

Betriebsanleitung

HTML-Software

PSCS.WIFI für PSQ-S / AMS.2



Inhalt

1.	Systemvoraussetzungen	3
2.	Funktionen	3
3.	WLAN-Verbindung	3
4.	Kachelmenü.....	4
4.1	Parameter	4
4.1.1	Ändern	4
4.1.1.1	Ein- / Ausgänge.....	4
4.1.1.1.1	Sollwert-A.....	4
4.1.1.1.2	Sollwert-B.....	6
4.1.1.1.3	Prozessregler.....	7
4.1.1.1.4	Istwert.....	7
4.1.1.1.5	Binäreingang	8
4.1.1.2	Ventiladaption	9
4.1.1.2.1	Ventiladaption	9
4.1.1.2.2	Ventilkennlinie	10
4.1.1.2.3	Drehzahlkennlinie	11
4.1.1.2.4	Zwischenpositionen	11
4.1.1.3	Inbetriebnahme.....	11
4.1.1.3.1	Automatisch	11
4.1.1.3.2	Manuell	12
4.1.1.4	Sicherheit.....	13
4.1.1.4.1	Sollwert A Fehler.....	13
4.1.1.4.2	Drehmoment Fehler.....	13
4.1.1.4.3	Übertemperatur.....	13
4.1.1.4.4	Netzausfall	14
4.1.1.5	Melderelais.....	14
4.1.1.6	Diagnose.....	14
4.1.1.7	Einstellungen	14
4.1.1.7.1	Sprache	14
4.1.1.7.2	eTypenschild	14
4.1.1.7.3	Uhr	15
4.1.1.7.4	Anzeige LCD.....	15
4.1.1.7.5	WIFI	15
4.1.1.8	Feldbus	16
4.1.2	Parameter Export	16
4.1.3	Parameter Import.....	16
4.1.4	Per Mail senden.....	16
4.2	Ortsteuerung	16
4.3	Diagnose	16
4.3.1	Live View.....	16
4.3.2	Event Logging.....	17
4.3.3	Zähler Logging.....	17
4.3.4	Histogramm	18
4.3.4.1	Reaktions Histogramm	18
4.3.4.2	Positions Histogramm	18
4.3.5	Diagnose Export.....	18
4.3.5.1	Zähler Logging Export.....	18
4.3.5.2	Histogramm Export.....	18
4.4	Einstellungen	19
4.4.1	Update WLAN-Firmware	19
4.4.2	Sprache	19
4.5	Benutzer.....	19
4.6	Hilfe.....	19

1. Systemvoraussetzungen

Zum Betrieb der Software PSCS.WIFI ist folgende Mindestausstattung des Endgeräts erforderlich:

- Betriebssystem: Android, iOS, Windows, Linux
- WLAN-Schnittstelle
- Webbrowser

2. Funktionen

Die Parametrier-Software PSCS.WIFI dient zur

- Parametrierung
- Diagnose
- Inbetriebnahme
- Ortsteuerung

bei intelligenten PS-Antrieben der Baureihen PSQ-S und AMS.2 mittels mobilem Endgerät oder PC über eine WLAN-Verbindung.

