

Betriebsanleitung

PC-Software

PSCS.2 für PSQ-S / AMS.2



Inhalt

1. Systemvoraussetzungen	4
2. Lieferumfang	4
3. Lizenzvereinbarung	4
4. Funktionen	4
5. Installation	4
5.1. Installation der Software	4
5.2. Datenkabel verbinden	4
6. Statusleiste	5
7. Kachelmenü	5
7.1. Parameter	5
7.1.1 Ändern	5
7.1.1.1 Ein / Ausgänge	5
7.1.1.1.1 Sollwert A	5
7.1.1.1.2 Sollwert B	7
7.1.1.1.3 Prozessregler	8
7.1.1.1.4 Istwert	8
7.1.1.1.5 Binäreingang	9
7.1.1.2 Ventiladaption	10
7.1.1.2.1 Ventiladaption	10
7.1.1.2.2 Ventilkennlinie	11
7.1.1.2.3 Drehzahlkennlinie	11
7.1.1.2.4 Zwischenpositionen	12
7.1.1.3 Inbetriebnahme	12
7.1.1.3.1 Automatisch	12
7.1.1.3.2 Manuell	12
7.1.1.4 Sicherheit	13
7.1.1.4.1 Sollwert A Fehler	13
7.1.1.4.2 Drehmoment-Fehler	14
7.1.1.4.3 Übertemperatur	14
7.1.1.4.4 Netzausfall	14
7.1.1.5 Melderelais	14
7.1.1.6 Diagnose	15
7.1.1.7 Einstellungen	15
7.1.1.7.1 Sprache	15
7.1.1.7.2 eTypenschild	15
7.1.1.7.3 Uhr	15
7.1.1.7.4 Anzeige LCD	16
7.1.1.7.5 WIFI	16
7.1.1.8 Feldbus	16
7.1.2 Parameter-Export	16
7.1.3 Parameter-Import	16
7.1.4 Parameter-Import Vorschau	17
7.1.5 Freischaltung	17
7.2 Ortsteuerung	17
7.3 Diagnose	17
7.3.1 Live View	17
7.3.2 Zähler-Logging	18
7.3.3 Histogramm	18
7.3.3.1 Reaktions-Histogramm	18
7.3.3.2 Positions-Histogramm	18
7.3.4 Diagnose-Export	19
7.3.4.1 Event Log	19
7.3.4.2 Time Log	19

7.3.4.3 Daily Log	20
7.3.4.4 Zähler-Logging-Export	20
7.3.4.5 Histogramm-Export	20
7.4 Einstellungen	20
7.4.1 Sprache	20
7.4.2 COM-Port	20
7.5 Benutzer	20
7.6 Hilfe	20

1. Systemvoraussetzungen

Zum Betrieb der Software PSCS.2 ist folgende Mindestausstattung des Rechners erforderlich:

- Betriebssystem: Windows 7 oder Windows 10
- Speicherplatz: ca. 10 MB
- Schnittstelle: USB

2. Lieferumfang

Die PSCS.2 besteht aus dem Datenkabel mit einem speziellen Adapter zum Anschluss an den Antrieb und einem USB-Stick mit der Software.

3. Lizenzvereinbarung

Im Laufe der Installation der Software erscheint der Text einer Lizenzvereinbarung. Bitte lesen Sie diese sorgfältig und bestätigen Sie mit OK, wenn Sie in allen Punkten zustimmen.

4. Funktionen

Die PC-Software PSCS.2 dient zur

- Parametrierung
- Diagnose
- Inbetriebnahme
- Ortsteuerung

bei intelligenten PS-Antrieben der Baureihe PSQ-S / AMS.2

5. Installation

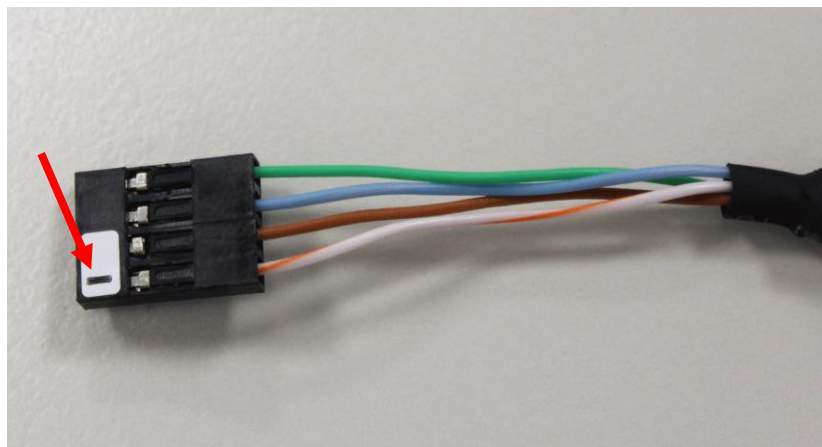
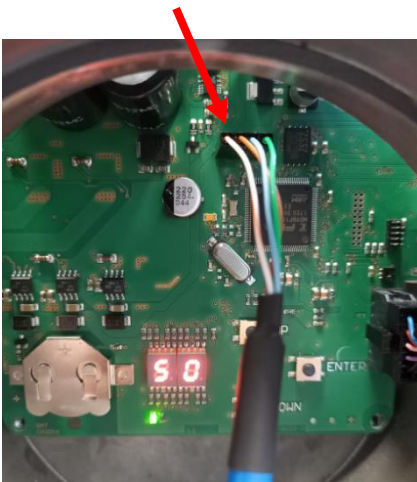
5.1. Installation der Software

Die Software ist in einer Anwendung der Form „PSCS.2_Setup_Vx.exe“ enthalten. Diese liegt dem Datenkabel bei oder Sie finden sie auf unserer Homepage www.ps-automation.com unter „Downloads“ - „Software“ – „Software PSCS.2“.

