

Technische Dokumentation

PQP-179-P-PFN

Universelles Pumpenregelmodul für den offenen oder geschlossenen Kreis mit integrierter Leistungsendstufe und optional aktivierbarem Schieberlageregler für das Stellventil, Profinet-Anbindung



*Electronics
Hydraulics meets
meets Hydraulics
Electronics*

Inhaltsverzeichnis

1	Allgemeine Informationen.....	5
1.1	Bestellnummer.....	5
1.2	Lieferumfang.....	5
1.3	Zubehör.....	5
1.4	Verwendete Symbole.....	6
1.5	Impressum.....	6
1.6	Sicherheitshinweise.....	7
2	Eigenschaften.....	8
2.1	Gerätebeschreibung.....	9
3	Anwendung und Einsatz.....	10
3.1	Einbauvorschrift.....	10
3.2	Funktionsweise.....	11
3.2.1	Fall A, Pumpenregelung durch elektronische Schwenkwinkelregelung.....	11
3.2.2	Fall B, Druckregelung.....	12
3.2.3	Fall C, Schwenkwinkelsteuerung oder reine Schieberlagerregelung.....	13
3.3	Inbetriebnahme.....	14
3.4	Polaritäten der Stellsignale.....	15
4	Technische Beschreibung.....	16
4.1	Ein- und Ausgangssignale.....	16
4.2	LED Definitionen.....	17
4.2.1	Erste Ebene mit USB.....	17
4.2.2	LED Anzeigen Feldbus (2. Ebene).....	18
4.3	Blockschaltbilder.....	19
4.3.1	Fall A, Pumpenregelung durch elektronische Schwenkwinkelregelung.....	19
4.3.2	Fall B, Druckregelung.....	20
4.3.3	Fall C, Schwenkwinkelsteuerung oder reine Schieberlagerregelung.....	21
4.4	Typische Verdrahtung.....	22
4.5	Anschlussbeispiele.....	22
4.6	Technische Daten.....	23
5	Parameter.....	24
5.1	Parameterübersicht.....	24
5.2	Basisparameter.....	27
5.2.1	MODE (Auswahl der anzuzeigenden Parametergruppe).....	27
5.2.2	LG (Umschaltung der Sprache für die Hilfstexte).....	27
5.2.3	SENS (Sensorüberwachung).....	27
5.2.4	PASSFB (Passwort Feldbus).....	28
5.2.5	CIRCUIT (Wahl der hydraulischen Schaltung).....	28
5.2.6	CTRLOUT (Wahl des Stellsignales).....	28
5.2.7	LIM:XQ (Kabelbruchüberwachung Schwenkwinkelsensor).....	29
5.2.8	FUNCTION (Gerätefunktion im System).....	29
5.3	Eingangssignalanpassung.....	30
5.3.1	SYS_RANGE (Systemdruck).....	30
5.3.2	SIGNAL (Typ des Eingangssignals).....	30
5.3.3	N_RANGE (Arbeitsbereich des Sensors).....	31
5.3.4	OFFSET:X (Sensoroffset).....	31
5.3.5	XQ (Skalierung Schwenkwinkelwert).....	31
5.3.6	XV (Skalierung des Eingangs für die Schieberlage).....	31
5.3.7	SIGNAL:ANA (Art des Ausgangssignals).....	32
5.3.8	SEL15/16 (Signalauswahl).....	32
5.4	Reglerparametrierung.....	33

5.4.1	RAQ (Rampenfunktion Volumenstromsollwert).....	33
5.4.2	CORR:Q (Volumenstromkorrekturwert)	33
5.4.3	CQ (PID-Reglerparametrierung Schwenkwinkel).....	34
5.4.4	RAP (Rampenfunktion Drucksollwert).....	35
5.4.5	CP (PID-Reglerparametrierung Druckregler)	35
5.4.6	PL (Leistungsbegrenzungsregelung)	36
5.5	Ausgangssignalanpassung	37
5.5.1	MIN (Kompensation der Überdeckung).....	37
5.5.2	MAX (Ausgangsskalierung).....	37
5.5.3	TRIGGER (Ansprechschwelle der Überdeckungskompensation)	37
5.5.4	POL:U (Polarität der Schwenkwinkelregelung)	38
5.6	Schieberlageregler.....	38
5.6.1	PID Regler	38
5.6.2	Integratorsteuerung.....	39
5.6.3	VA:MIN (Mindestansteuerung).....	39
5.6.4	VA:MAX (Maximalansteuerung).....	39
5.6.5	VA:TRIGGER (Ansprechschwelle der Mindestansteuerung)	39
5.6.6	POL:UV (Polarität des Stellventils)	40
5.7	Endstufenparameter	40
5.7.1	CURRENT (Nominaler Ausgangsstrom)	40
5.7.2	DITHER (Dither Signal Einstellung)	40
5.7.3	PWM (PWM Frequenz)	40
5.7.4	ACC (Automatische Einstellung des Magnetstromreglers)	41
5.7.5	PPWM (Magnetstromreglereinstellung)	41
5.7.6	IPWM (Magnetstromreglereinstellung).....	41
5.8	Sonderkommandos (TERMINAL)	41
5.8.1	VLVCTRL (Betriebsart Schieberlageregelung)	41
5.8.2	EOUT (Ausgangssignal bei fehlender Bereitschaft).....	42
5.8.3	DIAG (Abfrage der letzten Abschaltursachen)	42
5.8.4	ST (Status der Feldbussignale).....	43
5.8.5	DIAGTPS (Profinet – Diagnoseinfos)	43
5.8.6	SETPFNAME (Setzen des Stationsnamens)	43
5.9	Prozessdaten.....	44
6	PROFINET IO RT Schnittstelle.....	45
6.1	PROFINET Funktionen.....	45
6.2	PROFINET Installationshinweise.....	45
6.3	PROFINET Zugriffskontrolle	45
6.4	Gerätebeschreibung (GSDML)	46
6.5	IO Beschreibung	47
6.6	VORGABE vom PROFINET	49
6.6.1	Übersicht.....	49
6.6.2	Definition Steuerwort 1.....	50
6.6.3	Definition Steuerwort 2.....	51
6.7	DATEN zum PROFINET.....	52
6.7.1	Übersicht.....	52
6.7.2	Definition Statuswort 1	53
6.7.3	Definition Statuswort 2	54
6.8	Parametrierung über den Feldbus	55
6.8.1	Vorgehensweise	55
6.8.2	Zahlenformat.....	56
7	Anhang.....	57
7.1	Überwachte Fehlerquellen.....	57
7.2	Fehlersuche	58

7.3	Inbetriebnahme des Stellventil - Positionsreglers	59
7.3.1	Vorparametrierung	59
7.3.2	Schritt 2: Skalierung des Wegsensors	59
7.3.3	Schritt 3: Mindestansteuerung und Vorsteuerung einstellen	60
7.3.4	Schritt 4: Lageregler optimieren	60
8	Profinet Treiberbaustein für Simatic-Steuerungen (TIA-Portal)	63
8.1	Einbau des Bausteins in die Steuerung	63
9	Notizen	67

1 Allgemeine Informationen

1.1 Bestellnummer

PQP-179-P-PFN Pumpenregelmodul zur Kaskadenregelung im offenen oder geschlossenen Kreis mit analogem Steuerausgang, integrierter Leistungsendstufe und optional aktivierbarem Schieberlagereger für das Stellventil, Profinet - Anbindung

Alternative Produkte:

PQP-179-P Pumpenregelmodul zur Kaskadenregelung im offenen oder geschlossenen Kreis mit analogem Steuerausgang, integrierter Leistungsendstufe und optional aktivierbarem Schieberlagereger für das Stellventil, analoge Sollwertvorgabe

PQP-176-P Pumpenregelmodul zur Kaskadenregelung im offenen Kreis mit analogem Steuerausgang, integrierter Leistungsendstufe (analoge Sollwertvorgabe)

1.2 Lieferumfang

Zum Lieferumfang gehört das Modul inkl. der zum Gehäuse gehörenden Klemmblöcke. Profibusstecker, Schnittstellenkabel und weitere ggf. benötigte Teile sind separat zu bestellen. Diese Dokumentation steht als PDF Datei auch im Internet unter www.w-e-st.de zur Verfügung.

1.3 Zubehör

WPC-300 - Bedienprogramm (auf unserer Homepage unter Produkte/Software)
LDT-401 - Modul zum Einlesen von zwei LVDT – Signalen, Rückwandbusanschluss

Als Programmierkabel kann jedes Standard-Kabel mit USB-A und USB-B Stecker verwendet werden.

1.4 Verwendete Symbole



Allgemeiner Hinweis



Sicherheitsrelevanter Hinweis

1.5 Impressum

W.E.St. Elektronik GmbH

Gewerbering 31
41372 Niederkrüchten

Tel.: +49 (0)2163 577355-0
Fax.: +49 (0)2163 577355 -11

Homepage: www.w-e-st.de
EMAIL: contact@w-e-st.de

Datum: 04.03.2025

Die hier beschriebenen Daten und Eigenschaften dienen nur der Produktbeschreibung. Der Anwender ist angehalten, diese Daten zu beurteilen und auf die Eignung für den Einsatzfall zu prüfen. Eine allgemeine Eignung kann aus diesem Dokument nicht abgeleitet werden. Technische Änderungen durch Weiterentwicklung des in dieser Anleitung beschriebenen Produktes behalten wir uns vor. Die technischen Angaben und Abmessungen sind unverbindlich. Es können daraus keinerlei Ansprüche abgeleitet werden.

Dieses Dokument ist urheberrechtlich geschützt.

1.6 Sicherheitshinweise

Bitte lesen Sie diese Dokumentation und Sicherheitshinweise sorgfältig. Dieses Dokument hilft Ihnen, den Einsatzbereich des Produktes zu definieren und die Inbetriebnahme durchzuführen. Zusätzliche Unterlagen (WPC-300 für die Inbetriebnahme Software) und Kenntnisse über die Anwendung sollten berücksichtigt werden bzw. vorhanden sein.

Allgemeine Regeln und Gesetze (je nach Land: z. B. Unfallverhütung und Umweltschutz) sind zu berücksichtigen.



Diese Module sind für hydraulische Anwendungen im offenen oder geschlossenen Regelkreis konzipiert. Durch Gerätefehler (in dem Modul oder an den hydraulischen Komponenten), Anwendungsfehler und elektrische Störungen kann es zu unkontrollierten Bewegungen kommen. Arbeiten am Antrieb bzw. an der Elektronik dürfen nur im ausgeschalteten und drucklosen Zustand durchgeführt werden.



Dieses Handbuch beschreibt ausschließlich die Funktionen und die elektrischen Anschlüsse dieser elektronischen Baugruppe. Zur Inbetriebnahme sind alle technischen Dokumente die das System betreffen zu berücksichtigen.



Anschluss und Inbetriebnahme dürfen nur durch ausgebildete Fachkräfte erfolgen. Die Betriebsanleitung ist sorgfältig durchzulesen. Die Einbauvorschrift und die Hinweise zur Inbetriebnahme sind zu beachten. Bei Nichtbeachtung der Anleitung, bei fehlerhafter Montage und/oder unsachgemäßer Handhabung erlöschen die Garantie- und Haftungsansprüche.



ACHTUNG!

Alle elektronischen Module werden in hoher Qualität gefertigt. Es kann jedoch nicht ausgeschlossen werden, dass es durch den Ausfall von Bauteilen zu Fehlfunktionen kommen kann. Das Gleiche gilt, trotz umfangreicher Tests, auch für die Software. Werden diese Geräte in sicherheitsrelevanten Anwendungen eingesetzt, so ist durch geeignete Maßnahmen außerhalb des Gerätes für die notwendige Sicherheit zu sorgen. Das Gleiche gilt für Störungen, die die Sicherheit beeinträchtigen. Für eventuell entstehende Schäden kann nicht gehaftet werden.