3. WLAN-Verbindung

- Schalten Sie die Spannungsversorgung des Antriebs ein.
- Um eine WLAN-Verbindung mit dem Antrieb herstellen zu können, muss WIFI des Antriebs aktiviert und korrekt parametrier sein. Dabei blinkt die blaue LED der Ortsteuerung PSC.3. Siehe Kapitel 4.1.1.7.5 WIFI, Kapitel 3.6.18 WIFI in der Anleitung zur PSC.3, sowie Kapitel 7.1.1.7.5 WIFI in der Anleitung PSCS.2.
- Suchen Sie in der WLAN-Verbindungsübersicht des mobilen Endgeräts oder PC nach der SSID des Antriebs, mit dem Sie sich verbinden wollen und verbinden Sie sich mit dem gewählten Antrieb. Die SSID hat den Aufbau [ANTRIEBTYP]-[Seriennummer], z.B. PSQS-0000999.
- Geben Sie das Passwort für die Verbindung ein. Das Passwort finden Sie entweder im Parametermenü WIFI der PSC.3 [P18.1] oder direkt am Antrieb (falls die Ortsteuerung PSC.3 nicht vorhanden ist), Kapitel 3.6.18 WIFI [P18] in der Anleitung zur PSC.3, sowie Kapitel 7.1.1.7.5 WIFI in der Anleitung PSCS.2.
- Bei einer bestehenden WIFI Verbindung leuchtet die blaue LED auf der Ortsteuerung PSC.3 dauerhaft.
- Geben Sie in der Adressleiste des Webbrowsers die eingestellte IP-Adresse ein, z.B. 192.168.1.1, siehe Kapitel 4.1.1.7.5 WIFI, Kapitel 7.1.1.7.5 WIFI in der Anleitung PSCS.2 sowie Kapitel 3.6.18.1 Einstellungen in der Anleitung PSC.3.
- Es erfolgt nun ein Verbindungsaufbau mit dem Webserver des Antriebs und die HTML-Parameter-Seite wird geladen.

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

4. Kachelmenü



Ohne Anmeldung mit Nutzernamen und Passwort stehen nicht alle Funktionen zur Verfügung.

4.1 Parameter

4.1.1 Ändern

Um geänderte Parameter innerhalb eines Menüs zu übernehmen, muss auf den Haken in der Titelzeile geklickt werden.



Wird das Menü verlassen, ohne auf den Haken zu klicken, werden Änderungen oder Eingaben verworfen!



4.1.1.1 Ein- / Ausgänge

4.1.1.1.1 Sollwert-A

Auswahl der Sollwertvorgabe zur Lageregelung durch eine externe Prozesssteuerung.

<
Sollwert-A
✓

Sollwert Quelle: Festwert v

Strom

Sollwert ZU: 4 mA

Sollwert AUF: 20 mA

Spannung

Sollwert ZU: 0 V

Sollwert AUF: 10 V

PWM

Pulse min: 5 %

Pulse max: 95 %

Festwert

Wert: 500 ‰

Totband

Wert: 5 ‰

Mittelung

Wert: 1 fach

Sollwert Quelle

Auswahl der Sollwert Quelle.

Strom

Strom wählt den analogen Stromsollwert im Bereich von 0 mA bis 20 mA.

Spannung

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

PWM

Auswertung eines PWM-Signals als Fahrbefehl, dazu muss der binäre Eingang BA auf PWM parametrierung 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 – 64fach.

4.1.1.1.2 Sollwert-B

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

Sollwert-B

Sollwert Quelle: Strom

Sollwert Funktion: Aus

Strom

Sollwert MIN: 4 mA

Sollwert MAX: 20 mA

Spannung

Sollwert MIN: 0 V

Sollwert MAX: 10 V

Festwert

Wert: 500 ‰

Totband

Wert: 5 ‰

Mittelung

Mittelung: 1 fach

ProzessRegler

Kp: 1

Tn: 5 s

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 Stromsollwert im Bereich von 0 mA bis 20 mA.

Spannung

Spannung wählt den analogen Spannungswert 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.

Mittelung

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

4.1.1.1.3 Prozessregler

Kp

Verstärkung

Tn

Nachstellzeit

Wirkrichtung

Wirkrichtung des Prozesssensors positiv / negativ

4.1.1.1.4 Istwert

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 Istwert Quelle.

4.1.1.1.5 Binäreingang

Der Antrieb besitzt galvanisch getrennte binäre Multispannungseingänge, 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 BA (höchste Priorität) nach BC (niedrigste Priorität). Ausnahme bei Parametrierung BA PWM.