Speichern Sie die Setup Datei auf einem Ihrer Laufwerke und starten Sie die Anwendung. Ein „Install Shield“ führt Sie durch die Installation. Sie benötigen Windows Administratorenrechte zur Installation der Software!

5.2. Datenkabel verbinden

Verwenden Sie das mitgelieferte Datenkabel um den USB-Anschluss Ihres Computers an die Kommunikationsschnittstelle des Antriebs anzuschließen.

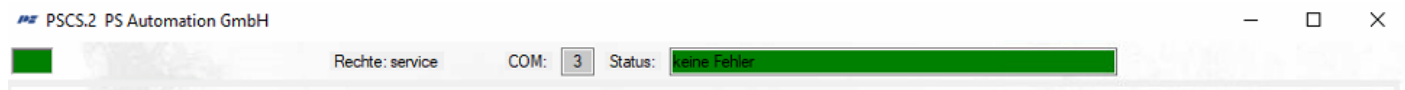


Schalten Sie die Spannungsversorgung des Antriebs ein.

Öffnen Sie den Windows Gerätemanager Ihres Computers und suchen Sie den COM-Port, der dem USB-Treiber zugeordnet wurde. Stellen Sie diesen COM-Port unter den Einstellungen 7.4 ein.

6. Statusleiste

Das Programm verbindet sich automatisch mit dem Antrieb. Die erfolgreiche Verbindung erkennen Sie an der grünen Anzeigefläche „verbunden“ im oberen linken Rand der Statusleiste.



COM zeigt an, welche Schnittstellen Nr. ausgewählt wurde. Die Schnittstelle kann unter 7.4 eingestellt werden. Je nach Benutzeranmeldung in Kapitel 7.5 werden die aktuell gültigen Rechte angezeigt. Davon hängt ab welche Kacheln auf der Startseite angezeigt werden, bzw. ob Funktionen eingeschränkt sind. Status zeigt den aktuellen Betriebsstatus des Antriebs.

7. Kachelmenü



7.1. Parameter

7.1.1 Ändern

7.1.1.1 Ein / Ausgänge

7.1.1.1.1 Sollwert A

Auswahl der Sollwertvorgabe zur Lageregelung durch eine externe Prozesssteuerung

Sollwert Quelle:	Festwert	▼
------------------	----------	---

Strom		
Sollwert ZU:	<input type="text" value="4"/>	mA
Sollwert AUF:	<input type="text" value="20"/>	mA

Spannung		
Sollwert ZU:	<input type="text" value="0"/>	V
Sollwert AUF:	<input type="text" value="10"/>	V

PWM		
Puls min:	<input type="text" value="5"/>	%
Puls max:	<input type="text" value="95"/>	%

Festwert		
Wert:	<input type="text" value="500"/>	‰

Totband		
Wert:	<input type="text" value="5"/>	‰

Mittelung		
Wert:	<input type="text" value="1"/>	fach

Sollwert Quelle

Auswahl der Sollwert Quelle

Strom

Strom wählt den analogen Strom-Sollwert im Bereich von 0 mA bis 20 mA

Spannung

Spannung wählt den analogen Spannung-Sollwert im Bereich von 0 V bis 10 V.

PWM

Auswertung eines PWM-Signals als Fahrbefehl, dazu muss der binäre Eingang BA auf PWM parametrieren werden.

Festwert

Festwert z. B. zur Verwendung in Verbindung mit dem Prozessregler im Bereich 0-1000 ‰

Totband

Einstellung der Ansprechschwelle von 5-100 ‰ vom maximalen Endwert des Sollwertbereichs.

Mittelung

Mittelwertbildung über den Sollwert im Bereich von 1 – 64 fach.

7.1.1.1.2 Sollwert B

Auswahl des Sollwert B, der für optionale Funktionen verwendet werden kann.

Sollwert Quelle:	Strom	▼
Sollwert Funktion:	Aus	▼
Strom		
Sollwert MIN:	<input type="text" value="4"/>	mA
Sollwert MAX:	<input type="text" value="20"/>	mA
Spannung		
Sollwert MIN:	<input type="text" value="0"/>	V
Sollwert MAX:	<input type="text" value="10"/>	V
Festwert		
Wert:	<input type="text" value="500"/>	%
Totband		
Wert:	<input type="text" value="5"/>	%
Mittelung		
Wert:	<input type="text" value="1"/>	fach
Prozessregler		
Kp:	<input type="text" value="1"/>	
Tn:	<input type="text" value="5"/>	1/10s
Wirkrichtung:	Negativ	▼

Sollwert Quelle

Auswahl der Sollwert Quelle

Sollwert Funktion

Aus

Sollwert B ausgeschaltet

Prozessregler

Aktivierung des integrierten Prozessreglers

Drehzahlregler

Aktivierung des integrierten Drehzahlreglers über den Sollwert B, damit kann die Antriebsdrehzahl zwischen minimaler Drehzahl 25% und maximaler 100% eingeregelt werden.