Weitere Hinweise

- Der Betrieb des Moduls ist nur bei Einhaltung der nationalen EMV Vorschriften erlaubt. Die Einhaltung der Vorschriften liegt in der Verantwortung des Anwenders.
- Das Gerät ist nur für den Einsatz im gewerblichen Bereich vorgesehen.
- Bei Nichtgebrauch ist das Modul vor Witterungseinflüssen, Verschmutzungen und mechanischen Beschädigungen zu schützen.
- Das Modul darf nicht in explosionsgefährdeter Umgebung eingesetzt werden.
- Die Lüftungsschlitze dürfen für eine ausreichende Kühlung nicht verdeckt werden.
- Die Entsorgung hat nach den nationalen gesetzlichen Bestimmungen zu erfolgen.

2 Eigenschaften

Diese Baugruppe stellt einen Pumpenregler für die Schwenkwinkel-, Druck- und Leistungsregelung von Regel-pumpen dar.

Das Modul kann ein Wegeventil zur Schwenkwinkelverstellung an der Pumpe ansteuern. Es ist möglich, Ven-tilen mit einem oder zwei Magneten zu steuern. Über einen Parameter kann die Endstufe deaktiviert werden, so dass der Anschluss eines Regelventils mit integrierter Elektronik an das Modul möglich ist.

Auch ist es möglich, einen internen Schieberlagereger für das Stellventil zu aktivieren, der 2 – magnetige Ventile mit elektrischer Rückmeldung der Schieberposition ansteuert.

Die Regelstruktur ist als Kaskadenregelung ausgeführt und so für viele verschiedene Pumpen der verschiede-nen Hersteller geeignet. Das Schwenken über Null ist durch die Sollwertvorgabe im negativen Bereich mög-lich. In diesem Fall wird zur Druck- und Leistungsbegrenzung das Signal eines zweiten Drucktransmitters für diese Förderrichtung verwendet (geschlossener Kreis).

Bei Anwendungen im offenen Kreis ist auch ein sogenannter Mooring – Betrieb zum aktivem Druckabbau möglich, bei dem der Druckregler einen Fördersollwert im negativen Bereich vorgeben kann. Die untere Grenze für diese Funktion ist einstellbar.

Die Sollwertvorgabe und Steuerung erfolgt über Profinet. Aktuelle Prozessdaten und Statusinformationen kön-nen über diese Verbindung zurückgelesen werden.

Die Istwerte können sowohl als Spannungssignale im Bereich von 0... 10V bzw. auch als Stromsignale im Be-reich von 4... 20mA eingelesen werden. Die Eingänge sind frei skalierbar, so dass auch individuelle Signalbe-reiche ausgewertet werden können.

Optional kann das Modul zusammen mit der Baugruppe LDT-401 betrieben werden und auf diese Weise den Schwenkwinkelwert und/oder die Lage des Ventilschiebers einlesen. Die Verbindung erfolgt über den Rück-wandbus, die dazu erforderlichen Stecker sind im Lieferumfang der LDT-401 enthalten.

Der Ausgangsstrom zu den Ventilspulen ist geregelt und somit unabhängig von der Versorgungsspannung und dem Magnetwiderstand. Die Ausgangsstufen sind kurzschlussfest und werden auf Kabelbruch zum Mag-neten überwacht. Im Fehlerfall werden die Endstufen abgeschaltet.

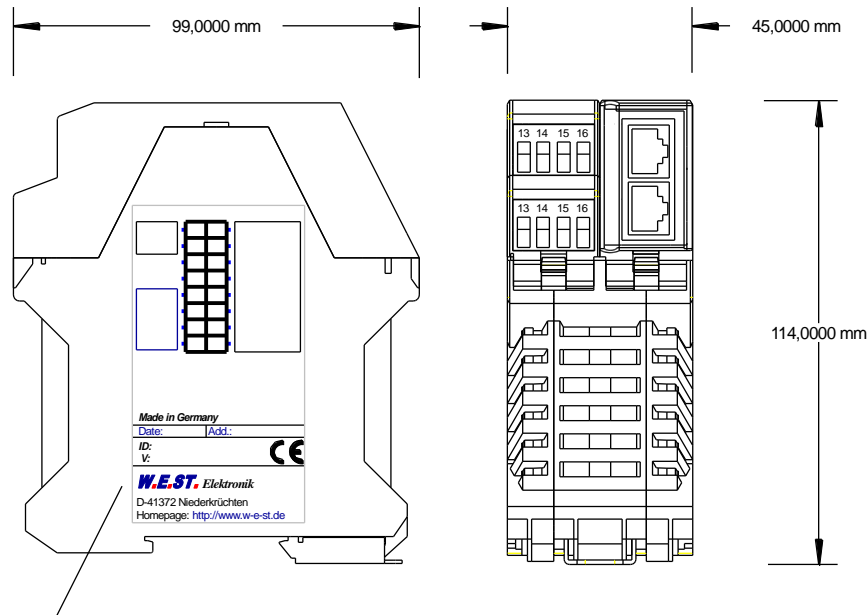
Die Bedienung ist einfach und problemorientiert aufgebaut, wodurch eine sehr kurze Einarbeitungszeit sicher-gestellt wird.

Typische Anwendungen: Schwenkwinkelregelung, Druckregelung und Leistungsregelung

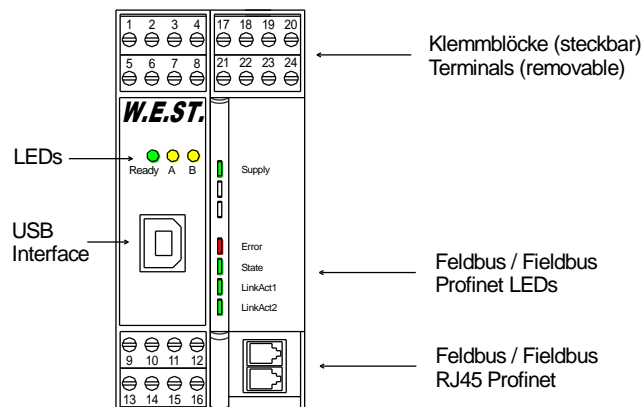
Merkmale

- **Schwenkwinkel-, Druck- Leistungs- und Schieberlageregelung**
- **Für Pumpen im offenen oder geschlossenen Kreis**
- **Universell verwendbar, auch für Ventil – Lageregelungen und andere Regelungsaufgaben**
- **Sollwertvorgabe und Überwachung über den Feldbus (Profinet)**
- **Idealer Ersatz für OEM-Steuerkarten wie Rexroth VT-VPCD für HS4- oder EO4-Verstellung**
- **Frei skalierbare analoge Eingänge, Möglichkeit zur Erweiterung mit einer LVDT - Baugruppe**
- **Optimierte Regelfunktion, digitale reproduzierbare Einstellung**
- **Zwei Parametersätze für die Druckregelung anwählbar**
- **Integrierte Leistungsendstufe**
- **Alternativ analoge Stellgröße für Regelventile mit OBE**
- **Master – Slave Funktion zur Ansteuerung mehrerer parallelgeschalteter Pumpen**
- **Einfache Parametrierung mit der WPC-300 Software oder über den Feldbus**

2.1 Gerätebeschreibung



Typenschild und Anschlussbelegung
 Type plate and terminal pin assignment



3 Anwendung und Einsatz

3.1 Einbauvorschrift

- Dieses Modul ist für den Einbau in einem geschirmten EMV-Gehäuse (Schaltschrank) vorgesehen. Alle nach außen führenden Leitungen sind abzuschirmen, wobei eine lückenlose Schirmung vorausgesetzt wird. Beim Einsatz unserer Steuer- und Regelmodule wird vorausgesetzt, dass keine starken elektromagnetischen Störquellen in der Nähe des Moduls installiert werden.
- **Typischer Einbauplatz:** 24 V Steuersignalbereich (nähe SPS)
Durch die Anordnung der Geräte im Schaltschrank ist eine Trennung zwischen dem Leistungsteil und dem Signalteil sicherzustellen.
Die Erfahrung zeigt, dass der Einbauraum nahe der SPS (24 V-Bereich) am besten geeignet ist. Alle digitalen und analogen Ein- und Ausgänge sind im Gerät mit Filter und Überspannungsschutz versehen.
- Das Modul ist entsprechend den Unterlagen und unter EMV-Gesichtspunkten zu montieren und zu verdrahten. Werden andere Verbraucher am selben Netzteil betrieben, so ist eine sternförmige Masseführung zu empfehlen. Folgende Punkte sind bei der Verdrahtung zu beachten:
 - Die Signalleitungen sind getrennt von leistungsführenden Leitungen zu verlegen.
 - Analoge Signalleitungen **müssen** abgeschirmt werden.
 - Alle anderen Leitungen sind im Fall starker Störquellen (Frequenzumrichter, Leistungsschütze) und Kabellängen > 3 m abzuschirmen. Bei hochfrequenter Einstrahlung können auch preiswerte Klappferrite verwendet werden.
 - Die Abschirmung ist mit PE (PE Klemme) möglichst nahe dem Modul zu verbinden. Die lokalen Anforderungen an die Abschirmung sind in jedem Fall zu berücksichtigen. Die Abschirmung ist an beiden Seiten mit PE zu verbinden. Bei Potentialunterschieden ist ein Potentialausgleich vorzusehen.
 - Bei größeren Leitungslängen (> 10 m) sind die jeweiligen Querschnitte und Abschirmungsmaßnahmen durch Fachpersonal zu bewerten (z. B. auf mögliche Störungen und Störquellen sowie bezüglich des Spannungsabfalls). Bei Leitungslängen über 40 m ist besondere Vorsicht geboten und ggf. Rücksprache mit dem Hersteller zu halten.
- Eine niederohmige Verbindung zwischen PE und der Tragschiene ist vorzusehen. Transiente Störspannungen werden von dem Modul direkt zur Tragschiene und somit zur lokalen Erdung geleitet.
- Die Spannungsversorgung sollte als geregeltes Netzteil (typisch: PELV System nach IEC364-4-4, sichere Kleinspannung) ausgeführt werden. Der niedrige Innenwiderstand geregelter Netzteile ermöglicht eine bessere Störspannungsableitung, wodurch sich die Signalqualität, insbesondere von hochauflösenden Sensoren, verbessert. Geschaltete Induktivitäten (Relais und Ventilsolenoiden) an der gleichen Spannungsversorgung sind immer mit einem entsprechenden Überspannungsschutz direkt an der Spule zu beschalten.

3.2 Funktionsweise

Der Regler PQP-179-P ist sehr flexibel einsetzbar, er kann zur Ansteuerung von Pumpen, Ventilkombinationen und zur Druckregelung verwendet werden.

Das Gerät enthält die folgenden Regler, die in unterschiedlichen Kombinationen aktiviert werden können:

- 1.) Druckregler
- 2.) Leistungsbegrenzungsregler
- 3.) Schwenkwinkelregler
- 4.) Ventil – Schieberlageregler
- 5.) Magnetstromregler

Diese Auflistung gibt auch die Priorität bzw. die Position der einzelnen Regler in den realisierbaren Kaskaden an. Je nach Anwendungsfall werden verschiedene Kombinationen aktiviert.

