemen mit der Abfrage des Slave-Geräts. Der Code wird erst nach Ablauf der Intervallzeit erneuert.

Anpassung des ausgegebenen Wertes an das Zielgerät. An den Modbus können nur ganze Zahlen ohne Einheit ausgegeben werden. Beispiel: 37,5°C werden mit "375" ausgegeben. Soll nur "37" ausgegeben werden, wird ein Teiler von 10 eingegeben.

Sendebedingung

Analog:

bei Änderung > 1.0 K:

Bei einer Änderung des aktuellen Wertes gegenüber dem zuletzt gesendeten von mehr als 1,0K wird erneut gesendet. Es wird die Einheit der Quelle übernommen (Mindestwert: 0,1K).

Blockierzeit 10 s:

Ändert sich der Wert innerhalb von 10 Sek. seit der letzten Übertragung um mehr als 1,0K wird der Wert trotzdem erst nach 10 Sek. erneut übertragen (Mindestwert: 1 Sek.).

Intervallzeit 5 m:

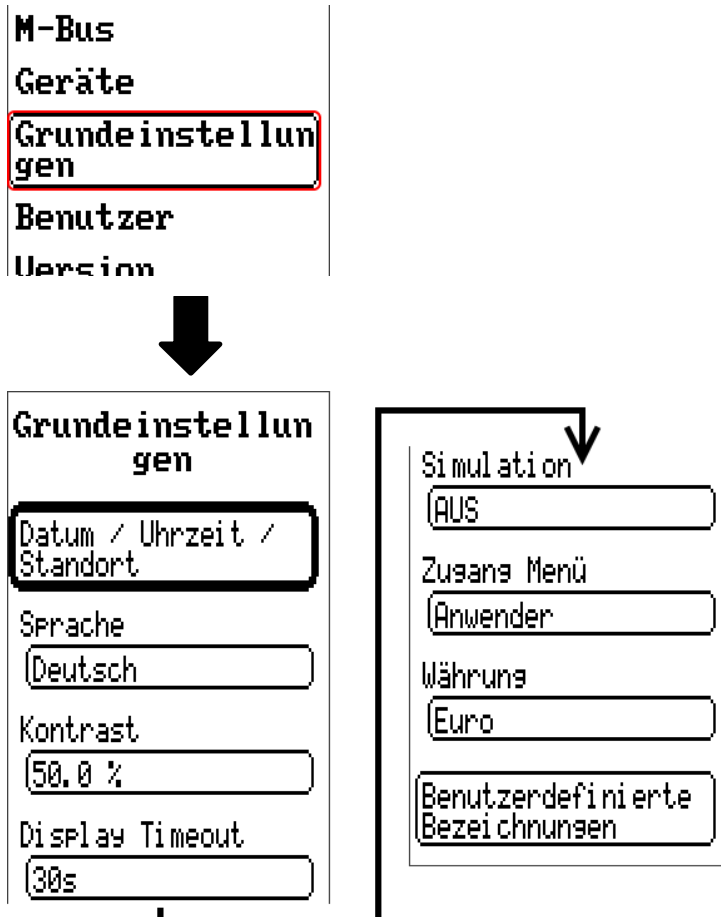
Der Wert wird auf jeden Fall alle 5 Minuten übertragen, auch wenn er sich seit der letzten Übertragung nicht um mehr als 1,0K geändert hat (Mindestwert: 1 Minute).

Digital:

bei Änderung Ja/Nein:

Senden der Nachricht bei einer Zustandsänderung.

Grundeinstellungen



Manche Menüpunkte werden nur im Experten- und/oder Fachmannmodus angezeigt.

In diesem Menü werden Einstellungen durchgeführt, die in der Folge für alle weiteren Menüs gelten.

Sprache

Auswahl der Displaysprache.

Kontrast

Bildschirmkontrast in Prozent.

Helligkeit

Auswahl der Displayhelligkeit zur Anpassung an die Umgebungshelligkeit (Einstellbereich: 5,0 – 100,0%).