Strom

Strom wählt den analogen Strom-Sollwert im Bereich von 0 mA bis 20 mA

Spannung

Spannung wählt den analogen Spannung-Sollwert im Bereich von 0 V bis 10 V.

PWM

Auswertung eines PWM-Signals als Fahrbefehl, dazu muss der binäre Eingang BA auf PWM parametrisiert werden.

Festwert

Festwert z. B. zur Verwendung in Verbindung mit dem Prozessregler im Bereich 0-1000%

Totband

Einstellung der Ansprechschwelle von 5-100 % vom maximalen Endwert des Sollwertbereichs.

Mittellung

Mittelwertbildung über den Sollwert im Bereich von 1 – 64fach.

7.1.1.1.3 Prozessregler

Kp

Verstärkung

Tn

Nachstellzeit

Wirkrichtung

Wirkrichtung des Prozesssensors positiv / negativ

7.1.1.1.4 Istwert

Istwert-Ausgabe:	Strom	▼
Strom		
Istwert ZU:	4	mA
Istwert AUF:	20	mA
Spannung		
Istwert ZU:	0	V
Istwert AUF:	10	V
Quelle		
Wert:	Istwert	▼

Istwert-Ausgabe

Aktive kontinuierliche Rückmeldung der Ventilstellung.

Strom

Istwert Strom kann im Bereich von 0 mA bis 20 mA ausgewählt werden.

Spannung

Istwert Spannung kann im Bereich von 0 V bis 10 V ausgewählt werden.

Quelle

Auswahl der Istwertquelle.

7.1.1.1.5 Binäreingang

Der Antrieb besitzt galvanisch getrennte binäre Multi-Spannungs-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 parametrierte Lage angefahren.

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

Eingang BA
Wert: <input type="text" value="0"/> Auf <input type="button" value="v"/>
Eingang BB
Wert: <input type="text" value="0"/> <input type="button" value="v"/>
Eingang BC
Wert: <input type="text" value="0"/> Zu <input type="button" value="v"/>
Eingang FS
Wert: <input type="text" value="0"/>
Default

BA

Auswahl der Funktion für Binäreingang.

BB

Auswahl der Funktion für Binäreingang.

BC

Auswahl der Funktion für Binäreingang.

FS

Anzeige der FailSafe Funktion in Verbindung mit PSCP.

7.1.1.2 Ventiladaption

7.1.1.2.1 Ventiladaption

Schließrichtung:	rechtsdrehend	▼
Abschaltung Ventil AUF:	Position	▼
Abschaltung Ventil ZU:	Position	▼
Winkel	<input type="text" value="104"/>	°
Drehmoment:	<input type="text" value="100"/>	%
Anlauf		
Anlauf Moment:	<input type="text" value="100"/>	%
Anlauf Dauer:	<input type="text" value="0"/>	ms
Einzug		
Einzug Ventil AUF:	<input type="text" value="98"/>	%
Einzug Ventil ZU:	<input type="text" value="2"/>	%
Begrenzung		
Begrenzung Ventil AUF:	Aus	▼
Begrenzung Ventil ZU:	Aus	▼
Drehzahl		
Drehzahl:	<input type="text" value="100"/>	%
Drehzahl Notfahrt:	<input type="text" value="100"/>	%
Drehmoment Auswertung:	Strom	▼

Schließrichtung

Auswahl der Schließrichtung des Antriebs.

Abschaltung Ventil AUF: „Position“ oder „Drehmoment“

Art der Abschaltung beim Erreichen der Ventilendlage.

Abschaltung Ventil ZU

Art der Abschaltung beim Erreichen der Ventilendlage.

Winkel

Anzahl der Winkelgrade zwischen den Ventilendlagen. Einstellbarer Winkel: min. 10° und max. 108°.

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

Drehmoment

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

Anlauf

Beim Anlaufen kann ein Drehmoment als Anlaufmoment im Bereich 30-120% eingestellt werden. Das Anlaufmoment ist nur wirksam, wenn die Anlaufdauer > 0 ms ist.

Bitte beachten Sie, dass das Anlaufmoment unabhängig vom Drehmoment eingestellt werden muss.
Dauer, in der das Anlauf-Moment wirksam ist: Bereich 0-2000 ms.

Einzug

Ventil AUF

Einzugsbereich 80-100%, der bei einer Abschaltung per Drehmoment zum Anfahren der Endlage verwendet wird.

Ventil ZU

Einzugsbereich 0-20%, der bei einer Abschaltung per Drehmoment zum Anfahren der Endlage verwendet wird.

Begrenzung

Begrenzung Ventil Auf

Endlagen-Begrenzung 80-100%, die nach dem Setup nicht überfahren wird.

AUS: keine Begrenzung aktiv.

Begrenzung Ventil ZU

Endlagen Begrenzung 0-20% die nach dem Setup nicht überfahren wird.

AUS: keine Begrenzung aktiv.