Grundsätzlich können diese Hauptanwendungsfälle unterschieden werden mit deren „Leitreglern“:

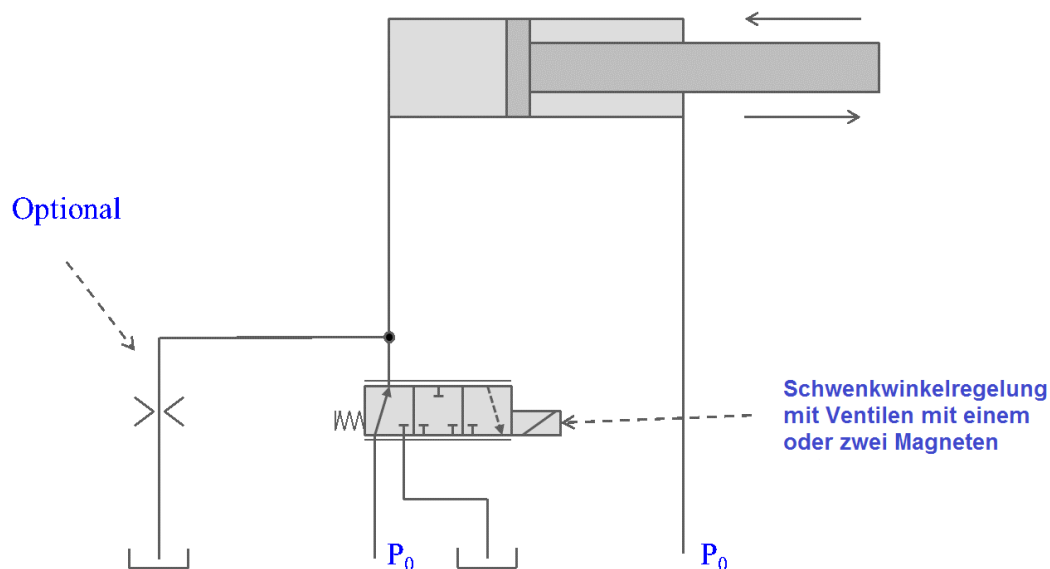
- A: Pumpenregelung durch elektronische Schwenkwinkelregelung
- B: Druckregelung mit Verstellpumpen oder Ventilen (ohne Schwenkwinkelregelung)
- C: Schieberlagerregelung von Ventilen (ohne jegliche Pumpenregelung)

Diese Varianten werden im Folgenden näher beschrieben.

3.2.1 Fall A, Pumpenregelung durch elektronische Schwenkwinkelregelung

Das Modul realisiert eine Pumpenregelung für reversierbare oder nichtreversierbare Verstellpumpen durch die Ansteuerung des Schwenkwinkelventils. Ähnlich der Bewegung eines Zylinders bei einer Positioniersteuerung kann der Schwenkwinkel in beide Richtungen auf- und zugeschwenkt werden, um die gewünschte Sollposition respektive den gewünschten Öffnungsgrad zu erreichen. Die externe Vorgabe kann durch verschiedene Parameter und Funktionen beeinflusst werden. So kann ein Volumenstromkorrekturfaktor addiert werden, aber auch eine parametrierbare Begrenzungsfunktion eingreifen. Die integrierte Leistungsbegrenzungsfunktion, sowie der Druckregler, der als Kaskade zugeschaltet werden kann, können in beiden Förderrichtungen eingreifen. Die Druckbegrenzung wirkt jeweils auf den in Förderrichtung gemessenen Wert, die Leistungsbegrenzung bestimmt den maximal möglichen Volumenstrom aus der Druckdifferenz.

Infolge der relativ kleinen Masse ist die Eigenfrequenz des Stellgliedes hoch und das dynamische Verhalten wird weitestgehend vom Schwenkwinkelventil bestimmt. Daraus folgt, dass die Qualität der Regelung proportional zur Qualität und Leistungsfähigkeit des Ventils ist.



Der Ausgangsstrom zur Ansteuerung des Stellventils ist geregelt, wodurch eine hohe Genauigkeit und eine gute Dynamik erreicht werden.

Für Stellventile mit einer elektrischen Rückführung der Schieberposition verfügt das Gerät über einen optional aktivierbaren zusätzlichen Regler. In diesem Fall wird dem Magnetstromregler in einer weiteren Kaskade ein zusätzlicher Schieberlageregler übergeordnet. Dieser Regler verfügt über eine Vorsteuerung zur schnellen Reaktion auf Sollwertänderungen und einen schaltenden Integrator mit parametrierbarer Totzone zur Vermeidung von Grenzyklen im Arbeitspunkt.

Als Sonderfall ist der Betrieb in FUNCTION MASTER oder SLAVE zu verstehen. Hierbei handelt es sich um Einsatzfälle, bei denen mehrere Pumpen in ein System fördern und gemeinsam den Druck regeln. Geräte im Modus SLAVE empfangen ihren Schwenkwinkelsollwert dann über einen Analogeingang vom MASTER, in diesem Gerät kann dann der Druckregler aktiviert werden.

Parametrierung:

CIRCUIT – OPEN oder CLOSED für den Betrieb im offenen oder geschlossenen hydrostatischen Kreis
FUNCTION – üblicherweise STD, MASTER / SLAVE bei mehreren parallelen Pumpen.

Mit diesen Einstellungen ist der Schwenkwinkelregler und die Endstufe des Gerätes mit dem Magnetstromregler ausgewählt. Der Schieberlageregler kann über CTRLOUT = 2SCL hinzugenommen werden.

Aktivierung über Steuerbits:

ENABLE – generelle Betriebsfreigabe (Schwenkwinkelregler, Endstufe, Schieberlageregler, falls verwendet)
ENABLE P – aktiviert zusätzlich den Druckregler
ENABLE PL – aktiviert zusätzlich die Leistungsbegrenzung

3.2.2 Fall B, Druckregelung

In dieser Betriebsart ist der Schwenkwinkelregler deaktiviert und das Signal des Druckreglers wird an die Endstufe weitergegeben. Es ist keine Leistungsbegrenzung möglich, da kein direkter Einfluss auf die Fördermenge besteht. Falls man eine Pumpe in dieser Betriebsart ansteuern möchte, muss diese über ein Stellsystem verfügen, das eine hydraulisch – mechanische Druckregelung realisiert und über ein Proportional – Druckventil zu steuern ist. Dabei ist die Aktivierung einer Vorsteuerung am Druckregler sinnvoll. In diesem Fall wird man in der Regel CTRLOUT = 1SOL einstellen, also nur eine Spule ansteuern.

In manchen Fällen soll der Druck über zwei Proportional – Wegeventile oder eines mit negativer Überdeckung oder Nullschnitt gesteuert werden. In diesem Fall ist keine Vorsteuerung erforderlich. CTRLOUT wird auf 2SOL oder 2SCL parametriert, letzteres falls man gleichzeitig eine Schieberlageregelung realisieren möchte. Da die Verwendung des Druckreglers für diese Betriebsart obligatorisch ist, wird keine Aktivierung über das Steuerbit ENABLE P benötigt. Vielmehr ist der Druckregler immer aktiv, sobald das Gerät betriebsbereit ist.

Parametrierung:

CIRCUIT – PCTRL

Der Schieberlageregler kann über CTRLOUT = 2SCL hinzugenommen werden.

Aktivierung über Steuerbits:

ENABLE – generelle Betriebsfreigabe

3.2.3 Fall C, Schwenkwinkelsteuerung oder reine Schieberlageregelung

Für Pumpen mit einer hydraulisch – mechanischen Schwenkwinkelregelung ist im einfachsten Fall zur Ansteuerung eine Leistungsendstufe ausreichend. Die PQP-179-P-PFN enthält zusätzlich die Möglichkeit der elektronischen Leistungsbegrenzung. Eine gleichzeitige Aktivierung des Schieberlagereglers ist in dieser Anwendung normalerweise nicht erforderlich.

Eine andere Variante der Verwendung des Gerätes in dieser Betriebsart ist die Schieberlageregelung an Einzelventilen mit Sollwertvorgabe über Profinet. Durch entsprechende Einstellung des Parameters SIGNAL:ANA kann das Stellsignal VA zusätzlichen Leistungsverstärkern zugeführt werden und so mehrere parallel arbeitende Vorsteuerstufen ansteuern.

Parametrierung:

CIRCUIT – FCTRL

Der Schieberlageregler kann über CTRLOUT = 2SCL hinzugenommen werden.

Aktivierung über Steuerbits:

ENABLE – generelle Betriebsfreigabe

ENABLE PL – aktiviert die Leistungsbegrenzung

3.3 Inbetriebnahme

Schritt	Tätigkeit
Installation	Installieren Sie das Gerät entsprechend dem Blockschaltbild. Achten Sie dabei auf die korrekte Verdrahtung und eine gute Abschirmung der Signale. Das Gerät muss in einem geschützten Gehäuse (Schaltschrank oder Ähnliches) installiert werden.
Erstes Einschalten	Sorgen Sie dafür, dass es am Antrieb zu keinen ungewollten Bewegungen kommen kann (z. B. Abschalten der Hydraulik). Schließen Sie ein Strommessgerät an und überprüfen Sie die Stromaufnahme des Gerätes. Ist sie höher als angegeben, so liegen Verdrahtungsfehler vor. Schalten Sie das Gerät unmittelbar ab und überprüfen Sie die Verdrahtung.
Aufbau der Kommunikation	Ist die Stromaufnahme korrekt, so sollte der PC (das Notebook) über die serielle Schnittstelle angeschlossen werden. Den Aufbau der Kommunikation entnehmen Sie den Unterlagen des WPC-300 Programms. Die weitere Inbetriebnahme und Diagnose werden durch diese Bediensoftware unterstützt.
Vorparametrierung	Die Vorparametrierung ist bei der komplexen Pumpenregelung absolut notwendig. Die Wahl des Ausgangssignals, Einstellung der Ventilanpassung und Skalierung der analogen Eingänge sind unverzichtbar.
Integrierten Positionsregler für das Stellventil einstellen, falls aktiviert	Dieser Schritt ist an dieser Stelle zwingend nötig, da man kaskadierte Regler immer beginnend mit der innersten Schleife einstellen sollte. Nähere Hinweise siehe Kapitel 6.3.
Hydraulik einschalten	Jetzt kann die Hydraulik eingeschaltet werden. Da das Modul noch kein Signal generiert, sollte keine (unerwartete) Reaktion am Antrieb auftreten.
Freigabe aktivieren	ACHTUNG! Die Ausgangsstufe wird mit dem ENABLE Signal aktiviert. Je nach gewählten Einstellungen findet nun eine Ansteuerung statt. Durch falsche Parametrierung kann es zu einem unkontrollierten Verhalten kommen. Die <i>Schwenkwinkelregelung</i> und <i>Leistungsbegrenzungsfunktion</i> sind nun aktiv.
Schwenkwinkelregler optimieren	Führen Sie Sollwertsprünge für die Liefermenge durch und optimieren Sie jetzt die Einstellung des Schwenkwinkelreglers. Da es sich um eine Regelstrecke mit integrierendem Verhalten handelt, ist es besonders wichtig die Proportionalverstärkung und die Überdeckungskompensation des Stellventils (falls nötig) gut einzustellen.
Druckregler aktivieren	Mit dem ENABLE P Signal wird der <i>Druckregler</i> aktiviert. Das System arbeitet nun auch im geschlossenen Regelkreis für die Druckregelung (PQ Betrieb). ACHTUNG! Durch falsche Parametrierung kann es zu einem unkontrollierten Verhalten kommen.
Parametrierung der Druckregelung, ggf. auch der Leistungsbegrenzung optimieren	Optimieren Sie jetzt die Regelparameter entsprechend Ihrer Anwendung bzw. Ihren Anforderungen.

3.4 Polaritäten der Stellsignale

Da in diesem Gerät bis zu vier Regelkreise kaskadiert werden, ist besonderes Augenmerk auf die richtige Polarität und damit Wirkrichtung der einzelnen Kreise zu legen.

Die Wirkrichtung der obersten Ebene (Druckregelung) ist eindeutig: Ein hoher Druck in Förderrichtung verringert den Schwenkwinkel in diese Richtung. Es ist hier lediglich darauf zu achten, dass der Sensor am Eingang für X1 bei Anwendungen im geschlossenen Kreis auf der Druckseite bei positivem Schwenkwinkel misst.