Display Timeout

Das Display wird nach einer einstellbaren Zeit, während der vom Benutzer keine Aktivitäten gesetzt werden, abgeschaltet. Durch Antippen der Bedienoberfläche wird das Display wieder aktiviert (Einstellbereich: 5 Sekunden bis 30 Minuten)

Simulation

Möglichkeit, den Simulationsmodus zu aktivieren (nur im Expertenmodus möglich):

- Keine Mittelwertbildung der Außentemperatur in der Heizkreisregelung.
- Alle Eingänge werden als PT1000 Fühler vermessen, auch wenn eine andere Sensortype definiert ist.
- Keine Auswertung eines Raumsensors als RAS.

Auswahl: **AUS**

Analog – Simulation mit dem Entwicklungsset EWS16x2

CAN-Simboard – Simulation mit dem SIM-BOARD-USB-UVR16x2 zur Simulation in einer Anlage

Der Simulationsmodus wird automatisch beim Verlassen der Expertenebene beendet.

Währung

Auswahl der Währung für die Ertragszählung.

Zugang Menü

Festlegung, aus welcher Benutzerebene der Zugang zum **Hauptmenü** erlaubt wird.

| Zugang Menü |
|-------------|
| Anwender |
| Fachmann |
| Experte |

Ist der Zugang zum Menü nur dem **Fachmann** oder dem **Experten** erlaubt, muss für den Zugang ins Hauptmenü das entsprechende **Passwort** eingegeben werden.

Benutzerdefinierte Bezeichnungen

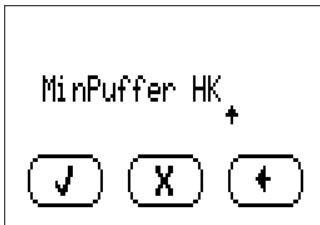
In diesem Menü kann man **für alle Elemente des Reglers** benutzerdefinierten Bezeichnungen eingeben, ändern oder löschen. Dieses Menü kann nur aus der Fachmann- oder Expertenebene angewählt werden.

Ansicht mit bereits definierten Bezeichnungen



The screenshot shows a menu titled 'Grundeinstellungen' with a sub-menu 'Benutzerdefinierte Bezeichnungen'. Below the title, there is a list of defined labels: 'MinPuffer HK', 'O2-Sensor', and an empty input field. The 'MinPuffer HK' label is highlighted with a red border.

Zur Eingabe werden Buchstaben/Zahlen/Symbole nacheinander eingegeben.



The screenshot shows the input interface for defining a label. The text 'MinPuffer HK' is entered, followed by a small '+' symbol. Below the text are three buttons: a checkmark (✓), an 'X', and a return key (↵).

Es können **bis zu 100 verschiedene** Bezeichnungen vom Benutzer definiert werden. Die maximale Zeichenanzahl pro Bezeichnung ist **23**.

Die bereits definierten Bezeichnungen stehen allen Elementen (Eingänge, Ausgänge, Funktionen, Fixwerte, Bus-Ein- und Ausgänge) zur Verfügung.

Benutzer

| |
|--------------------|
| Geräte |
| Grundeinstellungen |
| Benutzer |
| Version |
| Datenverwaltung |

Aktueller Benutzer

| Benutzer |
|---------------------------|
| Aktueller Benutzer |
| Anwender |
| Fachmann |
| Experte |

Auswahl, ob der Benutzer **Experte**, **Fachmann** oder **Anwender** ist.

Zum Einstieg in die Fachmann- oder Expertenebene ist die Eingabe eines **Passwortes** notwendig, das vom Programmierer vorgegeben werden kann.

Nach dem Laden von Funktionsdaten aus der Experten- oder Fachmannebene springt der Regler in die Anwenderenebene zurück und übernimmt die programmierten Passwörter.

Nach einem Reglerstart befindet sich der Regler immer in der Anwenderenebene.

Passwort ändern

| Benutzer |
|---------------------------|
| Aktueller Benutzer |
| Anwender |
| Fachmann |
| Experte |
| Fachmann-Passwort ändern |
| Experten-Passwort ändern |

Der **Experte** kann die Passwörter für Fachmann **und** Experte ändern. Der **Fachmann** kann nur das Fachmann-Passwort ändern. Die Länge des Passworts und die Art der Zeichen sind beliebig.

