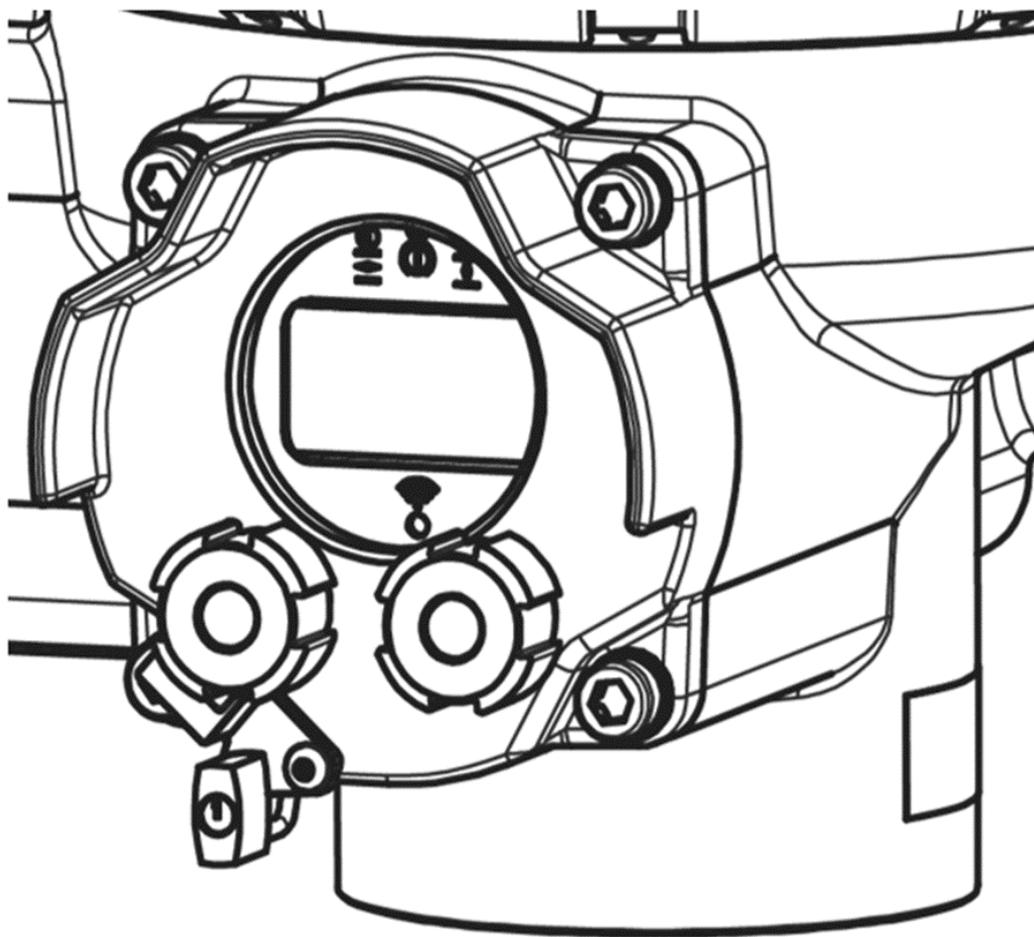


# Betriebsanleitung

## PSC.3 Vor-Ort-Steuerung für PS-AMS PSQ-S-EX



*Änderungen vorbehalten!*

# Inhalt

|         |  |    |
|---------|--|----|
| 1.      | Verwendete Symbole und Sicherheit .....  | 3  |
| 2.      | Vor-Ort-Steuerung PSC.3 .....            | 4  |
| 2.1     | LCD-Anzeige .....                        | 4  |
| 2.2     | LED-Meldeanzeige.....                    | 4  |
| 2.3     | Abschließbarer Wahlschalter .....        | 5  |
| 2.3.1   | Automatik.....                           | 5  |
| 2.3.2   | Manuell (Vorort) .....                   | 5  |
| 2.3.3   | AUS-Modus .....                          | 6  |
| 2.4     | Drehschalter mit Push-Funktion .....     | 6  |
| 2.5     | Parametermenü .....                      | 7  |
| 2.5.1   | In/Outputs.....                          | 8  |
| 2.5.1.1 | Sollwert A .....                         | 8  |
| 2.5.1.2 | Sollwert B .....                         | 9  |
| 2.5.2   | Binäreingänge .....                      | 10 |
| 2.5.3   | Feedback .....                           | 11 |
| 2.5.4   | Melderelais .....                        | 11 |
| 2.5.5   | Ventileinstellungen .....                | 12 |
| 2.5.5.1 | Ventiladaption.....                      | 12 |
| 2.5.6   | Inbetriebnahme .....                     | 13 |
| 2.5.6.1 | Automatische Inbetriebnahme .....        | 13 |
| 2.5.6.2 | Manuelle Inbetriebnahme .....            | 14 |
| 2.5.6.3 | Ventilkennlinie .....                    | 14 |
| 2.5.6.4 | Drehzahlkennlinie .....                  | 14 |
| 2.5.6.5 | Zwischenpositionen .....                 | 15 |
| 2.6     | Sicherheitsfunktion .....                | 15 |
| 2.6.1   | eLabel .....                             | 16 |
| 2.6.2   | Datum / Uhrzeit .....                    | 16 |
| 2.6.3   | Display .....                            | 17 |
| 2.6.4   | Feldbus .....                            | 17 |
| 2.6.5   | WiFi .....                               | 17 |
| 3       | Diagnose.....                            | 18 |
| 3.1     | Anzeige mit der Ortsteuerung PSC.3 ..... | 18 |
| 3.2     | Anzeige mit PSCS.WIFI .....              | 19 |
| 3.3     | Anzeige mit PSCS.3.....                  | 20 |
| 4       | Hilfe .....                              | 20 |