Um die Verhältnisse möglichst einfach zu halten, ist es sinnvoll das Eingangs- bzw. Sollwertsignal des Stellventils so zu skalieren, dass ein positiver Wert von XV bzw. U ein Aufschwenken der Pumpe in positiver Förderrichtung bewirkt. Dies sollte ebenfalls mit einem positiven Stellsignal zur Endstufe UV korrespondieren. Falls die Ansteuerung der Stellventilmagnete bei positivem UV ein fallendes Signal XV erzeugt, ist bevorzugt auf der Verdrahtungsseite Abhilfe zu schaffen durch ein Vertauschen der Magnetanschlüsse Magnet A/B. Sollte dies zu aufwändig sein, kann man mit dem Parameter POL:UV diesen Tausch signalseitig vor der Endstufe vornehmen. Der Parameter POL:U sollte hingegen nur dann auf negative Polarität geändert werden, wenn die selbe Situation bei Verwendung eines Stellventils ohne Wegrückführung auftritt oder ein analoger Ausgangswert für ein Ventil mit OBE invertiert werden muss, um die die richtige Reaktion hervorzurufen (U > 0 -> XQ steigt an, s.o.).

4 Technische Beschreibung

4.1 Ein- und Ausgangssignale

Anschluss	Versorgung
PIN 3	Spannungsversorgung (siehe technische Daten)
PIN 22	Spannungsversorgung (siehe technische Daten) für die Leistungsstufe. Die Endstufe kann hier separat spannungsfrei geschaltet werden.
PIN 4	0 V (GND) Anschluss Versorgungsspannung.
PIN 24	0 V (GND) Anschluss für die Leistungsstufe.
Anschluss	Analoge Signale
PIN 6	Schwenkwinkel Istwert (XQ), Signalbereich 0... 10 V oder 4... 20 mA, skalierbar.
PIN 9	(-) des Eingangs an PIN 10, bei unipolaren Signalen mit 0 V zu verbinden.
PIN 10	Lageistwert des Stellventils, Signalbereich 0... 10 V, +/- 10V oder 4... 20 mA, skalierbar.
PIN 13	Druck Istwert (XP1), Signalbereich 0... 10 V oder 4... 20 mA Im Slave – Modus: Schwenkwinkel – Sollwert Q+, positiver Bereich, 0 - 10 V
PIN 14	Druck Istwert (XP2), Signalbereich 0... 10 V oder 4 ...20 mA. Im Slave – Modus, geschlossener Kreis: Schwenkwinkel – Sollwert Q-, negativer Bereich, 0 - 10 V
PIN 11	0V (GND) Referenzpotential für analoge Eingangssignale.
PIN 12	0V (GND) Referenzpotential für analoge Ausgangssignale.
PIN 15	Steuerausgang + (U) oder Monitorsignal, 0... 10V oder 4... 20mA
PIN 16	Steuerausgang - (U) oder Monitorsignal, 0... 10V oder 4... 20mA
Anschluss	Digitale Ein- und Ausgänge
PIN 8	ENABLE Eingang: Allgemeine Freigabe der Anwendung.
PIN 1	READY Ausgang: ON: Modul ist freigegeben, es liegt kein erkennbarer Fehler vor. OFF: Kein Enable vorhanden oder ein Fehler wurde erkannt.
Anschluss	Magnetventilausgänge
PIN 17 / 19	Magnet A
PIN 18 / 20	Magnet B

4.2 LED Definitionen

4.2.1 Erste Ebene mit USB

LEDs	Beschreibung der LED Funktion
GRÜN	<p>Identisch mit dem READY Ausgang.</p> <p>AUS: Keine Stromversorgung oder ENABLE ist nicht aktiviert.</p> <p>AN: System ist betriebsbereit.</p> <p>Blinkend: Fehlerzustand Nicht aktiv wenn SENS = OFF.</p>
GELB A	<p>AUS: Leistung wird nicht begrenzt.</p> <p>AN: System in Leistungsbegrenzung.</p>
GELB B	<p>AUS: Keine Druckbegrenzung aktiv.</p> <p>AN: System in Druckbegrenzung.</p>
	Fehlermeldungen
GRÜN + GELB	<ol style="list-style-type: none"> Lauflicht (über alle LEDs): Der Bootloader ist aktiv! Keine normalen Funktionen sind möglich. Alle 6 s blinken alle LEDs dreimal kurz auf: Ein interner Datenfehler wurde entdeckt und automatisch behoben! Das Modul funktioniert weiterhin ordnungsgemäß. Um die Fehlermeldung zu quittieren, muss die Stromversorgung zum Modul einmal kurz abgeschaltet werden.
GELB + GELB	<p>Die beiden gelben LEDs blinken abwechselnd im 1 s Takt: Die nichtflüchtig gespeicherten Parameterdaten sind inkonsistent! Um diesen Fehler zu quittieren, müssen die Daten mittels des SAVE Befehls / Buttons im WPC gesichert werden.</p>

4.2.2 LED Anzeigen Feldbus (2. Ebene)

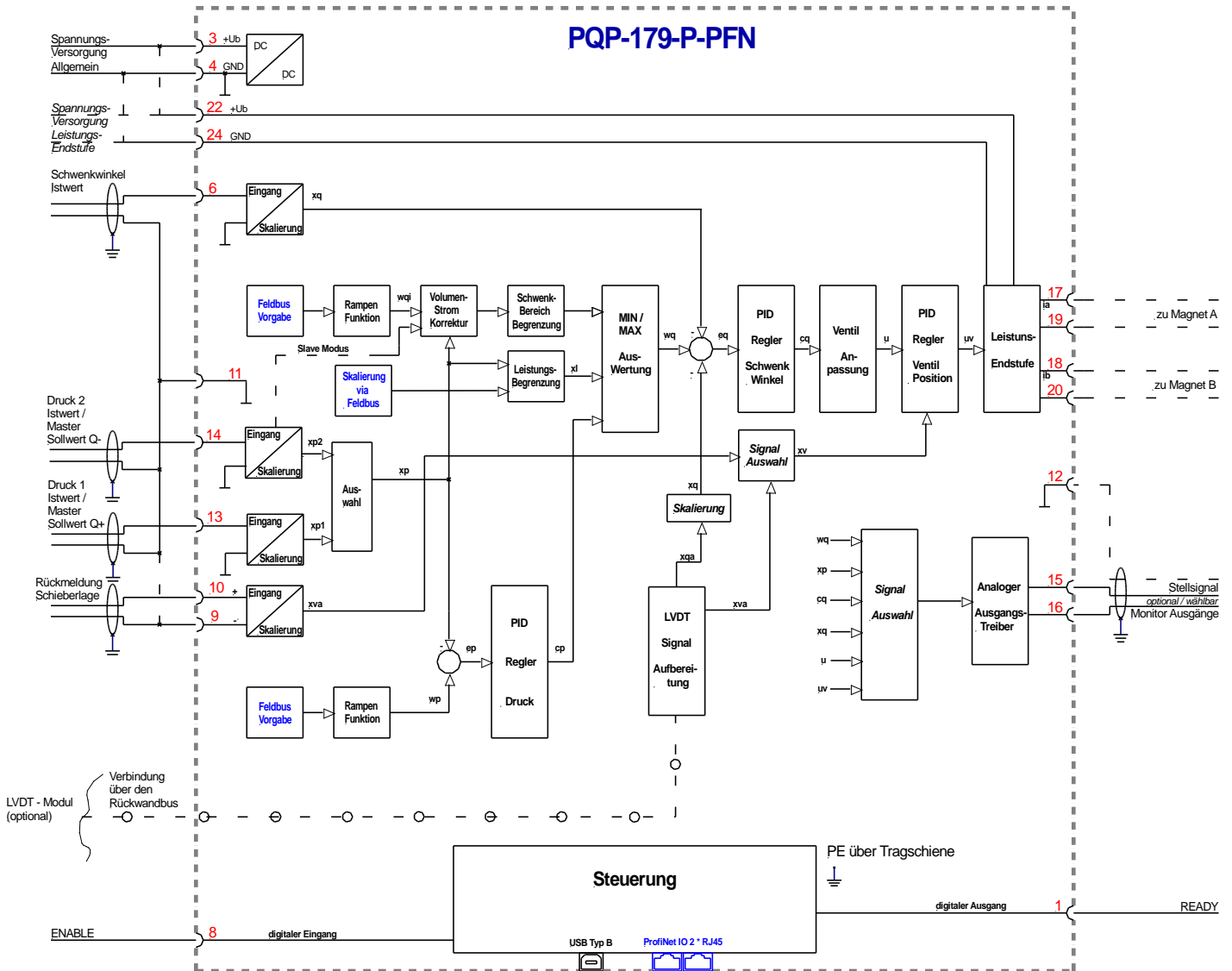
LEDs	Beschreibung der LED Funktionen des Gerätes
GRÜN	Supply: AUS: Keine Spannungsversorgung des Feldbusknotens. AN: 3,3 V Systemspannung liegt an.
LEDs	Beschreibung der LED-Funktionen des Feldbusses
ROT	Die rote ERR LED zeigt einen Fehlerzustand an. AUS: Kein Fehler AN: Fehler in der Feldbuskommunikation
GRÜN	Die grüne RUN LED zeigt den Status des zentralen Kommunikationsknotens. AUS: Bus nicht gestartet Blinkend: PROFINET Initialisierung AN: Verbunden und aktiv
GRÜN	LinkAct1: Die grüne LED zeigt Datenzugriffe über das Datennetz an dem entsprechenden Port. AUS: Keine Verbindung vorhanden AN: Aktives Netzwerk angeschlossen Blinkend: PROFINET Teilnehmer-Blinktest
GRÜN	LinkAct2: Die grüne LED zeigt Datenzugriffe über das Datennetz an dem entsprechenden Port. AUS: Keine Verbindung vorhanden AN: Aktives Netzwerk angeschlossen Blinkend: PROFINET Teilnehmer-Blinktest

4.3 Blockschaltbilder

Je nach gewählter Einstellung des Parameters CIRCUIT ist die Gerätefunktion unterschiedlich.
Siehe auch Kapitel 3.1.