Zur Änderung eines Passworts ist zuerst die Eingabe des alten Passwortes erforderlich.

Liste der erlaubten Aktionen

| Benutzer | Anzeigen und erlaubte Aktionen |
|-----------------|---|
| Anwender | <ul style="list-style-type: none"> • Werteübersicht • Eingänge: nur Anzeige, kein Einstieg in die Parameter • Ausgänge: Änderung des Ausgangsstatus der für den Anwender freigegebenen Ausgänge, Anzeige der Betriebsstunden, kein Einstieg in die Parameter • Fixwerte: Änderung des Wertes oder des Status der für den Anwender freigegebenen Fixwerte, kein Einstieg in die Parameter • Funktionen: Anzeige des Funktionsstatus, kein Einstieg in die Parameter • Meldungen: Anzeige aktiver Meldungen, Meldungen verbergen und löschen • CAN- und DL-Bus: kein Einstieg in die Parameter • Grundeinstellungen: Sprache, Helligkeit und Display Timeout veränderbar • Benutzer: Änderung Benutzer (mit Passworteingabe) • Systemwerte: Einstellung von Datum, Uhrzeit, Standortdaten, Anzeige der Systemwerte |
| Fachmann | <p>Zusätzlich:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Änderung der Parameter für Eingänge (außer Typ und Messgröße), keine Neudefinition • Änderung der Parameter für Ausgänge (außer Typ; Status nur, wenn für Anwender oder Fachmann freigegeben), keine Neudefinition • Änderung der Parameter für Fixwerte (außer Typ und Messgröße, Wert oder Status nur, wenn für Anwender oder Fachmann freigegeben), keine Neudefinition • Grundeinstellungen: Änderung und Neudefinition benutzerdefinierter Bezeichnungen, Auswahl der Währung • Funktionen: Änderung von benutzerdefinierten Eingangsvariablen und Parametern, Ausgangsvariable sind sichtbar • alle Einstellungen in den Menüs CAN- und DL-Bus • Aktionen der Datenverwaltung |
| Experte | Dem Experten sind alle Aktionen erlaubt und alle Anzeigen zugänglich. |

Automatische Umschaltung

Im Normalfall schaltet der Regler automatisch 30 Minuten **nach dem Einloggen** als Experte oder Fachmann in den **Anwendermodus** zurück.

Für Programmier- oder Testzwecke kann diese automatische Umschaltung ausgeschaltet werden, indem der Experte das Menü „Experten-Passwort ändern“ wählt, zuerst das alte Passwort und dann **nichts** eingibt (also auch nicht „0“) und mit dem Häkchen bestätigt.

Das gleiche ist sinngemäß auch für das Fachmann-Kennwort möglich.


Wird eine neue Programmierung geladen, springt der Regler wieder in die Anwenderebene zurück, es gilt das vom Programmierer vergebene Expertenkenwort.

Version und Seriennummer

In diesem Menü werden die Seriennummer, interne Produktionsdaten und der Name der aktuellen Funktionsdaten angezeigt.

Grundeinstellungen
Benutzer
Version
Datenverwaltung
Systemwerte



Version
Version: U
0.80Beta-B
Seriennummer:
UUR610-000000
Produktionsdatum:
0.1.1900
Hardware(Deckel):
00
Rev: A540
Aktuelle
Funktionsdaten:
tmp.dat
Interne Kennzahl:
00000000


Die Seriennummer ist auch am Leistungsschild des Reglers ersichtlich.

Datenverwaltung

Nur im Fachmann – oder Expertenmodus bedienbar

Folgende Aktionen können in diesem Menü durchgeführt werden:

- Funktionsdaten speichern, laden oder löschen
- Firmware laden
- Statusanzeige des Datentransfers
- Neustart des Reglers

| |
|------------------------|
| Benutzer |
| Version |
| Datenverwaltung |
| Systemwerte |

Funktionsdaten

| Datenverwaltung |
|--|
| Funktionsdaten |
| Laden... |
| Speichern... |
| Totalreset durchführen |
| Aktuelle Funktionsdaten: tmp.dat |

Name der aktuellen Funktionsdaten

Laden...

Funktionsdaten

Laden...