# 1. Verwendete Symbole und Sicherheit

## Allgemeine Gefahren bei Nichtbeachten der Sicherheitshinweise

Die Antriebe PS-AMS PSQ-S-EX sind nach dem neuesten Stand der Technik gebaut und betriebssicher. Dennoch können von den Schwenkantrieben Gefahren ausgehen, wenn sie nicht von geschultem oder zumindest eingewiesenem Personal und/oder unsachgemäß oder zu nicht bestimmungsgemäßem Gebrauch eingesetzt werden.

Hierdurch drohen beispielsweise

- Gefahren für Leib und Leben des Benutzers oder Dritter,
- Gefahren für Sachwerte des Anwenders,
- Beeinträchtigungen von Sicherheit und Funktion des Antriebes.

Es ist sicherzustellen, dass jede Person, die im Betrieb mit der Aufstellung, Inbetriebnahme, Bedienung, Wartung und Reparatur der Antriebe beauftragt ist, diese Betriebsanleitung und besonders dieses Kapitel gelesen und verstanden hat.

## Sicherheitsbewusstes Arbeiten

- Die Schwenkantriebe dürfen nur von ausgebildetem und autorisiertem Bedienungspersonal bedient werden.
- Die in dieser Anleitung aufgeführten Sicherheitshinweise, die bestehenden nationalen Vorschriften zur Unfallverhütung, sowie eventuelle interne Arbeits-, Betriebs- und Sicherheitshinweise des Betreibers sind zu beachten.
- Die in der Betriebsanleitung angegebenen Abschaltprozeduren sind bei allen Arbeiten zu beachten, wie Aufstellung, Inbetriebnahme, Rüsten, Betrieb, Veränderung von Einsatzbedingungen und Betriebsweisen, sowie Wartung, Inspektion und Reparatur.
- Vor dem Arbeiten an möglicherweise spannungsführenden Bereichen ist sicherzustellen, dass diese spannungsfrei sind.
- Es ist dafür zu sorgen, dass die Antriebe immer in einwandfreiem Zustand betrieben werden. Äußerlich erkennbare Schäden und Mängel, sowie Veränderungen des Betriebsverhaltens, welche die Sicherheit beeinträchtigen können, sind sofort zu melden.

## Hinweise auf Gefahren

Die folgenden Gefahrensymbole werden in dieser Anleitung verwendet:



**Achtung!** Es bestehen allgemeine Gefahren, die zu Sach- und/oder Personenschäden führen können.



**Vorsicht!** Lebensgefährliche elektrische Spannungen können anliegen! Es besteht die Gefahr von Sachschäden und/oder Personenschäden mit Lebensgefahr.



**Gefahr!** Dieses Symbol warnt vor einer drohenden Gefahr für die Gesundheit von Personen. Die Nichtbeachtung dieser Hinweise kann Verletzung zur Folge haben.