Drehzahl

Globale Drehzahlbegrenzung als Obergrenze der Drehzahlkennlinie, sowie Drehzahl, die bei Notfahrt unabhängig von der Drehzahlkennlinie oder Drehzahlregler verwendet wird.

Drehmoment-Auswertung

Strom

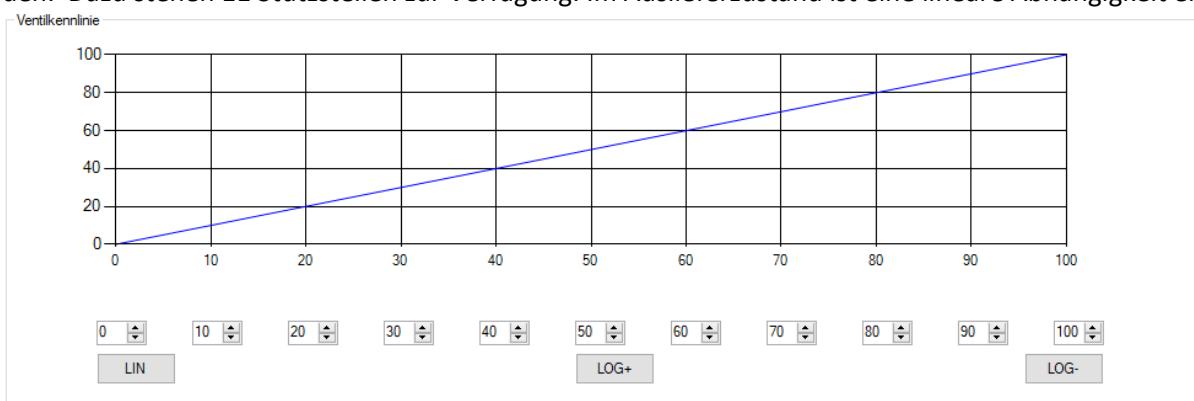
Auswertung des Motorstroms zur Drehmomenterfassung.

Sensor

Auswertung eines Sensors zur Drehmomenterfassung.

7.1.1.2.2 Ventilkennlinie

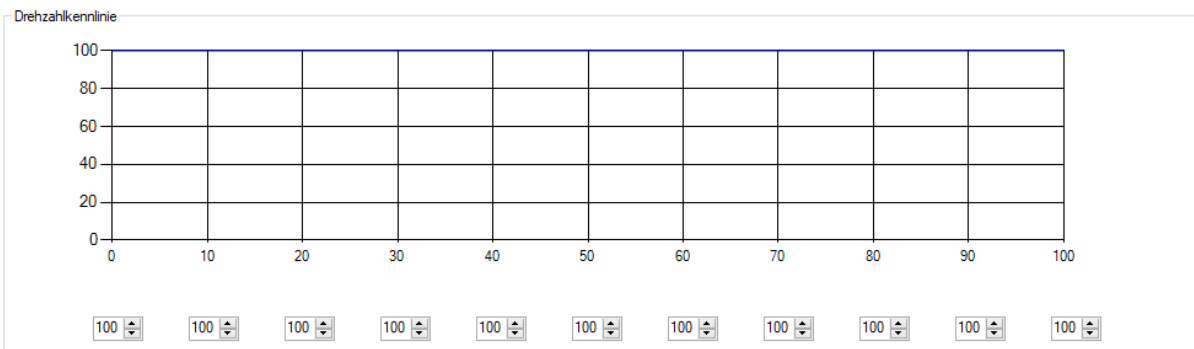
Mittels Ventilkennlinie kann die Abhängigkeit der Führungsgröße zur Ventilstellung/-charakteristik angepasst werden. Dazu stehen 11 Stützstellen zur Verfügung. Im Auslieferungszustand ist eine lineare Abhängigkeit eingestellt.



Es stehen zusätzlich drei vorgelegte Kennlinien zur Verfügung LIN / LOG+ /LOG-.

7.1.1.2.3 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 Armaturen-Betätigung individuelle Einstellungen vornehmen. Standard ist eine Gerade in Abhängigkeit der globalen Drehzahlbegrenzung, siehe Kapitel 7.1.1.2.1. Die Drehzahl ist einstellbar zwischen 25% und 100%.



7.1.1.2.4 Zwischenpositionen

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

Einstellung der Position 1-5 im Bereich 0-100%

Position 1: %

Position 2: %

Position 3: %

Position 4: %

Position 5: %

7.1.1.3 Inbetriebnahme

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

7.1.1.3.1 Automatisch

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

Der Antrieb durchfährt mit reduzierter Geschwindigkeit den Hubbereich des Ventils, in der parametrisierten Richtung Ventil AUF und/oder Ventil ZU. Wird ein Drehmoment erkannt, speichert der Antrieb diese Position ab.

Wurden beide Endlagen auf Drehmoment parametrisiert, ermittelt der Antrieb den dazwischenliegenden Winkel selbsttätig.

Wurde nur eine Endlage auf Drehmoment parametrisiert, addiert der Antrieb ab der erkannten Drehmoment-Position den voreingestellten Winkel dazu. Dabei prüft der Antrieb nicht, ob der parametrisierte Winkel zu groß für den verbleibenden Bereich ist.