Von der SD-Karte können Funktionsdaten in den Regler oder in andere x2-Geräte geladen werden. Es können mehrere Funktionsdaten auf der SD-Karte gespeichert sein.

Der Datentransfer ist erst nach Eingabe des **Fachmann-** oder **Expertenpassworts** des Zielgeräts möglich.

Nach der Auswahl der gewünschten Funktionsdaten (*.dat-Datei) erfolgt die Abfrage, wie die Zählerstände und Kalibrierwerte des Wärmemengenzählers behandelt werden sollen.

| | | | | |
|---|--|-------------|--------------|--------------------------|
| Zählerstände der Ausgänge ... Beibehalten | Folgende Aktionen können ausgewählt werden: <table border="1"> <tr> <td>Beibehalten</td> </tr> <tr> <td>Zurücksetzen</td> </tr> <tr> <td>Laden von Funktionsdatei</td> </tr> </table> | Beibehalten | Zurücksetzen | Laden von Funktionsdatei |
| Beibehalten | | | | |
| Zurücksetzen | | | | |
| Laden von Funktionsdatei | | | | |
| Zählerstände von Funktionen ... Beibehalten | | | | |
| Kalibrierwerte (WMZ) ... Beibehalten | | | | |
| <input type="button" value="J"/> <input type="button" value="X"/> | | | | |

| | |
|---------------------------------|--|
| Beibehalten | Die Zählerstände bzw. Kalibrierwerte werden vom Regler übernommen. Anwendungsbeispiel: Nach einer Programmänderung mit TAPPS2 |
| Zurücksetzen | Die Zählerstände bzw. Kalibrierwerte werden auf null zurückgesetzt. |
| Laden von Funktionsdaten | Die Zählerstände bzw. Kalibrierwerte werden von den Funktionsdaten, die in den Regler geladen werden sollen, übernommen. Anwendungsbeispiel: Austausch eines Reglers. Die Funktionsdaten werden vom alten Regler übernommen und dessen Zählerstände sollen in den neuen Regler eingespielt werden. |

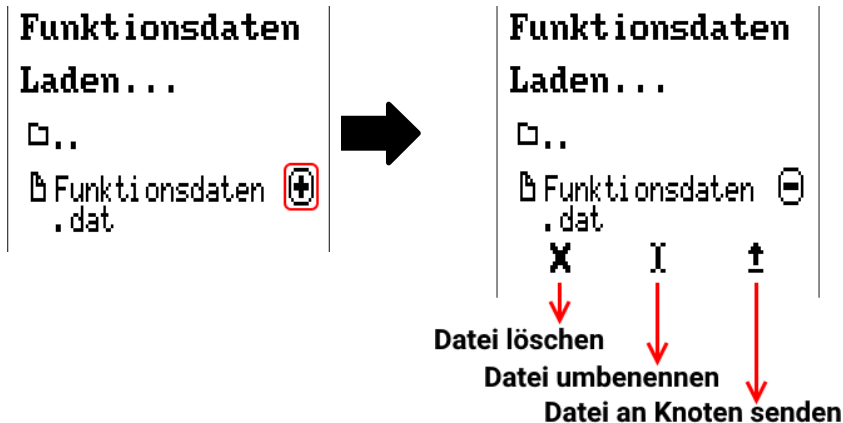
Mit Antippen von werden die neuen Funktionsdaten geladen, mit wird der Vorgang abgebrochen.

Werden Funktionsdaten in den Regler geladen, wird eine Datei **_Backup.dat** mit den alten Funktionsdaten auf der SD-Karte angelegt.

Nach dem Laden von Funktionsdaten springt der Regler in die Anwenderebene zurück.

Löschen, Umbenennen und Versenden von gespeicherten Dateien

Um gespeicherte Dateien umzubenennen oder zu löschen, tippt man auf das Plus-Symbol, dann wird eine Auswahl sichtbar:



Rückkehr aus dieser Auswahl durch nochmaliges Antippen des Symbols.

Datei löschen

Es erscheint eine Sicherheitsabfrage, die durch Antippen von ☐ bestätigt wird. Durch Antippen von ☐ wird der Vorgang abgebrochen.