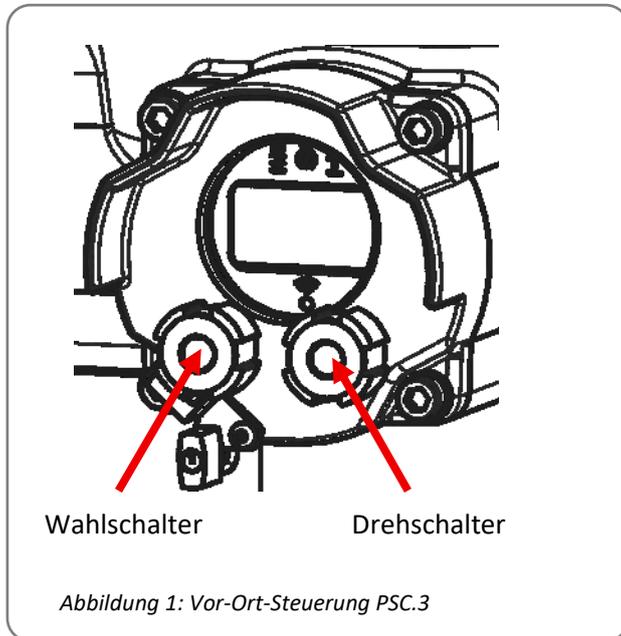


**Achtung!** Handhabungsvorschriften beachten. Elektrostatisch gefährdete Bauelemente.

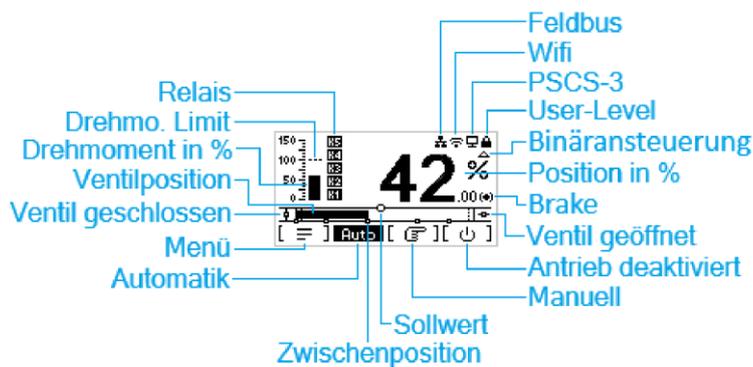
## Weitere Hinweise

- Bei Wartung, Inspektion und Reparatur direkt nach dem Betrieb ist mit erhöhten Oberflächentemperaturen am Motor zu rechnen. Verbrennungsgefahr!
- Diese Betriebsanleitung gilt als Teil des Produktes PS-AMS PSQ-S-EX!

## 2. Vor-Ort-Steuerung PSC.3



### 2.1 LCD-Anzeige



### 2.2 LED-Meldeanzeige

|  |            |                    |   |
|--|------------|--------------------|---|
|  | Gelb       | Ventil geschlossen |   |
|  | Grün       | Ventil offen       |   |
|  | Rot blinkt | Sammelstörung      |   |
|  | Blau       | AN                 | Wi-Fi ausgeschaltet                         |
|  |            | blinkt             | empfangsbereit, es besteht keine Verbindung |
|  |            | AUS                | Wi-Fi ausgeschaltet                         |

## 2.3 Abschließbarer Wahlschalter

Der drehbare Wahlschalter dient zur Auswahl des Betriebsmodus.



Seine Position ist absolut codiert, so dass beim Einschalten des Antriebs der letzte Modus aktiv ist. Der Wahlschalter kann mit einem Hängeschloss gegen Verdrehen gesichert werden.

### 2.3.1 Automatik

Betriebsmodus mit Steuerung durch Signale der Prozesssteuerung.



Anzeige einer Warnmeldung im Automatik Betrieb



Anzeige einer Störung im Automatik Betrieb



### 2.3.2 Manuell (Vorort)

Vorort-Bedienung des Antriebs. Mit dem Drehschalter auf der rechten Seite kann der Antrieb zwischen den gespeicherten Ventil-Endlagen verfahren werden.

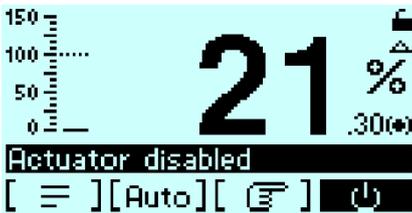


Wird der Drehschalter gedrückt und dabei gedreht wird die Feinverstellung aktiv.



### 2.3.3 AUS-Modus

Antrieb ist im AUS-Modus und reagiert nicht auf Signale der Prozesssteuerung



In diesem Modus wird die Hinterleuchtung des LCD nach 10sec ausgeschaltet.



### 2.4 Drehschalter mit Push-Funktion

Der Drehschalter Seite dient zur Navigation im Menü oder zum Verstellen der Antriebsposition bei der manuellen Vorort-Bedienung bzw. der Inbetriebnahme. Zur Bestätigung einer Eingabe muss der Drehschalter gedrückt werden (Push-Funktion)

## 2.5 Parametermenü

Im Menü kann mit dem Drehschalter gescrollt werden. Um in ein Untermenü innerhalb der Baustruktur zu wechseln wird der Drehschalter gedrückt (Push). Um aus einem Untermenü zur Hauptebene zu wechseln muss bis ans Ende des Menüs gescrollt werden und dann „Back“ gedrückt werden.



Eingabesperre:



Um einen Wert in den Parametern zu ändern wird ein vierstelliger Pin benötigt. Dieser kann in der PSCS3 geändert oder deaktiviert werden.

Nach der Pin-Eingabe ist der Antrieb entsperrt und es können Werte über den Drehschalter geändert werden. Bei einer Inaktivität von 2min wird der Antrieb automatisch wieder gesperrt.

## 2.5.1 In/Outputs

### 2.5.1.1 Sollwert A

Einstellmenü für Sollwert A:

| Set value A |        |    |
|-------------|--------|----|
| Source      | Binary |    |
| Current     |        |    |
| Open        | 4.00   | mA |
| Close       | 20.00  | mA |
| Voltage     |        |    |
| Open        | 0.00   | V  |
| Close       | 10.00  | V  |
| PWM         |        |    |
| Open        | 0.00   | %  |
| Close       | 100.00 | %  |
| Fieldbus    |        |    |
| Value       | 0.00   | %  |
| Fixed Value |        |    |
| Value       | 0.00   | %  |
| Filter      |        |    |
| Dead band   | 0.00   | %  |
| Averaging   | 0.0    | x  |
| Slope       | 10.00  | %  |
| <Back       |        |    |

**Source:** Auswahl der Sollwertvorgabe zur Lageregelung durch eine externe Prozesssteuerung. Es steht folgende Quellen zur Verfügung: Binär, Strom, Spannung, PWM, Feldbus, Festwert.