The screenshot shows a configuration window titled "Binäreingang". It contains three sections for setting the function of binary inputs:

- Eingang BA:** The "Wert:" dropdown is set to "AUF".
- Eingang BB:** The "Wert:" dropdown is set to "ZU".
- Eingang BC:** The "Wert:" dropdown is set to "Stop".

BA

Auswahl der Funktion für Binäreingang

BB

Auswahl der Funktion für Binäreingang

BC

Auswahl der Funktion für Binäreingang

4.1.1.2 Ventiladaption

4.1.1.2.1 Ventiladaption

< **Ventiladaption** ✓

Schließrichtung

Abschaltung Ventil AUF

Abschaltung Ventil ZU

Winkel °

Drehmoment %

Anlauf Moment %

Anlauf Dauer ms

Einzug Ventil AUF %

Einzug Ventil ZU %

Begrenzung Ventil AUF

Begrenzung Ventil ZU

Drehzahl %

Drehzahl Notfahrt %

Drehm. Auswertung

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 Drehmomentendlagen 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 Anlauf-Moment 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

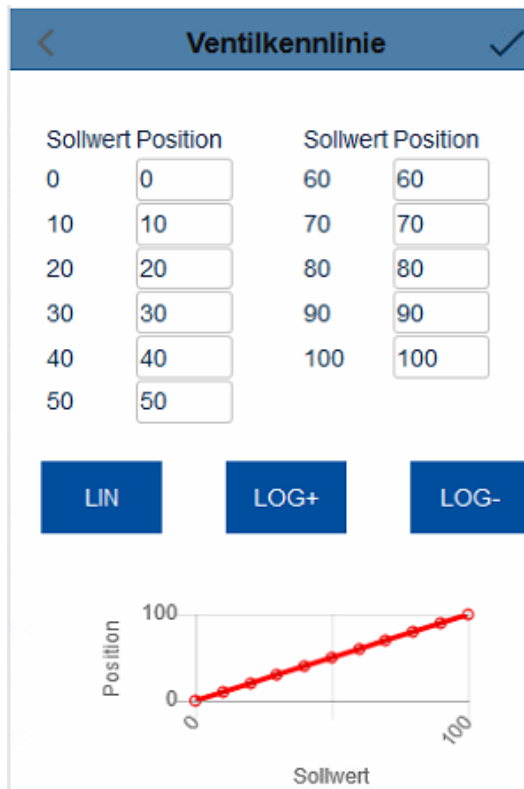
Auswertung des Motorstroms zur Drehmomenterfassung.

Sensor

Auswertung eines Sensors zur Drehmomenterfassung.

4.1.1.2.2 Ventilkennlinie

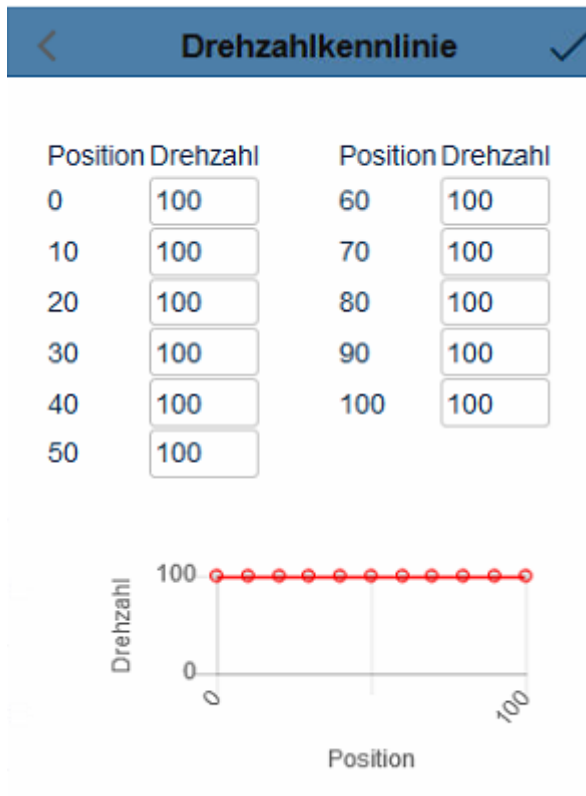
Mittels Ventilkennlinie kann die Abhängigkeit der Führungsgröße zur Ventilstellung/-charakteristik angepasst werden. Dazu stehen 11 Stützstellen zur Verfügung. Im Auslieferungszustand ist eine lineare Abhängigkeit eingestellt.