Datei umbenennen

Mit Hilfe einer Tastatur kann der Dateiname geändert werden (keine Umlaute möglich). Der Dateiname darf aus maximal 63 Zeichen bestehen und keine Punkte oder Umlaute enthalten.

Datei an ausgewählten Knoten senden

Damit ist es möglich, Funktionsdaten an andere CAN-Busteilnehmer mit x2-Technik (z.B. RSM610, UVR16x2, CAN-I/O45) zu senden.

The screenshot shows a dialog box with the text: 'Wollen Sie die Datei wirklich an den ausgewählten Knoten senden?' followed by '"Funktionsdaten.dat"'. At the bottom, there is a text input field containing 'Bitte wählen' and a button with an 'X' icon. A red arrow points from the input field to the text below.

Auswahl der **Knotennummer** und abschließend Antippen von ☐.

Speichern...

Speichern...

Die aktuellen Funktionsdaten können auf die **SD-Karte** gespeichert werden.

Den Funktionsdaten können eigene Bezeichnungen vergeben werden. Es können mehrere Funktionsdaten gespeichert werden.

Beispiel:

Funktionsdaten
Speichern...
 □ ..
 ▢ +++ +
 ▢ Funktionsdaten
 .dat

In diesem Beispiel sind bereits mehrere Funktionsdaten auf der SD-Karte gespeichert.

▢ +++ +

Sollen die Funktionsdaten unter **neuem** Namen gespeichert werden, wird in das Schaltfeld getippt. Dann ist die Vergabe eines neuen Namens möglich und die Datei wird gespeichert (keine Umlaute möglich). Der Dateiname darf aus maximal 63 Zeichen bestehen und keine Punkte oder Umlaute enthalten.

▢ +++ +

Um Funktionsdaten von einem anderen x2-Gerät auf die SD-Karte des Reglers zu laden, tippt man auf das Plus-Symbol.

▢ +++ -
 ▢ ↓

Die Schaltfläche klappt auf und das Pfeil-Symbol wird ausgewählt

Es erfolgt nun eine Abfrage des Knotens und die Eingabemöglichkeit eines eigenen Dateinamens.

Wollen Sie die
 Funktionsdaten
 wirklich von dem
 ausgewählten Knoten
 speichern?
 "+++"
 Bitte wählen
 (X)


Firmware Laden...

| |
|-----------------|
| Firmware |
| Laden... |

Von der SD-Karte kann die Firmware (= Betriebssystem, Datei *.bin) in den Regler oder auch in andere x2-Geräte am CAN-Bus geladen werden. Es können mehrere Betriebssystemversionen auf der SD-Karte gespeichert sein.

Der Datentransfer ist erst nach Eingabe des **Fachmann-** oder **Expertenpassworts** des Zielgeräts möglich.

Wie beim Laden von Funktionsdaten können die gespeicherten Firmware-Dateien gelöscht, umbenannt oder in andere x2-Geräten geladen werden.

| |
|---|
| Firmware |
| Laden... |
| □.. |
| UVR610_V100.bin  |
| X I ↑ |
| ↓ ↓ ↓ |
| Datei löschen |
| Datei umbenennen |
| Datei versenden |

Rückkehr aus dieser Auswahl durch nochmaliges Antippen des Symbols.

Status

| |
|---------------------|
| Status |
| Erfolgreich! |

Hier wird angezeigt, ob ein Datentransfer mittels Datenverwaltung von der SD-Karte in den Regler oder umgekehrt erfolgreich war.

Diese Statusanzeige gilt nicht für Datentransfers **von** einem anderen Regler, einem C.M.I. oder einem CAN-Monitor.

Totalreset

| |
|-------------------------------|
| Datenverwaltung |
| Funktionsdaten |
| Laden... |
| Speichern... |
| Totalreset durchführen |

Ein Totalreset ist nur aus der Fachmann- oder Expertenebene nach einer Sicherheitsabfrage möglich.

Ein **Totalreset** löscht die Funktionsmodule, die Parametrierung aller Ein- und Ausgänge, Bus-Ein- und Ausgänge, Fix- und Systemwerte.

Die Einstellungen für die CAN-Knotennummer und die CAN-Busrate bleiben erhalten.