**Binär:** Einstellung Stellerbetrieb mittels binären Eingängen BA-BC. Je nach Parametrierung der binären Eingänge fährt der Antrieb in die jeweilige Richtung AUF/STOP/ZU, wenn eine steigende Signalflanke erkannt wird. Der Antrieb stoppt, wenn das Signal STOP angelegt wird oder die Endlage erreicht ist. Wird AUF/ZU ausgewählt, fährt der Antrieb, so lange ein Binärsignal angelegt wird oder die Endlage erreicht ist. Der Antrieb stoppt selbständig, wenn das Signal nicht mehr anliegt. Das Signal STOP darf für AUF/ZU nicht ausgewählt werden.

Anmerkung: die analogen Eingänge können mit den binären Eingängen übersteuert werden.

**Current:** Einstellung für den analogen Strom-Sollwert Open und Close im Bereich 0mA bis 20mA.

**Voltage:** Einstellung für den analogen Spannung-Sollwert Open und Close im Bereich 0V bis 10V.

**PWM:** Einstellung für ein PWM-Signals als Fahrbefehl in %, dazu muss der binäre Eingang BC auf PWM parametrieren werden.

**Feldbus:** Voreinstellung für den digitalen Sollwert Bereich 0% bis 100%. Im Betrieb wird der digitale Sollwert vom Feldbus überschrieben.

**Festwert:** Einstellung für den digitalen Sollwert als Festwert Bereich 0% bis 100%.

**Filter: Totband:** Einstellung der Ansprechschwelle von 0% bis 5% vom maximalen Endwert des Sollwertbereichs.

**Filter: Mitteilung:** Mittelwertbildung über den Sollwert im Bereich von 1 - 64 fach.

**Filter: Steigung:** Einstellung der maximalen Steigung des Sollwert 0% bis 100%.

### 2.5.1.2 Sollwert B

Einstellmenü für Sollwert B:

| Set value B |          |
|-------------|----------|
| Source      | Disabled |
| Function    | Disabled |
| Current     |          |
| Open        | 4.00 mA  |
| Current     |          |
| Open        | 4.00 mA  |
| Close       | 20.00 mA |
| Voltage     |          |
| Open        | 0.00 V   |
| Close       | 10.00 V  |
| Fieldbus    |          |
| Value       | 0.00 %   |
| Fixed Value |          |
| Value       | 0.00 %   |
| Filter      |          |
| Dead band   | 0.00 %   |
| Averaging   | 0.0      |
| Slope       | 10.00 %  |
| <Back       |          |

**Source:** Auswahl der Sollwertvorgabe für optionale Funktionen durch eine externe Prozesssteuerung. Es steht folgende Quellen zur Verfügung: Disabled, Strom, Spannung, Feldbus, Festwert.

**Funktion:** Funktion des Sollwert B, Disabled, Prozessregler, Drehzahlregler.

**Current:** Einstellung für den analogen Strom-Sollwert min und max im Bereich 0mA bis 20mA.

**Voltage:** Einstellung für den analogen Spannung-Sollwert min und max im Bereich 0V bis 10V.

**Feldbus:** Voreinstellung für den digitalen Sollwert Bereich 0% bis 100%. Im Betrieb wird der digitale Sollwert vom Feldbus überschrieben.

**Festwert:** Einstellung für den digitalen Sollwert als Festwert Bereich 0% bis 100%.

**Filter: Totband:** Einstellung der Ansprechschwelle von 0% bis 5% vom maximalen Endwert des Sollwertbereichs.

**Filter: Mitteilung:** Mittelwertbildung über den Sollwert im Bereich von 1 - 64 fach.

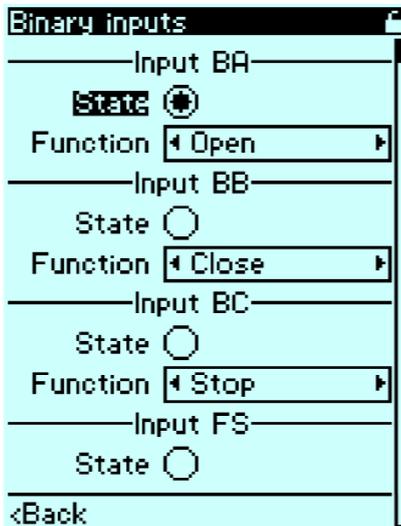
**Filter: Steigung:** Einstellung der maximalen Steigung des Sollwert 0% bis 100%.

## 2.5.2 Binäreingänge

Der Antrieb besitzt galvanisch getrennte binäre Eingänge, BA/BB haben einen gemeinsamen Neutralleiter Anschluss COM. BC ist galvanisch von BA/BB getrennt.

Wird an einen Binäreingang eine Spannung angelegt, so wird unabhängig von der analogen oder digitalen Sollwertvorgabe die parametrisierte Lage angefahren.