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

4.1.1.2.3 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 4.1.1.2.1 Ventiladaptation. Die Drehzahl ist einstellbar zwischen 25% und 100%.



4.1.1.2.4 Zwischenpositionen

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

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

Position 1:	<input type="text" value="1"/>	%
Position 2:	<input type="text" value="25"/>	%
Position 3:	<input type="text" value="50"/>	%
Position 4:	<input type="text" value="75"/>	%
Position 5:	<input type="text" value="100"/>	%

4.1.1.3 Inbetriebnahme

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

4.1.1.3.1 Automatisch

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

Mit „Automatisch“ wird der Abgleich gestartet.



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.

4.1.1.3.2 Manuell

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



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 Öffnen / Schließen, zum Speichern „Übernehmen“ drücken.

Setup Manuell ZU

Anfahren der Lage mit Öffnen / Schließen, zum Speichern „Übernehmen“ drücken.

4.1.1.4 Sicherheit



Sollwert A Fehler	Stop
Sollwert B Fehler	Stop
Drehmoment Fehler	Stop
Übertemperatur	Drehzahlred
Netzausfall	ZU

4.1.1.4.1 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.

4.1.1.4.2 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.

4.1.1.4.3 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 Abschaltchwelle 75°C, bleibt der Antrieb stehen.

4.1.1.4.4 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!

4.1.1.5 Melderelais

Zur Meldung von Ereignissen stehen 5 potentialfreie Melderelais mit Öffner- und Schließer-Kontakten zur Verfügung. Mit der Auswahlbox kann eine Zuordnung zu Ereignissen ausgewählt werden.

Relais	Zuordnung
Relais 1	Sollwertfehler-A
Relais 2	Drehmomentfehler AUF
Relais 3	Drehmomentfehler ZU
Relais 4	Netzausfall
Relais 5	Antrieb Fern

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

4.1.1.6 Diagnose

Aufzeichnungsrate beim Time Logging (siehe OI_AMS1x_PSC_3_PSQ-S_GER, [Kapitel 3.6.12](#)) einstellbar zwischen 10-3600 Sekunden.

Logg. Time: sec

4.1.1.7 Einstellungen

4.1.1.7.1 Sprache

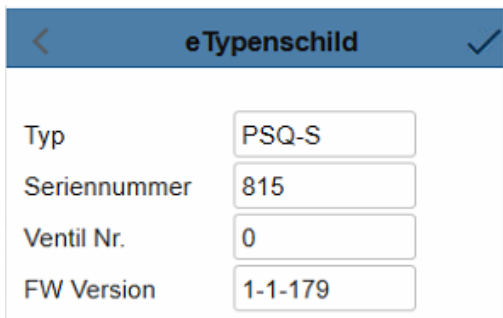
Umschaltung der Menü-Sprache des PSC.3 Parameter-Menüs sowie der Meldetexte.

Sprache:

4.1.1.7.2 eTypenschild

Das elektronische Typenschild zeigt spezifische Daten des Antriebs an.


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



eTypenschild	
Typ	PSQ-S
Seriennummer	815
Ventil Nr.	0
FW Version	1-1-179

4.1.1.7.3 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 „Update“ wird die aktuelle Uhrzeit und Datum übernommen.