Mit „Start automatische Inbetriebnahme“ wird der Abgleich gestartet.

7.1.1.3.2 Manuell

Sind beide Ventilendlagen auf Position eingestellt, muss das Ventilsetup manuell erfolgen.

Endlage AUF durch Drücken von "AUF" oder "ZU" anfahren, dann "übernehmen" drücken

AUF	■	3829
ZU	■	266
übernehmen		2603

Info: Die Position Endlage, die beim automatischen Ventilabgleich über den Winkel berechnet wurde, kann mit dieser Einstellung verändert werden. Der Winkel wird anschließend neu berechnet.

Setup Manuell AUF

Anfahren der Lage mit den AUF/ZU zum Speichern „Übernehmen“ drücken.

Setup Manuell ZU

Anfahren der Lage mit den AUF/ZU zum Speichern „Übernehmen“ drücken.

7.1.1.4 Sicherheit

Sollwert A Fehler	Stop	▼
Drehmoment Fehler	Erneuter Versuch	▼
Übertemperatur	Drehzahl-Reduzierung	▼
Netzausfall	Zu	▼
Default		

7.1.1.4.1 Sollwert A Fehler

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

Info: bei einem ausgewählten Sollwertbereich von 0-20 mA oder 0-10 V ist die Funktion deaktiviert.

7.1.1.4.2 Drehmoment-Fehler

Wird in Richtung einer Endlage außerhalb des Einzugs das maximale Drehmoment für eine bestimmte Zeit erreicht, kann folgende Sicherheitsfunktion ausgewählt werden:

- Stop
- erneuter Versuch

Bei der Einstellung „erneuter Versuch“ versucht der Antrieb zwei Mal, mit maximalem Drehmoment eine erkannte Blockade zu überfahren. Gelingt das nicht, so bleibt der Antrieb stehen und meldet Drehmomentfehler.

7.1.1.4.3 Übertemperatur

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

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

Info: Bei der Auswahl „Drehzahlreduzierung“ fährt der Antrieb mit minimal möglicher Drehzahl weiter. Erreicht die Temperatur im weiteren Verlauf die Abschaltschwelle 75°C, bleibt der Antrieb stehen.

7.1.1.4.4 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

Achtung: Die Funktion erfordert, dass die Option PSCP im Antrieb verbaut ist!

7.1.1.5 Melderelais

Zur Meldung von Ereignissen stehen 5 potentialfreie Melderelais mit Wechselkontakten zur Verfügung. Mit der Auswahlbox kann eine Zuordnung zu Ereignissen ausgewählt werden.

Relais 1:	<input type="checkbox" value="1"/>	Position 1	▼
Relais 2:	<input type="checkbox" value="1"/>	Position 2	▼
Relais 3:	<input type="checkbox" value="1"/>	Position 3	▼
Relais 4:	<input type="checkbox" value="0"/>	Position 4	▼
Relais 5:	<input type="checkbox" value="0"/>	Position 5	▼
Default			

Mit Rot 0 /Grün 1 wird der aktuelle Schaltzustand des Melderelais angezeigt.

7.1.1.6 Diagnose

Aufzeichnungsrate beim Time Logging 7.3.4.2 einstellbar zwischen 10-3600 Sekunden.

Diagnose	
Logging-Zeit:	<input type="text" value="30"/> s

7.1.1.7 Einstellungen

7.1.1.7.1 Sprache

Umschaltung der Menü-Sprache des PSC.3 Parameter-Menüs sowie der Meldetexte.

Sprache:	<input type="text" value="englisch"/> ▼
----------	---

7.1.1.7.2 eTypenschild

Das elektronische Typenschild zeigt spezifische Daten des Antriebs an.

Die Ventil Nr. kann vom Kunden in numerischer Form von 0-999999 eingeben werden.

e-Typenschild					
Seriennummer:	<input type="text" value="000815"/>				
Ventilnummer:	<input type="text" value="99999"/>				
FW-Version:	<input type="text" value="01"/>	<input type="text" value="01"/>	.	<input type="text" value="152"/>	

7.1.1.7.3 Uhr

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

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

Mit „Uhr stellen“ wird die aktuelle Uhrzeit und Datum des PC übernommen.

<input type="text" value="13"/>	:	<input type="text" value="58"/>			
<input type="text" value="10"/>	<input type="text" value="9"/>	<input type="text" value="2020"/>			
Tag	Monat	Jahr			
<input type="button" value="Uhr stellen"/>					

7.1.1.7.4 Anzeige LCD

Parametrierung der Ortsteuerung PSC.3.

Anzeige: Prozent ▼

Quelle: Istwert ▼

Anzeige

Anzeige der Antriebsposition in % (Prozent) oder in ° (Winkel).

Quelle

Ursprung der Anzeige ist die Antriebsposition / Istwert oder der Prozesswert.

7.1.1.7.5 WIFI

EIN: WIFI ist dauerhaft eingeschaltet.

AUS: WIFI ist ausgeschaltet.

Auto: WIFI schaltet sich automatisch AUS, wenn kein Benutzer am Antrieb mehr angemeldet ist oder für eine definierte Zeit keine Aktivität stattfindet. Damit wird verhindert, dass der Antrieb ein dauerhaftes WIFI aufbaut.