4.3.1 Fall A, Pumpenregelung durch elektronische Schwenkwinkelregelung

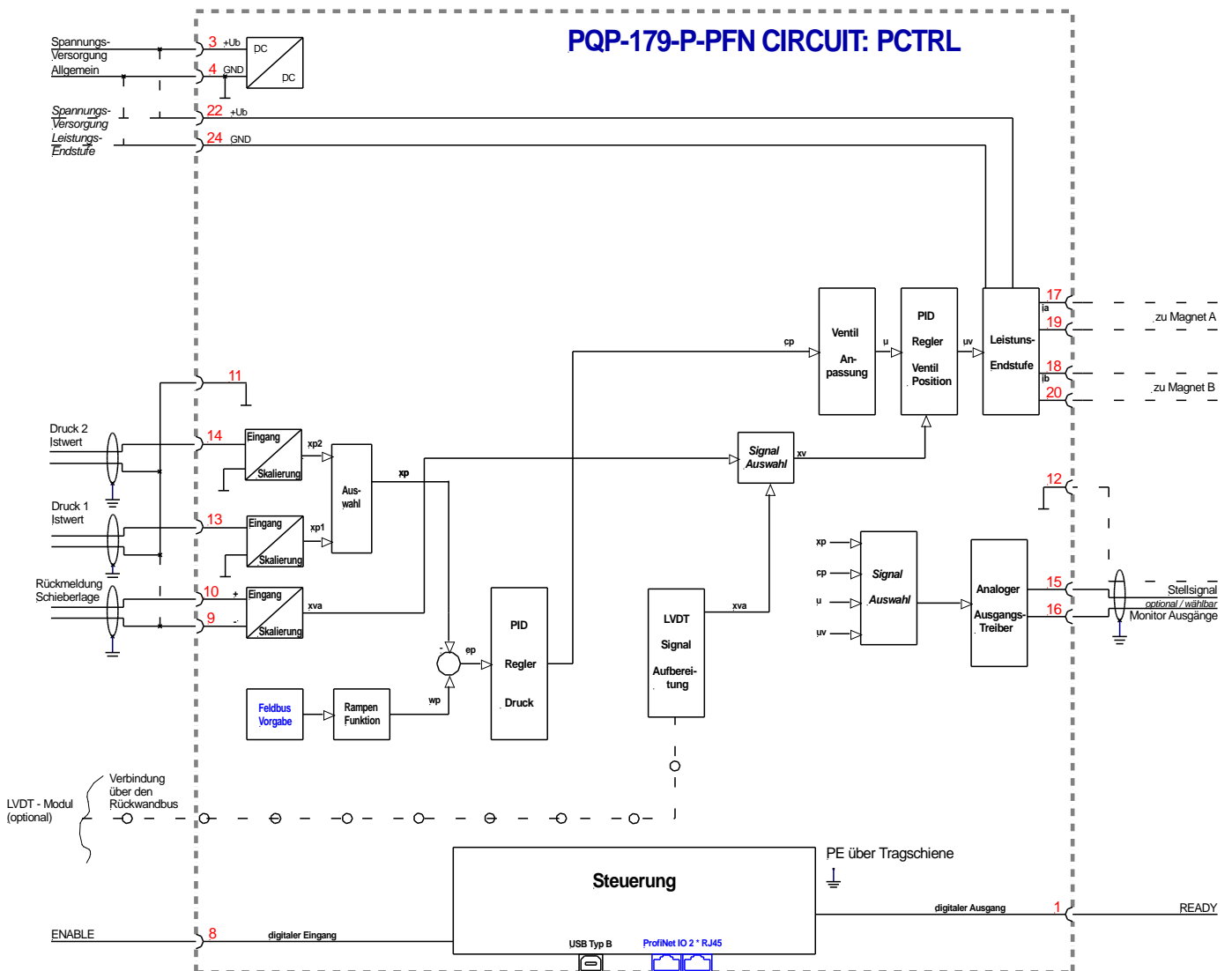
CIRCUIT = OPEN oder CLOSED



4.3.2 Fall B, Druckregelung

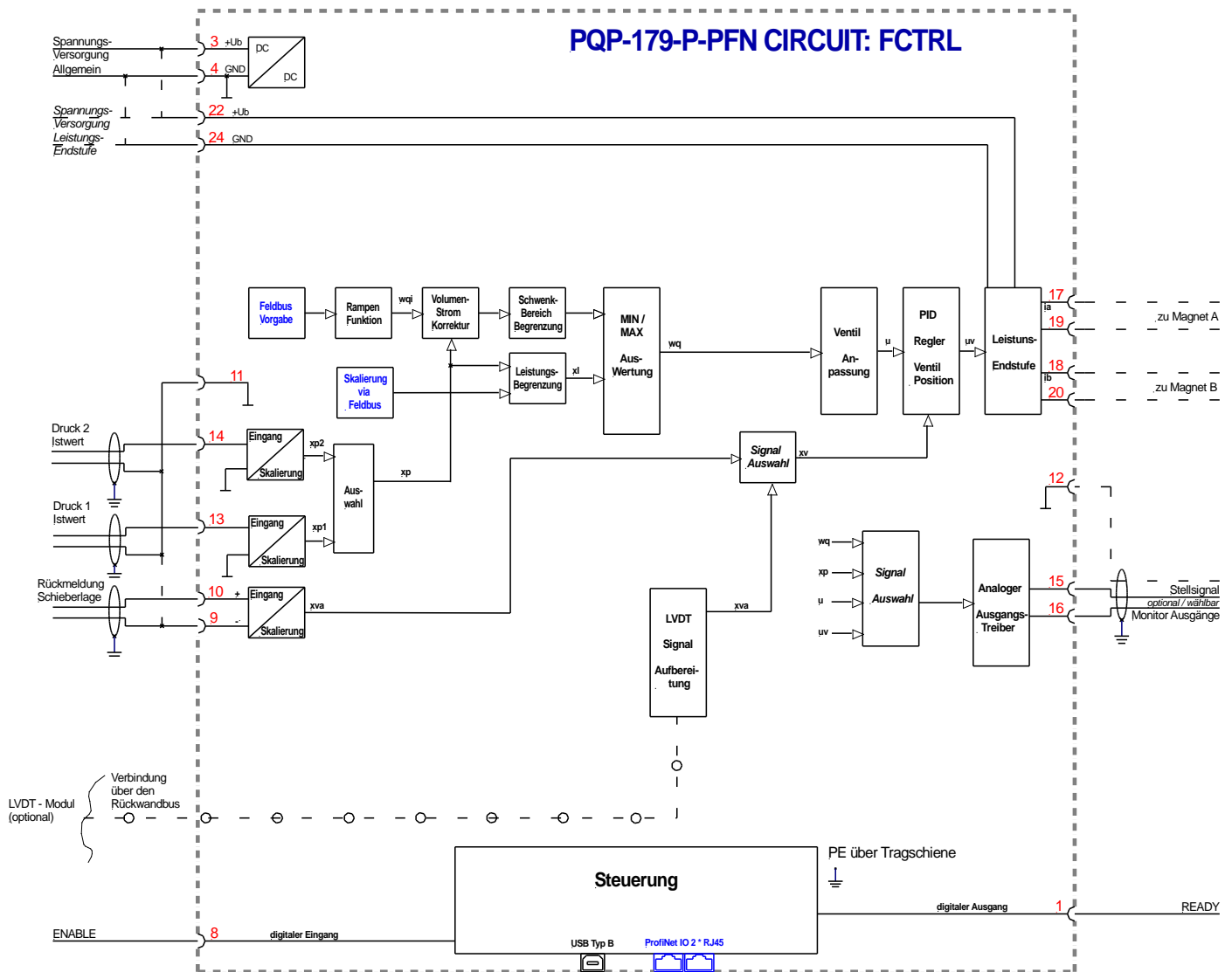
CIRCUIT = PCTRL

Wie in Kapitel 3.2. beschrieben, entfällt der Schwenkwinkelregler wie auch die Leistungsbegrenzungsfunktion. Eine Schieberlagerregelung ist optional aktivierbar.

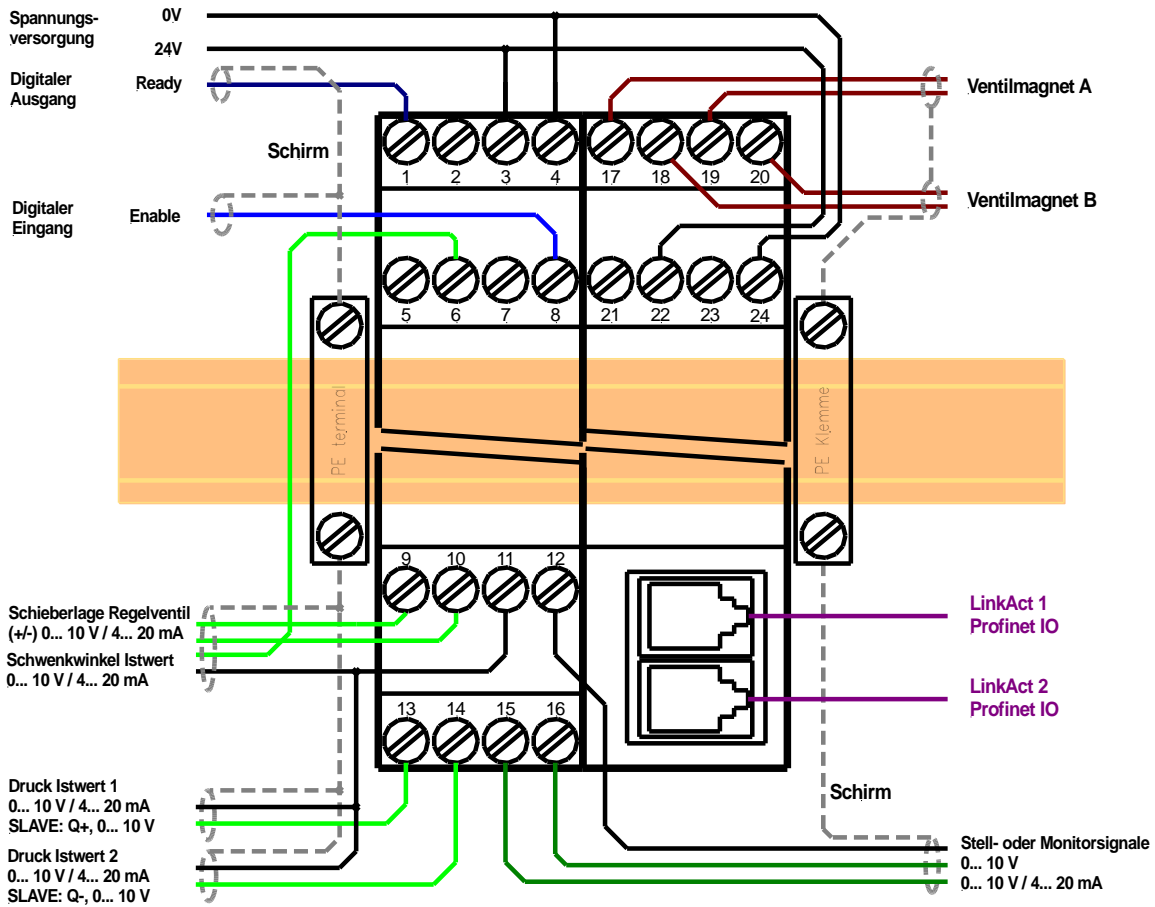


4.3.3 Fall C, Schwenkwinkelsteuerung oder reine Schieberlageregelung

CIRCUIT = FCTRL

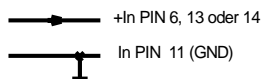


4.4 Typische Verdrahtung

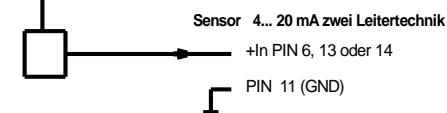


4.5 Anschlussbeispiele

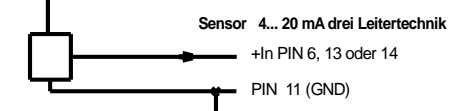
0... 10 V Sensorsignal



z. B. 24 V



z. B. 24 V



4.6 Technische Daten

Versorgungsspannung (U _b) Leistungsaufnahme Externe Absicherung	[VDC] [W] [A]	12... 30 (inkl. Rippel) max. 4,8 + Leistung der angeschlossenen Spulen 3 mittel träge
Digitale Eingänge OFF ON Eingangswiderstand	[V] [V] [kOhm]	< 2 > 10 50
Digitale Ausgänge OFF ON Maximaler Ausgangsstrom	[V] [V] [mA]	< 2 max. U _b 50
Analoge Eingänge Spannung Eingangswiderstand Signalaufösung Strom Bürde Signalaufösung	[V] [kOhm] [%] [mA] [Ohm] [%]	Unipolar / differenziell 0... 10 / -10... 10 32 0,003 incl. Oversampling 4... 20 240 0,006 incl. Oversampling
Analoge Ausgänge Spannung Maximale Last Strom Maximale Last Signalaufösung	[V] [mA] [mA] [Ohm] [%]	0... 10, +/- 10 differenziell 10 4... 20 390 0,007
PWM Leistungsausgänge Maximaler Ausgangsstrom Frequenz	[A] [Hz]	kabelbruch- und kurzschlussüberwacht 2,6 61... 2604 in definierten Stufen wählbar
Regler Abtastzeiten Magnetstromregler Signalverarbeitung	[µs] [ms]	125 1
PROFINET IO Datenrate Konformitätsklasse Redundanz (optional nutzbar)	[Mbit/s] - -	100 CC-B S2
Serielle Schnittstelle Übertragungsrate	- [kBaud]	USB - virtueller COM Port 9,6... 115,2
Gehäuse Material Brennbarkeitsklasse	- - -	Snap-On Modul nach EN 50022 Polyamid PA 6.6 V0 (UL94)
Gewicht	[kg]	0,34
Schutzklasse Temperaturbereich Lagertemperatur Luftfeuchtigkeit	[IP] [°C] [°C] [%]	20 -20... 60 -20... 70 < 95 (nicht kondensierend)
Anschlüsse Kommunikation Steckverbinder PE	- - -	USB Typ B 4 pol. Schraubanschlüsse mit Zughülse über die DIN Tragschiene
EMV	-	EN 61000-6-2: 8/2005 EN 61000-6-4: 6/2007 + A1:2011

5 Parameter

5.1 Parameterübersicht

Zu beachten: Die Zahlenwerte werden in älteren WPC – Versionen teilweise mit Kommaverschiebung eingegeben, Beispiel: 100,00 % -> Eingabe „10000“. Dies ist aus dem dort angezeigten Kommentartext ersichtlich, in diesem Fall z.B. [0,01 %]. Die Spalte Index / Faktor ist für die Parametrierung über Profinet relevant, s. Kapitel 6.8.2.