Nach dem Antippen kommt eine Sicherheitsabfrage, ob ein Totalreset durchgeführt werden soll.

| |
|---|
| <p>Wollen Sie wirklich? "Totalreset durchführen"</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/></p> |
|---|

Diese Frage wird entweder mit Anwählen von ☒ (= Ja) oder von ☐ (= Nein) beantwortet.

Bei einem Totalreset wird eine Datei **_Backup.dat** mit den alten Funktionsdaten auf der SD-Karte angelegt.

Neustart

| |
|---------------------|
| Status |
| Erfolgreich! |
| Neustart |

Am Ende des Menüs „Datenverwaltung“ besteht die Möglichkeit, einen Neustart des Reglers nach einer Sicherheitsabfrage durchzuführen ohne den Regler vom Netz zu trennen.

Reset



Durch **kurzen** Tastendruck (mit einem dünnen Stift) auf die Reset-Taste auf der Vorderseite des Reglers und Loslassen **bevor** der Pfeifton endet startet der Regler neu (= Reset).

Change-Log

Jede Änderung im Regler wird in der Datei **CHANGE.LOG** auf der SD-Karte des Reglers mit dem genauen Zeitpunkt protokolliert und kann daher nachverfolgt werden.

Systemwerte

In diesem Menü wird der Status von Systemwerten angezeigt, die für Funktions-Eingangsvariablen und CAN- und DL-Ausgänge als **Quelle** zur Auswahl stehen.

| |
|--------------------|
| Benutzer |
| Version |
| Datenverwaltung |
| Systemwerte |

Die Systemwerte sind in **4 Gruppen** eingeteilt:

| |
|--------------------|
| Systemwerte |
| Allgemein |
| Zeit |
| Datum |
| Sonne |

Systemwerte „Allgemein“

Diese Systemwerte erlauben bei entsprechender Programmierung eine Überwachung des Reglersystems.

- **Reglerstart**
- **Sensorfehler Eingänge/CAN/DL**
- **Netzwerkfehler CAN/DL**
- **Netzfrequenz**
- **CAN-Knoten**
- **CAN-Verbindung**
- **Meldung (Typ: Meldung/Warnung/Störung/Fehler)**
- **Seriennummer**

Ein Systemwert **Meldung** zeigt an, ob am Regler momentan eine Meldung des angegebenen Typs aktiv ist.

Reglerstart erzeugt 40 Sekunden nach Einschalten des Gerätes bzw. einem Reset einen 20 Sekunden langen Impuls und dient zur Überwachung von Reglerstarts (z.B. nach Stromausfällen) im Datenlogging. Dazu sollte die Intervallzeit im Datenlogging auf 10 Sekunden gestellt sein.

Sensorfehler und **Netzwerkfehler** sind globale Digitalwerte (Nein/Ja) ohne Bezug auf den Fehlerstatus eines bestimmten Sensors bzw. Netzwerkeingangs.

Hat einer der Sensoren oder Netzwerkeingänge einen Fehler, so ändert sich der zuständige Gruppen-Status von „**Nein**“ auf „**Ja**“.

CAN-Knoten ist der CAN-Knoten dieses Geräts. **CAN-Verbindung** gibt Ja oder Nein aus, je nachdem, ob ein oder mehrere andere Knoten im CAN-Bus gefunden werden können.

Systemwerte „Zeit“

- **Sekunde** (der laufenden Uhrzeit)
- **Minute** (der laufenden Uhrzeit)
- **Stunde** (der laufenden Uhrzeit)
- **Sekundenimpuls**
- **Minutenimpuls**
- **Stundenimpuls**
- **Sommerzeit** (Digitalwert AUS/EIN)
- **Uhrzeit** (hh:mm)