Die Priorisierung erfolgt von BC (höchste Priorität) nach BA (niedrigste Priorität). Ausnahme bei Parametrierung BC PWM.



Folgende Funktionen können den Binäreingängen BA bis BC zugeordnet werden:

- keine Funktion
- AUF
- ZU
- Stop
- Position 1
- Position 2
- Position 3
- Position 4
- Position 5

Zusätzlich kann BC mit der Funktion PWM belegt werden (optionale Baugruppe erforderlich).

**State** zeigt den aktuellen Zustand des binären Eingangs an.

**Input FS** zeigt den aktuellen Zustand des Failsafe-Eingangs in Verbindung mit der optionalen PSCP an.

### 2.5.3 Feedback

Aktive kontinuierliche Rückmeldung

| Feedback |            |
|----------|------------|
| Source   | Valve Pos. |
| Output   | Voltage    |
| Current  |            |
| Open     | 4.00 mA    |
| Close    | 20.00 mA   |
| Voltage  |            |
| Open     | 0.00 V     |
| Close    | 10.00 V    |
| <Back    |            |

**Source:** Auswahl des Istwerts: Antriebsposition (Standard) oder Istwert des Prozesssensors (bei Option PSIC), entspricht Eingangssignal für den Sollwert B.

**Current:** Einstellung für den analogen Strom-Istwert min und max. im Bereich 0mA bis 20mA.

**Voltage:** Einstellung für den analogen Spannung-Istwert min und max. im Bereich 0V bis 10V.

### 2.5.4 Melderelais

Zur Meldung von Ereignissen stehen optional 5 potentialfreie Melderelais mit Schließer Kontakten zur Verfügung.

| Relais   |          |
|----------|----------|
| Relais   | Disabled |
| Relais 2 | Disabled |
| Relais 3 | Disabled |
| Relais 4 | Disabled |
| Relais 5 | Disabled |
| <Back    |          |

Folgende Ereignisse können den Melderelais zugeordnet werden:

- Deaktiviert
- Sollwertfehler A
- Sollwertfehler B
- Drehmomentfehler AUF
- Drehmomentfehler ZU
- Übertemperatur
- Unterspannung
- Netzausfall
- Antrieb Vorort (Manuell integriert / WI-FI / PSCS Ortsteuerung)
- Antrieb Fern
- Antrieb AUS
- System Fehler
- Sammelstörung
- End Pos nicht erreicht
- End Pos. überfahren
- Position 1
- Position 2
- Position 3
- Position 4
- Position 5

## 2.5.5 Ventileinstellungen

### 2.5.5.1 Ventiladaption

Die Ventiladaption ermöglicht es, den Antrieb optimal an das Ventil anzupassen

| Valve adaption |            |
|----------------|------------|
| Direction      | Close CCW  |
| Travel         | 105.29 deg |
| Valve open     |            |
| Mode           | Torque     |
| Limit          | 100.0 %    |
| Entry          | 90.0 %     |
| Valve close    |            |
| Mode           | Torque     |
| Limit          | 0.0 %      |
| Entry          | 10.0 %     |
| Torque         |            |
| Limit          | 100.0 %    |
| Start-up       | 100.0 %    |
| Duration       | 0.00 s     |
| Speed          |            |
| Normal         | 100.0 %    |
| Fail-Safe      | 100.0 %    |
| <Back          |            |

**Direction:** Auswahl der Schließrichtung des Antriebs, linksdrehend, rechtsdrehend.

**Travel:** Anzahl der Winkelgrade zwischen den Ventilendlagen.

Info: Bei der automatischen Inbetriebnahme mit zwei Drehmoment-Endlagen wird der Wert durch den Antrieb errechnet.

**Valve open: Mode:** Art der Abschaltung beim Erreichen der Ventilendlage , Drehmoment oder Weg.

**Valve open: Limit:** Endlagenbegrenzung 80-100%, die nach dem Setup nicht überfahren wird.

**Valve open: Entry:** Einzugsbereich 80-100%, der bei einer Abschaltung per Drehmoment zum Anfahren der Endlage verwendet wird.

**Valve close: Mode:** Art der Abschaltung beim Erreichen der Ventilendlage , Drehmoment oder Weg.

**Valve close: Limit:** Endlagenbegrenzung 0-20%, die nach dem Setup nicht überfahren wird.

**Valve close: Entry:** Einzugsbereich 0-20%, der bei einer Abschaltung per Drehmoment zum Anfahren der Endlage verwendet wird.

**Torque: Limit:** Das Antriebsdrehmoment im normalen Betrieb kann zwischen 30-100% des Nennmoments eingestellt werden.

**Torque: Startup:** Das Anlaufmoment kann zwischen 30-150% des Nennmoments eingestellt werden.

**Torque Duration:** Die Dauer in der das Anlauf-Moment wirksam ist. Bereich 0-2sec.

**Speed: Normal:** Globale Drehzahlbegrenzung , die Drehzahlkennlinie limitiert je nach Parametrierung die Drehzahl.

**Speed: Fail-Safe:** Drehzahl die bei Notfahrt unabhängig von der Drehzahlkennlinie oder Drehzahlregler verwendet wird.

## 2.5.6 Inbetriebnahme

Der Antrieb kann je nach eingestellter Abschaltung die Ventilendlagen automatisch ermitteln oder sie können manuell eingestellt werden.