Gruppe	Kommando	Werkseinstellung	Einheit	Beschreibung	Index [hex.] / Faktor [dez.]
	MODE	SYSTEM	-	Sichtbare Parametergruppe	
Basisparameter (SYSTEM)					
	LG	EN	-	Sprachumschaltung	
	SENS	ON	-	Fehlerüberwachung	2001
	PASSFB	0	-	Passwort für Feldbusparametrierung	
<i>Systemkonfiguration</i>					
	CIRCUIT	OPEN	-	Hydraulischer Kreis	2002
	CTRLOUT	2SOL	-	Konfiguration des Stellsignals	2003
	LIM:XQ	0,0	%	Kabelbruch Überwachung des Schwenkwinkelsensors	2004 / 100
	FUNCTION	STA	-	Gerätfunktion im System	2005
Eingangssignalanpassung (IO_CONF)					
<i>Druck</i>					
	SYS_RANGE	100	bar	Vorgabe des Systemdrucks (Normierungsbasis für 100%)	2010
<i>Druckistwert 1</i>					
	SIGNAL:XP1	U0-10	-	Typ des Sensorsignals	2011
	N_RANGE:XP1	100	bar	Nenndruck des Sensors	2012
	OFFSET:XP1	0	mbar	Sensor Offset	2013
<i>Druckistwert 2</i>					
	SIGNAL:XP2	U0-10	-	Typ des Sensorsignals	2014
	N_RANGE:XP2	100	bar	Nenndruck des Sensors	2015
	OFFSET:XP2	0	mbar	Sensor Offset	2016
<i>Schwenkwinkelistwert</i>					
	SIGNAL:XQ	U0-10	-	Typ des Eingangssignals	2017
	ZERO:XQ	0,0	%	Skalierung Schwenkwinkelsensorsignal	2018 / 100
	FULL:XQ+	100,0	%		2019 / 100
	FULL:XQ-	0,0	%		2072 / 100
<i>Rückmeldung Schieberlage Stellventil</i>					
	SIGNAL:XV	U+-10	-	Typ des Eingangssignals	201A
	ZERO:XV	50,0	%	Skalierung Schieberlagesensorsignal	201B / 100
	FULL:XV+	100,0	%		201C / 100
	FULL:XV-	0,0	%		2073 / 100
Ausgangssignale (IO_CONF)					
	SIGNAL:ANA	V	-	Art des Ausgangssignals	201D
	SEL15	U	-	Signalauswahl für Pin 15	201E
	SEL16	U	-	Signalauswahl für Pin 16	201F

Gruppe	Kommando	Werkseinstellung	Einheit	Beschreibung	Index [hex.] / Faktor
Reglerparametrierung (Q_CTRL / P_CTRL)					
<i>Schwenkwinkelsollwert</i>					
	RAQ:1	100	ms	Rampenzeiten Volumenstromsollwert	2020
	RAQ:2	100	ms		2021
	RAQ:3	100	ms		2022
	RAQ:4	100	ms		2023
	CORR:Q	0,0	%	Volumenstromkorrekturfaktor	2024 / 100
<i>Schwenkwinkelregler</i>					
	CQ:FF	50,0	%	Offsetwert für Nullpunkt von einmagnetigen Ventilen	2025 / 100
	CQ:P	1,0	-	PID Regler zur Schwenkwinkelregelung	2026 / 100
	CQ:I	400,0	ms		2027 / 10
	CQ:I_LIM	25,0	%		2028 / 100
	CQ:D	0,0	ms		2029 / 10
	CQ:T1	1,0	ms		202A / 10
<i>Drucksollwert</i>					
	RAP:UP	100	ms	Rampenzeiten Drucksollwert WP	202B
	RAP:DOWN	100	ms		202C
<i>Druckregler</i>					
	CP:LLIM	0,0	%	Untere Grenze für den Druckregler	202D / 100
	CP1:FF	0,0	%	PID Regler zur Druckregelung Parametersatz 1	2071 / 100
	CP1:P	1,0	ms		202E / 100
	CP1:I	400,0	%		202F / 10
	CP1:I_ACT	0,0	ms		2070 / 100
	CP1:D	0,0	ms		2030 / 10
	CP1:T1	1,0	ms		2031 / 10
	CP2:FF	0,0	%		PID Regler zur Druckregelung Parametersatz 2
	CP2:P	1,0	-	2032 / 100	
	CP2:I	400,0	ms	2033 / 10	
	CP2:I_ACT	0,0	%	2072 / 100	
	CP2:D	0,0	ms	2034 / 10	
	CP2:T1	1,0	ms	2035 / 10	
<i>Leistung</i>					
	PL:RPM	1500	l/min	Leistungsbegrenzungsfunktion	2036
	PL:QMAX	100	cm ³		2037
	PL:EFF	78,5	%		2038 / 100
	PL:PL	31,8	kW		2039 / 10
	PL:T1	50,0	ms		203A / 10
Ausgangssignalanpassung (Q_CTRL)					
	MIN:A	0,0	%	Kennlinienlinearisierung / Überdeckungskompensation	203B / 100
	MIN:B	0,0	%		203C / 100
	MAX:A	100,0	%	Skalierung des maximalen Ausgangssignals	203D / 100
	MAX:B	100,0	%		203E / 100
	TRIGGER	2,0	%	Ansprechschwelle der Überdeckungskompensation	203F / 100
	POL:U	+	+/-	Polarität des Reglerausgangs	2040

Reglerparametrierung – Schieberlage (V_CTRL)					
<i>PID Regler</i>					
CV:P	1,0	-		P Verstärkung	2050 / 100
CV:I	400,0	ms		I Anteil, Nachstellzeit	2051 / 10
CV:D	0,0	ms		D Anteil, Vorhaltezeit	2052 / 10
CV:D_T1	50,0	ms		D Anteil Filter	2053 / 10
CV:FF	80,0	%		Vorsteuerung	2054 / 100
<i>Integratorsteuerung</i>					
CV:I_LIM	25,0	%		Begrenzung	2055 / 100
CV:I_ACT	100,0	%		Aktivierungsschwelle	2056 / 100
CV:I_DZ	0,0	%		Totzone	2057 / 100
<i>Linearisierung</i>					
VA:MIN:A	0,0	%		Mindestansteuerung (für die Federvorspannung)	2058 / 100
VA:MIN:B	0,0	%			2059 / 100
VA:MAX:A	100,0	%		Maximalansteuerung	205A / 100
VA:MAX:B	100,0	%			205B / 100
VA:TRIGGER	2,0	%		Ansprechschwelle der Mindestansteuerung	205C / 100
POL:UV	+	+/-		Polarität des Stellventils	205D
<i>Endstufenparameter (IO_CONF)</i>					
CURRENT	1000	mA		Nennstrom des Magneten	205F
DFREQ	121	Hz		Dither Frequenz	2060
DAMPL	5,0	%		Dither Amplitude bezogen auf den Nennstrom	2061 / 100
PWM	2604	Hz		PWM Frequenz	2062
ACC	ON	-		Automatische Einstellung des Magnetstromreglers	2063
PPWM	7	-		Magnetstromregler	2064
IPWM	40	-			2065
<i>Sonderkommandos (TERMINAL)</i>					
VLVCTRL	ON	-		Betriebsart Schieberlageregelung Stellventil	2066
EOUT	0	0,01 %		Ausgangssignal bei fehlender Bereitschaft	2067
DIAG	-	-		Abfrage der letzten Abschaltursachen	
ST	-	-		Anzeige der vom Feldbus empfangenen Werte	
DIAGTPS	-	-		Abfrage von Diagnoseinfos zum Profinet	
SETPFNAME	-	-		Setzen des Stationsnamens	

5.2 Basisparameter

5.2.1 MODE (Auswahl der anzuzeigenden Parametergruppe)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
MODE x	x= SYSTEM IO_CONF Q_CTRL P_CTRL V_CTRL ALL	-	-

Über dieses Kommando wird die Parametertabelle definiert. Es werden zur besseren Übersicht nur die Parameter der ausgewählten Gruppe angezeigt. Es können aber auch alle aktiven Parameter angezeigt werden.

Bedeutung der Gruppennamen:

SYSTEM	allgemeine, übergreifende Einstellungen
IO_CONF	Einstellungen zu den Ein- und Ausgangssignalen
Q_CTRL	Schwenkwinkelregler, Leistungsregler und Ausgangssignalanpassung
P_CTRL	Druckregler
V_CTRL	Ventilschieberlageregelung

Die beiden Gruppen P_CTRL und V_CTRL enthalten Parameter, die funktionsabhängig komplett ausgeblendet werden können, so dass diese Gruppen dann keinen Inhalt mehr haben. Beispielsweise ist bei deaktiviertem Schieberlageregler (CTRL_OUT ungleich 2SCL) ist die Gruppe V_CTRL leer.

5.2.2 LG (Umschaltung der Sprache für die Hilfstexte)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
LG x	x= DE GB	-	SYSTEM

Es kann für die Hilfstexte die englische oder deutsche Sprache gewählt werden.

5.2.3 SENS (Sensorüberwachung)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
SENS x	x= ON(1) OFF(2) AUTO(3)	-	SYSTEM

Über dieses Kommando werden Überwachungsfunktionen (4... 20 mA Sensoren, Magnetstromüberwachungen, Signalbereiche und interne Modulüberwachungen) aktiviert bzw. deaktiviert.

ON: Alle Funktionen werden überwacht, die erkannten Fehler können durch Deaktivieren des ENABLE Eingangs gelöscht werden.

OFF: Keine Überwachungsfunktion ist aktiv.

AUTO: AUTO RESET Modus, alle Funktionen werden überwacht. Nachdem der Fehlerzustand nicht mehr anliegt, geht das Modul automatisch in den normalen Betriebszustand über.



Normalerweise ist die Überwachungsfunktion immer aktiv, da sonst keine Fehler über den Ausgang READY signalisiert werden. Zur Fehlersuche kann sie aber deaktiviert werden.

5.2.4 PASSFB (Passwort Feldbus)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
PASSFB X	x= 0... 10000000	-	SYSTEM

Die hier eingegebene Zahl dient als Passwort für die Parametrierung über den Feldbus. Zur Freigabe der Parametrierung muss der hier festgelegte Wert via Feldbus an die Freigabeadresse 0x2200 gesendet werden, bevor andere Parameter geschrieben werden können. Bei dem Wert „0“ ist der Passwortschutz deaktiviert.

5.2.5 CIRCUIT (Wahl der hydraulischen Schaltung)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
CIRCUIT x	x= OPEN (1) CLOSED (2) PCTRL (3) VCTRL (4)	-	SYSTEM

Angabe, ob die Pumpe im offenen (OPEN) oder geschlossenen Kreis (CLOSED) betrieben wird. Für den Regler bedeutet dies, dass im geschlossenen Kreis eine Schwenkwinkelvorgabe in den negativen Bereich möglich ist.