Systemwerte „Datum“

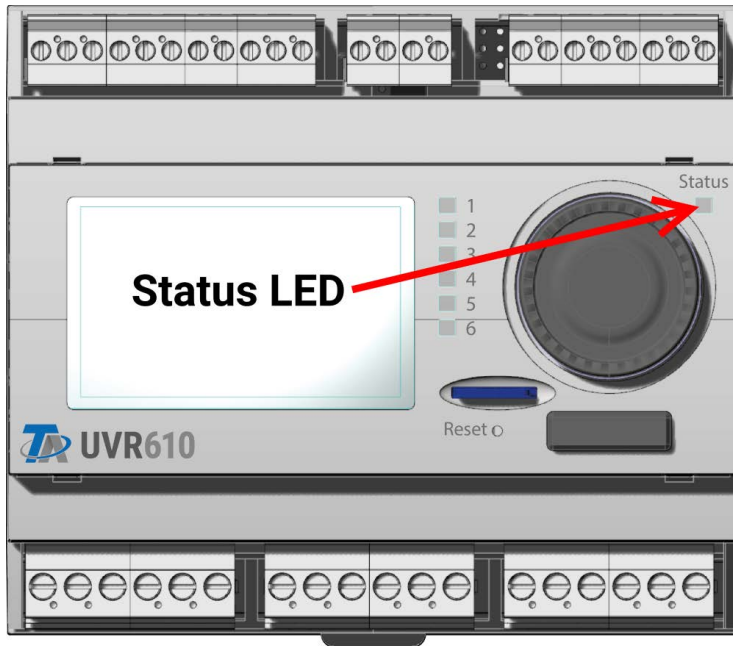
- **Tag**
- **Monat**
- **Jahr** (ohne Jahrhundertwert)
- **Wochentag** (beginnend mit Montag)
- **Kalenderwoche**
- **Tag des Jahres**
- **Tagesimpuls**
- **Monatsimpuls**
- **Jahresimpuls**
- **Wochenimpuls**

Die „Impuls“-Werte erzeugen einen Impuls pro Zeiteinheit.

Systemwerte „Sonne“

- **Sonnenaufgang** (Uhrzeit)
- **Sonnenuntergang** (Uhrzeit)
- **Minuten bis Sonnenaufgang** (am gleichen Tag, läuft nicht über Mitternacht)
- **Minuten seit Sonnenaufgang**
- **Minuten bis Sonnenuntergang**
- **Minuten seit Sonnenuntergang** (am gleichen Tag, läuft nicht über Mitternacht)
- **Sonnenhöhe** (siehe Beschattungsfunktion)
- **Sonnenrichtung** (siehe Beschattungsfunktion)
- **Sonnenhöhe > 0°** (Digitalwert Ja/Nein)
- **Sonnenhöchststand** (Uhrzeit)

LED-Kontrolllampe



Die LED-Kontrolllampe kann durch 3 Farben verschiedene Zustände anzeigen.

Anzeige beim Reglerstart

| Kontrolllampe | Erklärung |
|--------------------|---|
| Rotes Dauerlicht | Der Regler bootet (= Startroutine nach dem Einschalten, einem Reset oder Update) oder |
| Oranges Dauerlicht | Hardware-Initialisierung nach dem Booten |
| Grünes Blinken | Nach der Hardwareinitialisierung wartet der Regler ca. 30 Sekunden um alle für die Funktion notwendigen Informationen zu bekommen (Sensorwerte, Netzwerkeingänge) |
| Grünes Dauerlicht | Normaler Betrieb des Reglers |

Eine aktive **Meldung** kann durch eine geänderte LED-Anzeige angezeigt werden. Die Einstellung dafür erfolgt im **Parametermenü** der Funktion „**Meldung**“.

Technische Änderungen sowie Satz- und Druckfehler vorbehalten. Diese Anleitung ist nur für Geräte mit entsprechender Firmware-Version gültig. Unsere Produkte unterliegen ständigem technischen Fortschritt und Weiterentwicklung, wir behalten uns deshalb vor, Änderungen ohne gesonderte Benachrichtigung vorzunehmen.

©2022

Impressum

Diese Bedienungsanleitung ist urheberrechtlich geschützt.

Eine Verwendung außerhalb des Urheberrechts bedarf der Zustimmung der Firma Technische Alternative RT GmbH. Dies gilt insbesondere für Vervielfältigungen, Übersetzungen und elektronische Medien.

Technische Alternative RT GmbH

A-3872 Amaliendorf, Langestraße 124

Tel.: +43 (0)2862 53635

Fax +43 (0)2862 53635 7

E-Mail: mail@ta.co.at

-- www.ta.co.at --



©2022