IP-Adresse: IP-Adresse des Antriebs kann verändert werden.

SSID: SSID des Funknetzes vom Antrieb

Passwort: Passwort zur Anmeldung am Antrieb

Info: Es ist darauf zu achten, dass bei gleichzeitigem Betrieb von WI-FI und LAN auf einem PC für WI-FI eine abweichende Adresse vergeben wird. So z.B 192.168.1.x für LAN und 192.168.2.x für WI-FI, um Adresskonflikte auszuschließen!

WIFI

Ein/Aus: 1

Verbunden: 1

IP-Adresse: 192 . 168 . 2 . 1

SSID: PSQS-0000815

Passwort: 0927381332

7.1.1.8 Feldbus

Parameter Menü für Feldbus spezifische Adressen und Einstellungen.

7.1.2 Parameter-Export

Export eines kompletten Parameter-Datensatzes vom Antrieb auf einen Datenträger.

Parameter Export >

Datei: AMS2.x_[Seriennummer]_[Datum_Uhrzeit]_PA.csv

7.1.3 Parameter-Import

Import eines kompletten Parameter-Datensatzes von einem Datenträger und Übertragung zum Antrieb.

Parameter Import >

7.1.4 Parameter-Import Vorschau

Import eines kompletten Parameter-Datensatzes von einem Datenträger zur Ansicht. Der Parameter-Datensatz wird nicht zum Antrieb übertragen!

Parameter Import Vorschau >

7.1.5 Freischaltung

Optionale Funktionen können mit einem Freischaltcode aktiviert werden.

Freischalt-Code eingeben:

PWM-Eingang gesperrt

Drehzahl-Regler-B gesperrt

Prozess-Regler gesperrt

Bitte wenden Sie sich an Ihr Vertriebsteam.

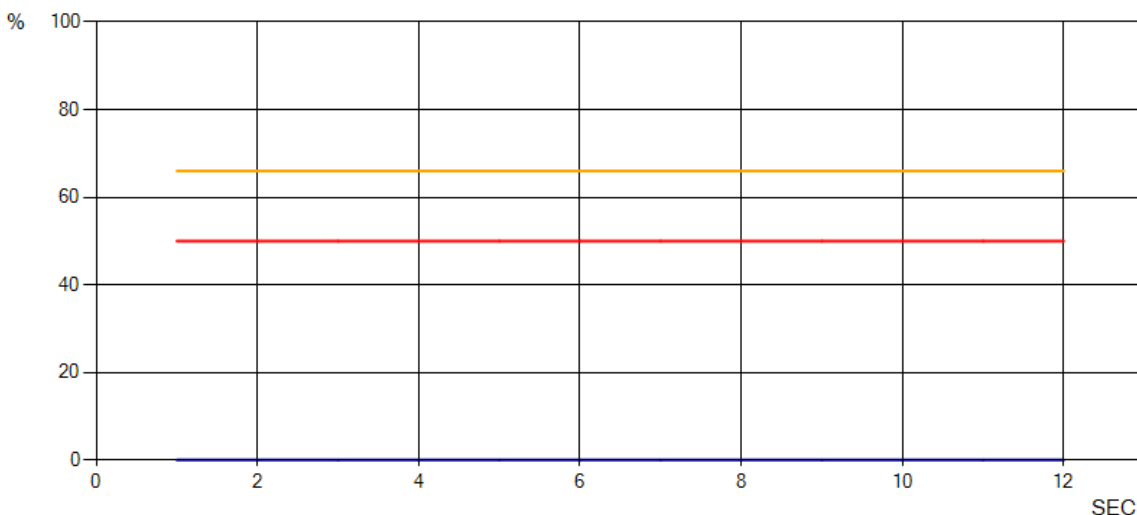
7.2 Ortsteuerung

Vorort-Bedienung des Antriebs. Per AUF / ZU kann der Antrieb zwischen den gespeicherten Ventilendlagen verfahren werden. Die Antriebs Stellung wird neben den Tasten angezeigt.

7.3 Diagnose

7.3.1 Live View

Graphische Darstellung der Ein/Ausgangssignale sowie Parametrierung des Prozessreglers.



Betriebsart: Parameter
Seriennummer: 815

Recording-interval: 0,5 s

<input checked="" type="checkbox"/> Sollwert-A	<input type="text" value="50"/>	%	<input type="checkbox"/> BA	<input type="text" value="0"/>	%
<input checked="" type="checkbox"/> Sollwert-B	<input type="text" value="0"/>	%	<input type="checkbox"/> BB	<input type="text" value="0"/>	%
<input checked="" type="checkbox"/> Istwert	<input type="text" value="66"/>	%	<input type="checkbox"/> BC	<input type="text" value="0"/>	%
			<input type="checkbox"/> Torque	<input type="text" value="0"/>	%

Prozessregler

Kp:	<input type="text" value="1"/>	
Tn:	<input type="text" value="5"/>	1/10s
Wirkrichtung:	<input type="button" value="Negativ"/>	

Zur Darstellung im Diagramm muss ein Häkchen vor dem Anzeigewert gesetzt werden.
Die Aufzeichnung kann mit der „Abtastezeit“ zwischen 0,5-10sec angepasst werden.