Uhr	
Datum	2020.10.16 JJ.MM.TT
Uhrzeit	12:11 SS:MM
Update	

4.1.1.7.4 Anzeige LCD

Parametrierung der Ortsteuerung PSC.3.



Anzeige LCD	
Anzeige	Wert
Quelle	Istwert

Anzeige

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

Quelle

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

4.1.1.7.5 WIFI

Mode

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

SSID: SSID des Funknetzes vom Antrieb



WIFI	
Mode	Ein
Einstellungen	
SSID AP	PSQS-000081
IP Adresse AP	192.168.2.1

4.1.1.8 Feldbus

Parametermenü für Feldbus spezifische Adressen und Einstellungen.

4.1.2 Parameter Export

Export eines kompletten Parameterdatensatzes vom Antrieb auf einen Datenträger.

Parameter export >

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

4.1.3 Parameter Import

Import eines kompletten Parameterdatensatzes von einem Datenträger und Übertragung zum Antrieb.

Parameter import >

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

4.1.4 Per Mail senden

Es wird eine Mail an service@ps-automation.com erzeugt. Bitte fügen Sie die Parameterexportdateien, die zuvor exportiert wurden dieser Mail hinzu!

Per Mail senden >

4.2 Ortsteuerung

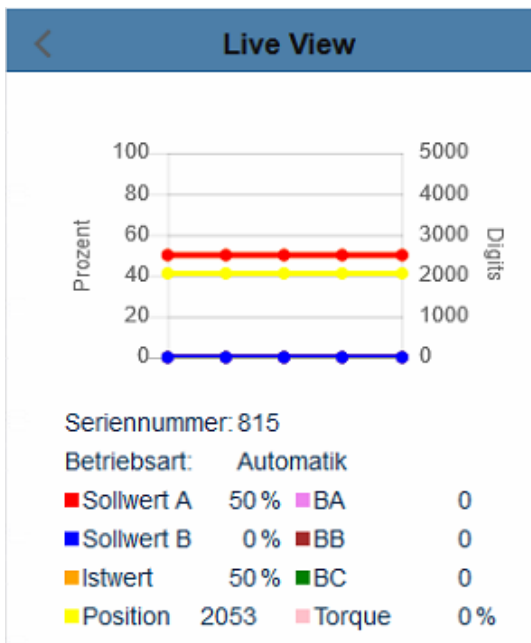
Vorort-Bedienung des Antriebs. Per Schließen / Öffnen kann der Antrieb zwischen den gespeicherten Ventilendlagen verfahren werden. Diese Funktion ist nur nach Anmeldung als Benutzer verfügbar, siehe Kapitel 4.5 Benutzer.



4.3 Diagnose

4.3.1 Live View

Graphische Darstellung der Ein-/Ausgangssignale.



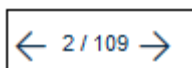
4.3.2 Event Logging

Event Log

← 1 / 109 →

Datum	Zeit	Info	Wert
16.02.2021	11:03:12	Relais	11100
16.02.2021	11:03:10	Relais	11000
16.02.2021	11:03:08	Parameter-Änderung	Parameter-Nummer: 125 Parameter-Wert: 110
16.02.2021	11:03:06	Relais	10000
16.02.2021	11:03:06	Parameter-Änderung	Parameter-Nummer: 125 Parameter-Wert: 110
16.02.2021	11:03:03	Fehler	Unterspannung
16.02.2021	11:03:00	Parameter-Änderung	Parameter-Nummer: 119 Parameter-Wert: 100
16.02.2021	11:02:58	Fehler	Unterspannung
16.02.2021	11:02:55	Relais	11111
16.02.2021	11:02:55	Parameter-Änderung	Parameter-Nummer: 125 Parameter-Wert: 4

Mit den Pfeilen kann immer 10 Zeilen vor oder zurückgeblättert werden. Die hintere Zahl gibt an wie viele Seiten vorhanden sind.