### 2.5.6.1 Automatische Inbetriebnahme

Ist mindestens eine Ventilendlage auf Drehmoment eingestellt, kann der Ventilabgleich automatisch durchgeführt werden.



Um die automatische Inbetriebnahme zu starten „Start“ auswählen und bestätigen. Im Anschluss startet die Inbetriebnahme.



Nach dem die automatische Inbetriebnahme erfolgreich abgeschlossen wurde, wird dies mit der Meldung bestätigt.



Wird die automatische Inbetriebnahme nicht erfolgreich beendet oder mit „Cancel“ abgebrochen, wird dies mit der Meldung angezeigt.



Zusätzlich wird in der Meldung der Grund für den Abbruch angezeigt.

### 2.5.6.2 Manuelle Inbetriebnahme

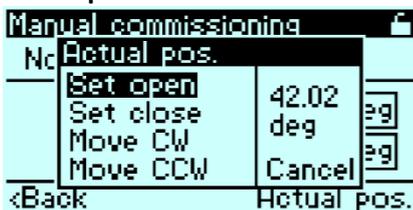
Sind beide Ventillendlagen auf Position eingestellt, muss das Ventilsetup manuell erfolgen. Weiter kann nach einer automatischen Inbetriebnahme eine manuelle Anpassung vorgenommen werden.



**Open:** Auswahl der Position, durch drehen kann der Wert verändert werden. Durch Drücken des Drehschalter wird der Wert übernommen.

**Close:** Auswahl der Position, durch drehen kann der Wert verändert werden. Durch Drücken des Drehschalter wird der Wert übernommen.

**Actual pos:**

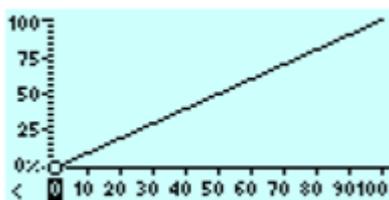


Die Position kann durch die Auswahl von Move CW oder Move CCW angefahren werden. Weiter kann die Position auch mit dem Handrad angefahren werden.

Anschließend kann die angefahrte Position durch die Auswahl „Set open“ oder „Set close“ übernommen werden. Die Funktion kann mit „Cancel“ abgebrochen werden.

### 2.5.6.3 Ventilkennlinie

Mittels Ventilkennlinie kann die Abhängigkeit der Führungsgröße zur Ventilstellung/-Charakteristik angepasst werden. Dazu stehen 11 Stützstellen zur Verfügung. Im Auslieferungszustand ist eine lineare Abhängigkeit eingestellt.



Die Stützstellen können mittels Drehschalter gewählt werden. Durch Drücken des Drehschalters und anschließendem Drehen kann der Wert verändert werden. Erneutes Drücken speichert die Einstellung dauerhaft ab.

### 2.5.6.4 Drehzahlkennlinie

Die Drehzahl des Antriebs kann mittels einer Kennlinie mit 11 Stützstellen zwischen minimaler Drehzahl - Globale Drehzahlbegrenzung parametrisiert werden, so lassen sich für eine schonende Armaturenbetätigung individuelle Einstellungen vornehmen. Standard ist eine Gerade in Abhängigkeit der globalen Drehzahlbegrenzung.



Die Stützstellen können mittels Drehschalter gewählt werden. Durch Drücken des Drehschalters und anschließendem Drehen kann der Wert verändert werden. Erneutes Drücken speichert die Einstellung dauerhaft ab.

### 2.5.6.5 Zwischenpositionen

Die eingestellten Zwischenpositionen können bei den Sicherheitsfunktionen oder Binäreingängen ausgewählt und vom von Antrieb angefahren werden.

Einstellung der Position im Bereich 0-100%:

| Intermediate positions |       |   |
|------------------------|-------|---|
| Position 1             | 5.00  | % |
| Position 2             | 25.00 | % |
| Position 3             | 45.00 | % |
| Position 4             | 65.00 | % |
| Position 5             | 85.00 | % |
| <Back                  |       |   |

## 2.6 Sicherheitsfunktion

Mit den Sicherheitsfunktionen kann der Antrieb im Falle einer Fehlermeldung eine zuvor parametrierte Position anfahren.

| Safety         |      |
|----------------|------|
| Error reaction |      |
| Set val. A     | Stop |
| Set val. B     | Stop |
| Torque         | Stop |
| Over temp      | Stop |
| Power fail     | Open |
| <Back          |      |

Sollwertfehler A & B: Liegt der analoge Sollwert 50% unter dem Wert des minimalen Sollwerts kann eine der folgenden Sicherheitsfunktionen ausgeführt werden:

- AUF
- ZU
- Stop
- Position 1
- Position 2
- Position 3
- Position 4
- Position 5
- Drehmomentfehler: Wird in Richtung einer Endlage außerhalb des Einzugs das maximale Drehmoment für eine bestimmte Zeit erreicht, kann folgende Sicherheitsfunktion ausgewählt werden:
  - Stop
  - Retry
  - endless Retry