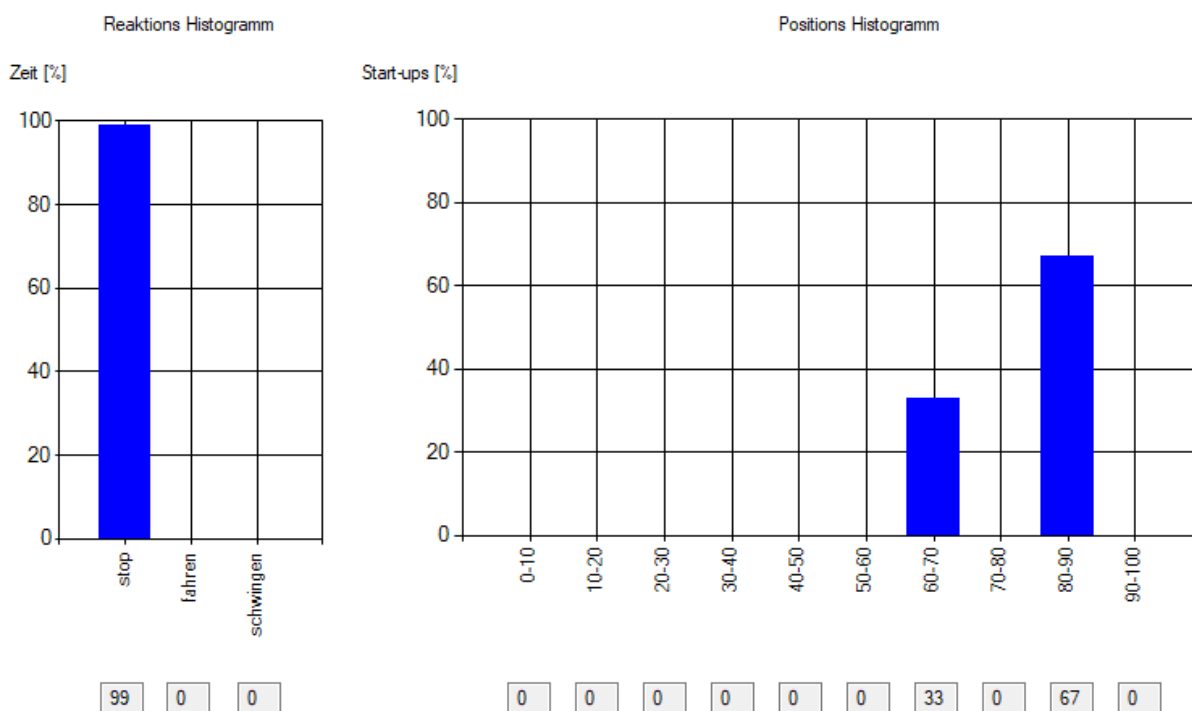
7.3.2 Zähler-Logging

Anzeige der Diagnose-Zähler:

Seriennummer:	000815
Betriebszeit:	23 h
Start-ups	3
Eingeschaltet:	1
Fahrwinkel:	62 °

- Betriebszeit: gesamte Betriebszeit in Stunden.
- Start-Ups: Gesamtanzahl der Einschaltvorgänge.
- Eingeschaltet: Zähler wie oft der Antrieb eingeschaltet wurde.
- Fahrwinkel: Summe aller gefahrenen Winkelgrade.

7.3.3 Histogramm



7.3.3.1 Reaktions-Histogramm

Das Histogramm zeigt in Bezug zur gesamten Betriebszeit an, ob der Antrieb steht, fährt oder oszilliert.

7.3.3.2 Positions-Histogramm

Das Histogramm zeigt in Bezug zu den Einschaltvorgängen an, wie oft der Antrieb in einer bestimmten Position angehalten hat.

7.3.4 Diagnose-Export

Mit der Funktion Diagnose-Export können die gespeicherten Diagnosedaten ausgelesen und abgespeichert werden.

Diagnose Export

Nr.	Adresse	Sektor	Log	Datum	Uhrzeit	Event	Einschaltvorgänge	Motorlaufzeit	Betriebszeit
1	4096000	1000	000001	25.11.2020	09:43:46	Dailylog	0000000000	0000000207	0000000000
2	4096064	1000	000002	25.11.2020	09:43:51	Dailylog	0000000000	0000000207	0000000000
3	4096128	1000	000003	26.11.2020	07:09:56	Dailylog	0000000050	0000000208	0000000129
4	4096192	1000	000004	27.11.2020	07:09:56	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000272
5	4096256	1000	000005	28.11.2020	07:09:55	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000416
6	4096320	1000	000006	29.11.2020	07:09:55	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000561
7	4096384	1000	000007	30.11.2020	07:09:55	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000705
8	4096448	1000	000008	01.12.2020	07:09:54	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000849
9	4096512	1000	000009	02.12.2020	07:09:54	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000992
10	4096576	1000	000010	02.12.2020	07:35:50	Dailylog	0000000569	0000000228	0000001023
11	4096640	1000	000011	03.12.2020	07:35:40	Dailylog	0000000569	0000000228	0000001012
12	4096704	1000	000012	03.12.2020	12:08:12	Dailylog	0000000569	0000000228	0000001023
13	4096768	1000	000013	03.12.2020	12:21:16	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000768
14	4096832	1000	000014	03.12.2020	12:23:53	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000868
15	4096896	1000	000015	03.12.2020	12:24:25	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000815
16	4096960	1000	000016	03.12.2020	12:25:23	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000868
17	4097024	1000	000017	03.12.2020	12:25:36	Dailylog	0000000569	0000000228	0000000768