Die Einstellung PCTRL deaktiviert den Schwenkwinkelregler, d.h. das Ausgangssignal des Druckreglers wird direkt an die Endstufe oder den Schieberlageregler weitergeleitet. Diese Option ist zum Beispiel zu wählen, wenn die Pumpe eine interne Druckregelung besitzt und der elektronische Regler zur Erhöhung der Genauigkeit verwendet wird.

Die Einstellung VCTRL leitet das bipolare Sollwertsignal WQ über die MIN/MAX Funktion direkt an die Endstufe oder den Schieberlageregler weiter. Eine Leistungsbegrenzung ist weiterhin möglich, wenn das entsprechende Steuerbit gesetzt wird.

5.2.6 CTRLOUT (Wahl des Stellsignales)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
CTRLOUT x	x= ANA (1) 1SOL (2) 2SOL (3) 2SCL (4)	-	SYSTEM

Die Ausgangsstufe ist universell für Ventile mit OBE oder für Standardventile (4/3 Wegeventile) mit einem oder mit zwei Magneten ausgelegt.

ANA: Stellsignal auf universellen Analogausgang zur Ansteuerung von Ventilen mit OBE.

1SOL: Stellsignal auf Leistungsendstufe für einmagnetige Wegeventile mit Offset.

2SOL: Stellsignal auf Leistungsendstufe für zweimagnetige Wegeventile.

2SCL: Stellsignal auf Leistungsendstufe für zweimagnetige Wegeventile mit Wegrückführung. Die Auswahl dieser Option aktiviert den Ventilpositionsregler und die zugehörigen Parameter.

5.2.7 LIM:XQ (Kabelbruchüberwachung Schwenkwinkelsensor)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
LIM:XQ x	x= 0... 100,0	%	SYSTEM

Mit diesem Parameter ist es möglich, eine zusätzliche Fehlerüberwachung des Schwenkwinkelsignals vorzunehmen. Wenn man hier einen Wert > 0% vorgibt, wird ein Roh – Eingangswert, der diese Schwelle unterschreitet, als fehlerhaft interpretiert. Auf diese Weise ist es zum Beispiel möglich, auch bei Spannungssignalen eine Kabelbruchüberwachung zu realisieren. Bei Stromsignalen 4..20 mA findet generell eine Kabelbruchüberwachung bei 3,5 mA statt, so dass man mit LIM:XQ diese Grenze aber noch erhöhen könnte.

Beispiel: Spannungseingang, Fehlererkennung bei Signalen < 2V erwünscht -> LIM:XQ auf 20,0% einstellen, da 2V 20% des Messbereichs entsprechen.

5.2.8 FUNCTION (Gerätfunktion im System)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
FUNCTION x	x= STD (1) MASTER (2) SLAVE (3)	-	SYSTEM

Mit diesem Kommando gibt man an, welche Funktion das Gerät im System übernimmt:

STD: Einzelbetrieb, das Gerät steuert eine einzelne Pumpe an

MASTER: Das Gerät ist Master in einem System, in dem mehrere Pumpen parallelgeschaltet sind. Die Druckregelung und Aufbereitung des Stellwinkelsollwertes wird von dieser Einheit übernommen. Die Ausgänge an den Pins 15/16 sind fest auf +/- 10V und Ausgabe von wq parametrierbar.

SLAVE: Das Gerät ist Slave in einem System, in dem mehrere Pumpen parallelgeschaltet sind. Die Druckregelung ist inaktiv, ebenso die Leistungsbegrenzung und die Sollwerttrampe für den Schwenkwinkel.

5.3 Eingangssignalanpassung

5.3.1 SYS_RANGE (Systemdruck)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
SYS_RANGE x	x= 10... 1000	bar	IO_CONF

Über dieses Kommando wird der Systemdruck, der 100 % des Eingangssignals entspricht, vorgegeben. Fehlerhafte Vorgaben führen zu einer fehlerhaften Systemeinstellung und abhängige Parameter können nicht korrekt berechnet werden.

5.3.2 SIGNAL (Typ des Eingangssignals)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
SIGNAL:XQ x	x= U0-10 (1) I4-20 (2) LVDT (3)	-	IO_CONF
SIGNAL:XV x	x= U+-10 (1) I4-20 (2) LVDT (3)	-	
SIGNAL:XP1 x	x= OFF (1) U0-10 (2) I4-20 (3)	-	
SIGNAL:XP2 x	U10-0 (4) I20-4 (5)	-	

Über dieses Kommando wird der Typ des Eingangssignals der analogen Eingänge definiert. Gleichzeitig kann die Signalrichtung der Drucksignale umgekehrt werden.

Besonderheiten SIGNAL:XQ, SIGNAL:XV

Diese Signale können auch als LVDT – Signale aus der Zusatzbaugruppe LDT-401 eingelesen werden. Auch in diesem Fall muss ein Rohwert des Messsignals entsprechend skaliert werden. Die Rohwerte der LVDT – Messung können als XQA und XVA im Monitorfenster beobachtet werden. Die gleichen Anzeigen werden zur Anzeige der Rohwerte bei analogem Eingang verwendet. Da die Polarität einfach durch die Skalierung geändert werden kann (s.u.), besteht an dieser Stelle keine Auswahlmöglichkeit.

Druckistwert XP2:

Bei Anwendungen im offenen Kreis können die zwei Drucksensoren alternativ verwendet werden, die Umschaltung geschieht über das Steuerbit SELECT XP per Feldbus.

Wird der Regler für Pumpen genutzt, die im geschlossenen Kreis betrieben werden, wird erwartet, dass bei XP1 der Sensor in Förderrichtung bei positivem Schwenkwinkel verbunden ist und bei XP2 der Sensor am anderen Anschluss.

Sollte nur ein Drucksensor zum Einsatz kommen, der durch eine entsprechende hydraulische Verschaltung stets den Druck in Förderrichtung erfasst, wird dieser an den Eingang für XP1 angeschlossen und SIGNAL:XP2 = OFF parametrierd.

Wenn man das Gerät als „SLAVE“ parametrierd, werden die Eingänge an PIN13 und PIN14 für den Schwenkwinkelsollwert genutzt. In diesem Fall steht kein Eingang für einen Druckmesswert zur Verfügung, die Parameter für die Druckmessungen sind inaktiv.

5.3.3 N_RANGE (Arbeitsbereich des Sensors)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
N_RANGE:XP1/2 x	x= 10... 1000	bar	IO_CONF

Über dieses Kommando wird der nominale Arbeitsbereich der Sensoren definiert. Fehlerhafte Vorgaben führen zu einer fehlerhaften Systemeinstellung und abhängigen Parameter können nicht korrekt berechnet werden.

5.3.4 OFFSET:X (Sensoroffset)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
OFFSET:XP1/2 x	x= -60000... 60000	mbar	IO_CONF

Über dieses Kommando wird der Nullpunkt der Sensoren eingestellt.

5.3.5 XQ (Skalierung Schwenkwinkelwert)

Kommando	Parameter	Einheit	Mode
ZERO:XQ x	x= 0,0... 100,0	%	IO_CONF
FULL:XQ+ x			
FULL:XQ- x			

Der Sensor an der Pumpe liefert ein unipolares Signal 0...10 V oder 4...20 mA. Dieses Signal kann mit den hier zur Verfügung gestellten Parametern passend skaliert werden. Es ist anzugeben, welcher Eingangswert den tatsächlichen Positionen von 100% (FULL:XQ+), 0% (ZERO:XQ) und bei der Möglichkeit einer Rückwärtsförderung -100% (FULL:XQ-) Schwenkwinkel entspricht. Dies erlaubt auch negative Istwerte. Der Eingangswert vor der Skalierung steht als Prozessdatum XQA für die Analogsignale bzw. für den optionalen LVDT - Eingang LD1 dauerhaft zur Verfügung.

Der Wert FULL:XQ- wird bei jeder Eingabe von FULL:XQ+ oder ZERO:XQ automatisch neu gesetzt, nämlich auf denselben Wert wie ZERO:XQ bei Pumpen im offenen Kreis und auf einen Wert, der eine symmetrische Skalierung ergibt bei CIRCUIT = CLOSED. Entsprechend ist dieser Wert zuletzt einzustellen.

5.3.6 XV (Skalierung des Eingangs für die Schieberlage)

Kommando	Parameter	Einheit	Mode
ZERO:XV x	x= -100,0... 100,0	%	IO_CONF
FULL:XV+ x			
FULL:XV- x			

Der Sensor am Ventil liefert ein Strom- oder Spannungssignal an den Klemmen 9/10, das sowohl uni- als auch bipolar sein kann. Oder die Ventilposition wird über einen LVDT – Sensor am Kanal LD2 erfasst. Das Rohsignal XVA kann mit diesen hier zur Verfügung gestellten Parametern passend skaliert werden.

Der Wert FULL:XV- wird bei jeder Eingabe von FULL:XV+ oder ZERO:XV automatisch neu gesetzt, nämlich auf einen Wert, der eine symmetrische Skalierung ergibt. Entsprechend ist dieser Wert zuletzt einzustellen, falls erforderlich.

Zur Einstellung dieser Werte siehe auch Abschnitt 6.3 (Inbetriebnahme).

5.3.7 SIGNAL:ANA (Art des Ausgangssignals)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe	
SIGNAL:ANA	x	x= V (1) C (2)	-	IO_CONF

Mit diesem Kommando gibt man an, ob Spannungs- oder Stromsignale ausgegeben werden

Da es sich hauptsächlich um bipolare Signale handelt, wird bei Anwahl der Einstellung „V“ automatisch die Möglichkeit einer Signalauswahl an PIN16 deaktiviert (diese wird mit PIN15 gleichgesetzt). Der Ausgang ist nun ein Differenzausgang, PIN16 wird für den negativen Signalanteil -100% ... 0 % abgebildet auf 10V – 0V an diesem Ausgang genutzt.

Zusammen mit der Ansteuerung von Pin 15 ergibt sich für die Spannungsdifferenz zwischen Pin 15 (+) und Pin 16 (-):

Delta U -10V ... 0 ... 10 V

Interessiert nur der positive Bereich des Signals, genügt es PIN15 zu erfassen.

Einstellung „C“:

Beide Ausgangspins sind unabhängig zuordbar.

Skalierung für bipolare Signale WQ / CQ / XQ / U: 4–12–20 mA entsprechen -100% ... 0 ... 100%

Unipolares Signal XP: 4-20mA entsprechen 0 – 100%. Bezug: SYS_RANGE

5.3.8 SEL15/16 (Signalauswahl)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe	
SEL15/16	x	x=WQ (1) XP (2) CQ (3) XQ (4) U (5) UV (6)	-	IO_CONF

Mit diesen Kommandos gibt man an, welche Signale an den Analogausgängen ausgegeben werden.

Die Signalnamen entsprechen den Prozessgrößen (siehe Blockschaltbild).

Im MASTER – Betrieb ist es erforderlich, den Schwenkwinkelsollwert WQ an Pin 15/16 auszugeben.

Dies geschieht immer als Spannungssignal U+/-10V. Somit werden diese Parameter in der Betriebsart MASTER fest auf „WQ“ gesetzt und ggf. auch ausgeblendet. Gleiches gilt für SIGNAL:15/16, s.u.

Setzt man CTRLOUT auf „ANA“, muss das Stellsignal U ausgegeben werden. Daher folgt auch hier eine Deaktivierung der Auswahlmöglichkeit.