Übertemperatur: Erreicht die Temperaturüberwachung die Warnschwelle 70°C, kann folgende Sicherheitsfunktion ausgewählt werden:

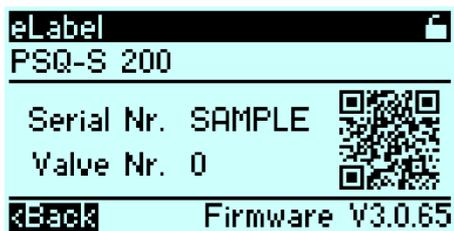
- AUF
- ZU
- Stop
- Position 1
- Position 2
- Position 3
- Position 4
- Position 5
- Drehzahlreduzierung

Netzausfall: Beim Ausfall der Versorgungsspannung kann eine der folgenden Sicherheitsfunktion ausgewählt werden:

- AUF
- ZU
- Stop
- Position 1
- Position 2
- Position 3
- Position 4
- Position 5

### 2.6.1 eLabel

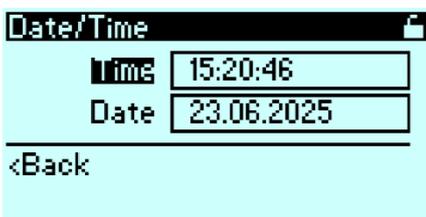
Das elektronische Typenschild zeigt spezifische Daten des Antriebs an:



**Valve Nr.:** Die Ventil Nummer kann angewählt und eingestellt werden. Dabei sind nur numerische Werte möglich. Der QR Code enthält die Informationen des eLabels.

### 2.6.2 Datum / Uhrzeit

Das Einstellmenü für die Uhr/Datum. Die Uhr wird verwendet, um beim Logging Meldungen zeitgenau zu erfassen.



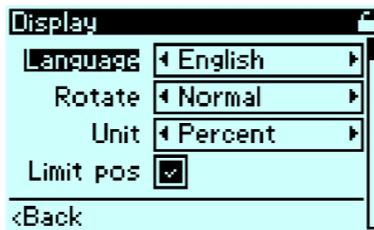
**Time:** Einstellung der Uhrzeit.

**Date:** Einstellung des Datums.

Die Uhr ist batteriegepuffert und läuft auch während eines Netzausfalls weiter.

### 2.6.3 Display

Einstellmenü für die PSC.3:



**Language:** Einstellung der Anzeigesprache.

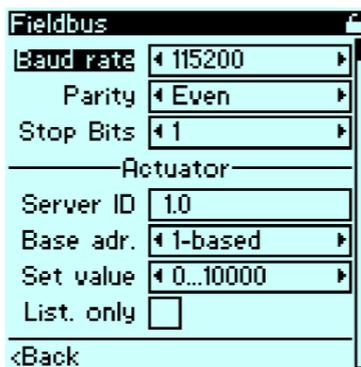
**Rotate:** Ausrichtung des der Anzeige

**Unit:** Anzeige der Antriebsposition in % / mm /deg /rev

**Limit pos:** Limitierung der Anzeige der Antriebsposition auf 100%

### 2.6.4 Feldbus

Parameter Menü für Feldbus spezifische Adressen und Einstellungen. Siehe dazu die Anleitung für den jeweiligen Feldbus.



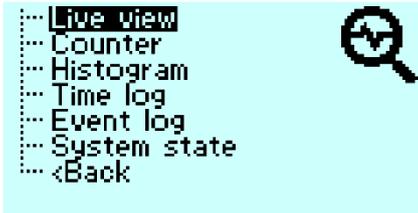
### 2.6.5 WiFi

Noch nicht verfügbar

# 3 Diagnose

## 3.1 Anzeige mit der Ortsteuerung PSC.3

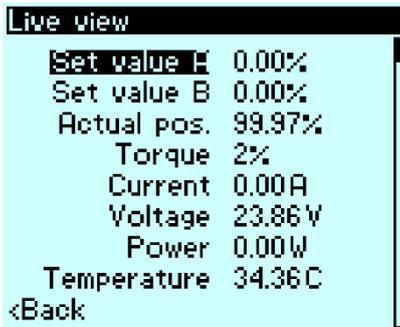
Wird bei der Position des Wahlschalters „Automatik“ oder „Aus“ der Einstellschalter gedrückt kann durch die Diagnose-Seiten geblättert werden:



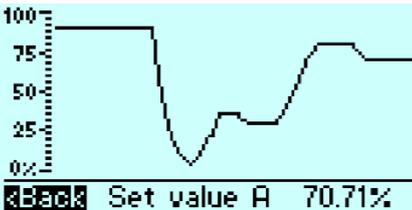
Alternativ kann über die Hauptauswahl im Parametermenü die Diagnose aufgerufen werden:



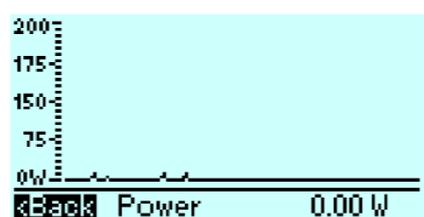
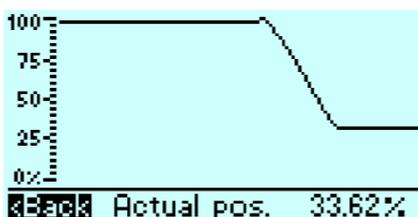
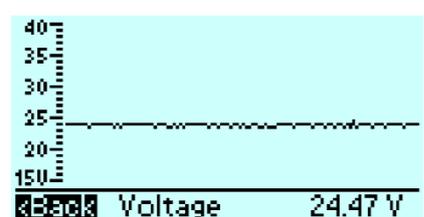
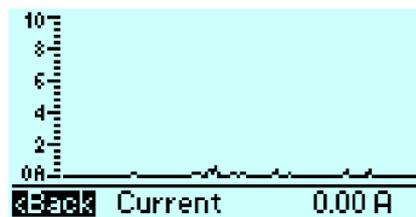
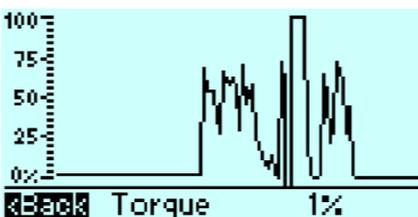
Live view: Anzeige der aktuellen Messwerte:

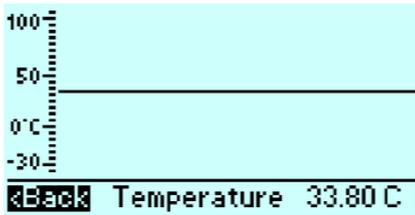


Wird bei der Auswahl der Einstellschalter gedrückt erscheint eine graphische Anzeige:

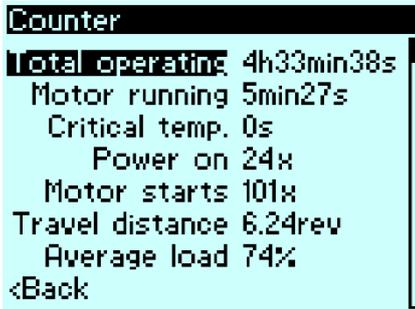


Innerhalb der graphischen Anzeige kann zwischen den Messwerten gescrollt werden:

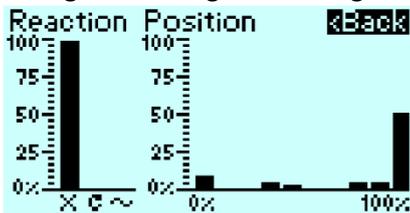




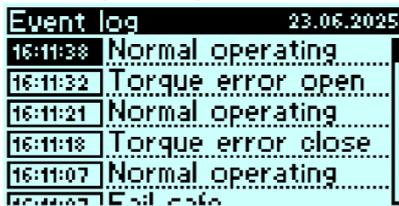
Counter: Anzeige der aktuellen Zählwerte:



Histogram: Anzeige der Histogramme:



Event log: Anzeige der Betriebs oder Störungszustände:



Wird bei der Auswahl der Einstellschalter gedrückt erscheint eine Auswahl um weiter Details abzurufen oder Events zu filtern:



System state: Anzeige des Antriebszustands:



### 3.2 Anzeige mit PSCS.WIFI

In Verbindung mit der Wi-Fi-Option kann das Event-Log und das Daily-Log auf dem Mobil-Gerät angezeigt werden.

### 3.3 Anzeige mit PSCS.3

Mit der PC-Software PSCS.3 und dem AMS.2 USB-Kabel können Parameter und Diagnose Log Daten vom Antrieb geladen und zur weiteren Auswertung lokal gespeichert werden.

## 4 Hilfe

Über die Hauptauswahl im Parametermenü kann die Hilfe angewählt werden:



**Unsere Niederlassungen:**

**Italien**

PS Automazione S.r.l.  
Via Pennella, 94  
I-38057 Pergine Valsugana (TN)

Tel.: <+39> 04 61-53 43 67

Fax: <+39> 04 61-50 48 62

E-Mail: [info@ps-automazione.it](mailto:info@ps-automazione.it)

**Indien**

PS Automation India Pvt. Ltd.  
Srv. No. 25/1, Narhe Industrial Area,  
A.P. Narhegaon, Tal. Haveli, Dist.  
IND-411041 Pune

Tel.: <+ 91> 20 25 47 39 66

Fax: <+ 91> 20 25 47 39 66

E-Mail: [sales@ps-automation.in](mailto:sales@ps-automation.in)

Für weitere Niederlassungen und Partner scannen Sie bitte folgenden QR-Code oder besuchen Sie unsere Website unter <https://www.ps-automation.com/ps-automation/standorte/>



**PS Automation GmbH**

Philipp-Krämer-Ring 13  
D-67098 Bad Dürkheim

Tel.: +49 (0) 6322 94980-0

E-mail: [info@ps-automation.com](mailto:info@ps-automation.com)

[www.ps-automation.com](http://www.ps-automation.com)