4.3.3 Zähler Logging

Anzeige der Diagnosezähler:

Zähler Logging

Seriennummer: 815

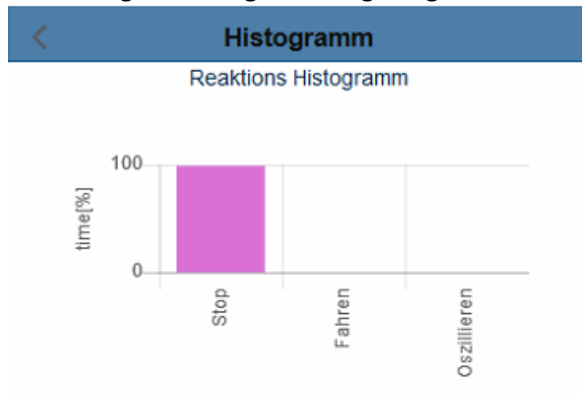
Betriebszeit:	685	[h]
Start-ups:	1664	
Eingeschaltet:	31	
Winkel:	25594	[°]

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

4.3.4 Histogramm

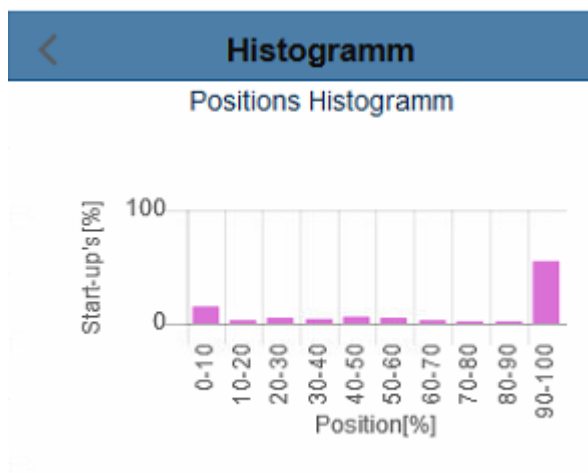
4.3.4.1 Reaktions Histogramm

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



4.3.4.2 Positions Histogramm

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



4.3.5 Diagnose Export

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

4.3.5.1 Zähler Logging Export

Export eines Diagnosedatensatzes vom Antrieb auf einen Datenträger.

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

4.3.5.2 Histogramm Export

Export eines Diagnosedatensatzes vom Antrieb auf einen Datenträger.

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

4.4 Einstellungen

4.4.1 Update WLAN-Firmware

Update der WLAN-Firmware

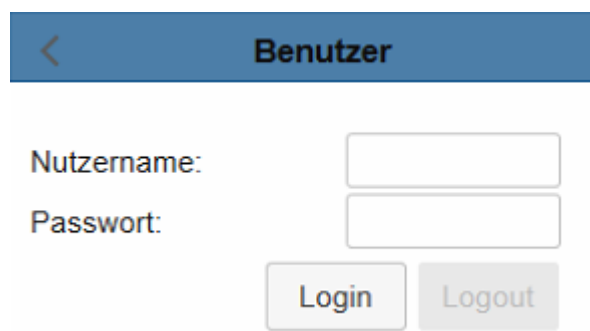
Bitte wenden Sie sich an Ihr Vertriebsteam

4.4.2 Sprache

Einstellung der Sprache des HTML-Menüs

4.5 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.



< Benutzer

Nutzername:

Passwort:

Login Logout

Für einen Benutzernamen und Passwort wenden Sie sich an Ihr Vertriebsteam.

4.6 Hilfe

Versionshinweise



< Hilfe

Versionnummer 1.0.0

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

Spanien

Sertemo, S.L.
Pol. Ind. Alba - Avda. Generalitat 15
Apartado de Correos, 142
E-43480 Vila-Seca (Tarragona)
Tel. : <+34> 9 77 39 11 09
Fax : <+34> 9 77 39 44 80
eMail : hans@sertemo.com
www.sertemo.com

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

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

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