Externes Flash

Eventlog
Logs speicherbar: 25600
Logs gespeichert: 859
3,36 %
lesen speichern

Timelog
Logs speicherbar: 115200
Logs gespeichert: 87033
75,55 %
lesen speichern

Dailylog
Logs speicherbar: 1472
Logs gespeichert: 25
1,70 %
lesen speichern

24/1472 gültigen Logs empfangen 2 %
25/25 Datensätzen empfangen 100 %
0 s verbleibend

Die ausgelesenen Daten werden tabellarisch mit Uhrzeit und Datum aufgelistet oder können als *.csv gespeichert werden.

Info: Bitte prüfen Sie für eine zeitgenaue Aufzeichnung die Einstellungen der Uhr unter 7.1.1.7.3.

7.3.4.1 Event Log

Der Antrieb speichert maximal 25600 Ereignisse, die während des Betriebs auftreten:

- Power-On
- Parameteränderung
- Sysmode, Wahlschalter
- Fehlermeldungen
- Ventil Setup gestartet/Ergebnis
- WLAN verbunden/getrennt
- Melderelais

Datei: AMS2.x_[Seriennummer]_[Datum_Uhrzeit]_DE.csv

7.3.4.2 Time Log

Der Antrieb speichert zyklisch in einstellbaren Abständen zwischen 10 und 3600 Sekunden (siehe 7.1.1.6) maximal 153000 Erfassungen des aktuellen Zustandes und des Soll/Istwert.

Datei: AMS2.x_[Seriennummer]_[Datum_Uhrzeit]_DY.csv

7.3.4.3 Daily Log

Der Antrieb speichert alle 24h automatisch den Zustand der internen Betriebszähler und berechnet die Histogramme.

Datei: AMS2.x_[Seriennummer]_[Datum_Uhrzeit]_DD.csv

7.3.4.4 Zähler-Logging-Export

Export der aktuellen Zählwerte.

Datei: AMS2.x_[Seriennummer]_[Datum_Uhrzeit]_DZ.csv

7.3.4.5 Histogramm-Export

Export der aktuellen Histogrammwerte.

Datei: AMS2.x_[Seriennummer]_[Datum_Uhrzeit]_DH.csv

7.4 Einstellungen

Sprache deutsch ▼

COM-Port 3 ▼

7.4.1 Sprache

Einstellung der Sprache

7.4.2 COM-Port

Auswahl des verwendeten COM Ports in Verbindung mit dem Datenkabel.

7.5 Benutzer

Benutzerverwaltung. Ohne Anmeldung sind nicht alle Funktionen verfügbar.

Parameter können dabei nur angeschaut aber nicht modifiziert werden. Dies wird durch ein Hängeschloss im jeweiligen Menü angezeigt.

Password:

Rechte:

Bitte wenden Sie sich an Ihr Vertriebsteam.

7.6 Hilfe

Versionshinweise

Versionsnummer	V.409
Info	For AMS.2 Firmware V0.1.62 or higher User: bemhart Domain: HP-PB
Copyright	PS Automation GmbH
Service Rufnummer	0049-6322-949800

Grossbritannien

IMTEX Controls Ltd.
Unit 5A, Valley Industries,
Hadlow Road
GB-Tonbridge, Kent TN11 0AH
Tel.: <+44> (0) 17 32-85 03 60
Fax: <+44> (0) 17 32-85 21 33
eMail: sales@imtex-controls.com
www.imtex-controls.com

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
eMail: info@ps-automazione.it

Indien

Behind Dhiraj Heavy Equipment,
Narhe Industrial Area
Sr No 25, Hissa No. 8, Dambar Plant Road
IN-411048 Narhegaon, Tal. Haveli, Pune
Tel. : <+ 91> 20 25 47 39 66
Fax : <+ 91> 20 25 47 39 66
eMail : sales@ps-automation.in
www.ps-automation.in

Hong Kong

MaxAuto Company Ltd.
Room 2008, 20/F., CCT Telecom Building
11 Wo Shing Street
Fotan, Shatin, Hong Kong
Tel.: <+852> 26 87-50 00
Fax: <+852> 81 01-37 43
eMail: info@maxonic.com.hk
www.maxonicauto.com

China

Shenzhen Maxonic Automation
Control Co., Ltd.
Maxonic Automation Control Mansion
No. 3 Lang Shan Road, Hi-Tech Industrial Park,
Shenzhen, Guangdong, PRC.
518057
Tel.: <+86> 755 86 25 03 88
Fax: <+86> 755 86 25 03 74
eMail: cg@maxonic.com.cn
www.maxonicauto.com

PS Automation GmbH

Gesellschaft für Antriebstechnik
Philipp-Krämer-Ring 13
D-67098 Bad Dürkheim
Tel.: +49 (0) 6322 94980 – 0
E-Mail: info@ps-automation.com
www.ps-automation.com