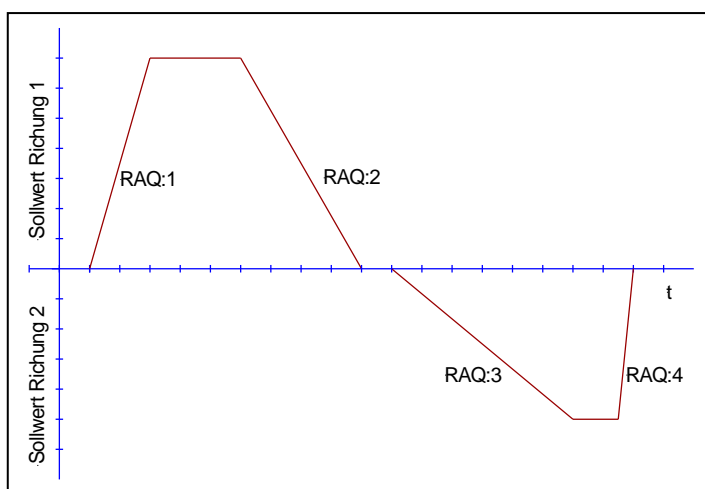
5.4 Reglerparametrierung

5.4.1 RAQ (Rampenfunktion Volumenstromsollwert)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
RAQ:I X	i= 1... 4 x= 1... 600000	ms	Q_CTRL FUNCTION nicht SLAVE

Vier Quadranten Rampenfunktion.

Der erste Quadrant steht für die ansteigende Rampe in Förderrichtung 1, der zweite Quadrant für die abfallende Rampe (Förderrichtung 1). Der dritte Quadrant steht für die ansteigende Rampe (Förderrichtung 2) und der vierte Quadrant für die abfallende Rampe (Förderrichtung 2).



Falls man mit CIRCUIT = OPEN ein unipolares Eingangssignal konfiguriert hat, verschwindet die Einstellmöglichkeit für RAQ:3 / RAQ:4.

5.4.2 CORR:Q (Volumenstromkorrekturwert)

Kommando	Parameter	Einheit	Mode
CORR:Q x	x= 0.. 1000	0,01 %	Q_CTRL

Über dieses Kommando wird der Korrekturwert des Volumenstromverlustes parametrierbar. Infolge eines steigenden Druckes wird der Pumpenvolumenstrom linear geringer. Über diesen Korrekturwert kann dies (im Rahmen der möglichen Fördermenge) kompensiert werden.

Empfehlenswert ist bei diesem Einsatz, die Rampe zu aktivieren, damit es zu keinen ungewollten Schwingungen kommt.

5.4.3 CQ (PID-Reglerparametrierung Schwenkwinkel)

Kommando	Parameter	Einheit	Mode
CQ:I	X		Q_CTRL
	i= FF P I I_LIM D T1		
	:FF x= 0... 100,0	%	
	:P x= 0... 100,0	-	
	:I x= 0... 3000,0	ms	
	:I_LIM x= 0... 100,0	%	
	:D x= 0... 120,0	ms	
	:T1 x= 10... 100,0	ms	

Über diese Kommandos wird der Q-Regler parametrierung. Es handelt sich um einen klassischen PID Regler.

Erklärung:

CQ:FF - Offset Wert um den Nullpunkt des Ventils (1 Magnet) einzustellen. Typischer Wert = 5000.

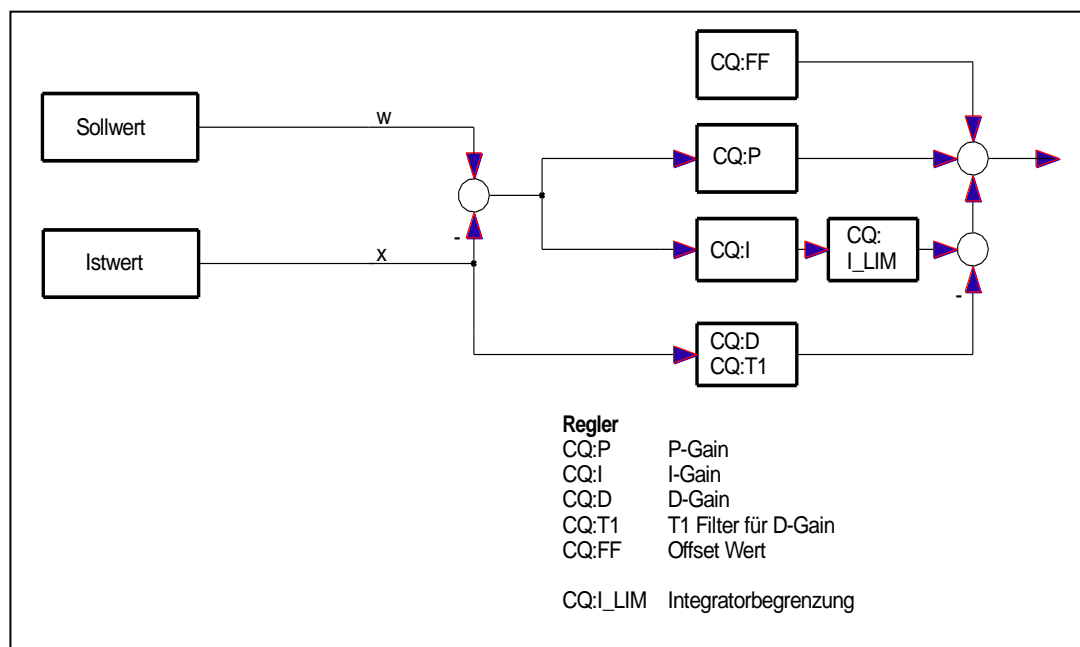
CQ:P - P Verstärkung des Reglers.

CQ:I - Nachstellzeit (Integrator), der Wert 0 deaktiviert den Integrator.

CQ:I_LIM - Begrenzung des Integrators, dieser Wert sollte möglichst klein gewählt werden, da er nur die Nichtlinearitäten des Systems ausgleichen muss.

CQ:D - Vorhaltezeit

CQ:T1 - Dämpfung des D-Anteils, typische Werte liegen bei ca. 10... 30 % von CQ:D.

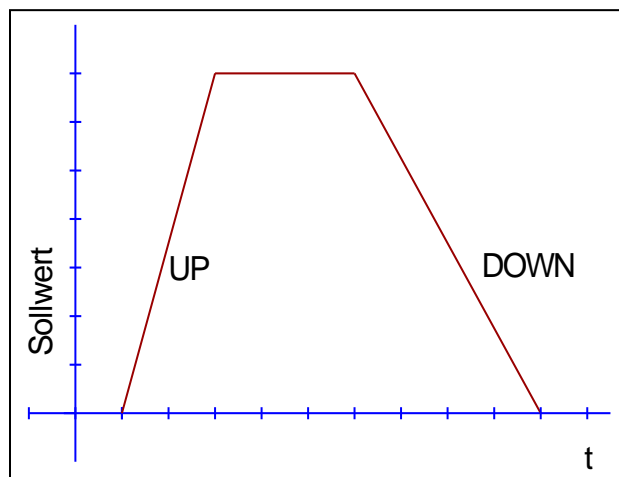


5.4.4 RAP (Rampenfunktion Drucksollwert)

Kommando	Parameter	Einheit	MODE
RAP:I X	i= UP DOWN x= 1... 600000	ms	P_CTRL

Dieser Parameter wird in ms eingegeben.

Die Rampenzeit wird getrennt für die steigende (UP) und fallende Rampe (DOWN) eingestellt.



5.4.5 CP (PID-Reglerparametrierung Druckregler)

Kommando	Parameter	Einheit	Mode
CP:LLIM X	x= 0,0... -100,0	%	P_CTRL
CP1:I X	i= FF P I I_ACT D T1		
CP2:I X	:FF x= 0... 150,0	%	
	:P x= 0... 100,0	-	
	:I x= 0... 3000,0	ms	
	:I_ACT x= 0... 100,0	%	
	:D x= 0... 120,0	ms	
	:T1 x= 10... 100,0	ms	

Über diese Kommandos wird der Druckregler parametrierung. Es gibt zwei Datensätze, zwischen denen mittels des Feldbusbits SELECT_CP umgeschaltet werden kann.

Erläuterung:

CP:LLIM - Untere Grenze für den Druckregler. Hier kann der Aussteuerbereich von 0 bis auf -100% erweitert werden.

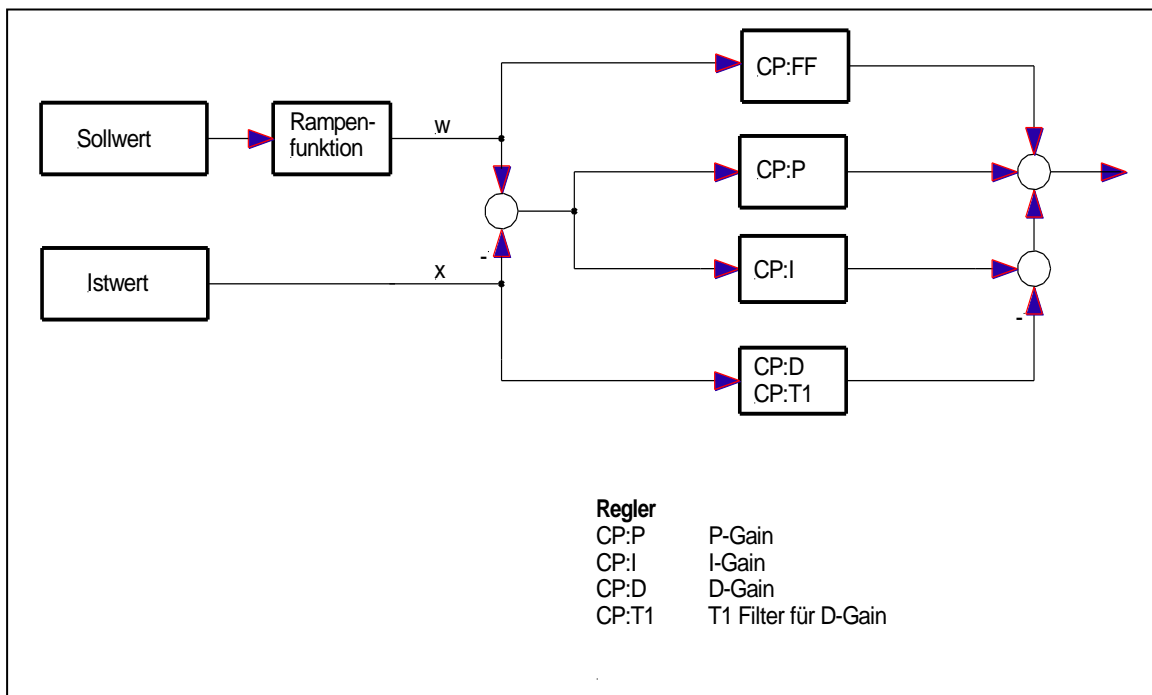


ACHTUNG: Wird CP:LLIM negativ, so wird automatisch der Mooring Betrieb in beiden Richtungen ermöglicht.

CP:FF - Vorsteuerung, kommt typischerweise zum Einsatz, wenn die Druckregelung nicht über die Schwenkwinkelverstellung sondern über ein Druckventil erfolgt.

- CP:P - P Verstärkung des Reglers. Infolge der Druckregelung über ein Druckventil sind relativ kleine Verstärkungen einzustellen. Typische Werte: 0,5... 2,0.
- CP:I - Nachstellzeit (Integrator), der Wert 0 deaktiviert den Integrator.
- CP:I_ACT Aktivierungsschwelle, diese steuert die Funktion des Integrators. Der Integrator wird erst aktiviert, wenn der Istwert die prozentuale Schwelle (I_ACT) des Sollwertes erreicht hat. Dies verhindert ein ungewolltes Integrieren und somit Drucküberschwinger.
- CP:D - Vorhaltezeit.
- CP:T1 - Dämpfung des D-Anteils, typische Werte liegen bei ca. 10... 30 % von CP:D.

Die Integratorbegrenzung bei positiver Ansteuerung ist der Schwenkwinkelsollwert. Bei negativer Ansteuerung ist dies die Reglerbegrenzung LLIM.



5.4.6 PL (Leistungsbegrenzungsregelung)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
PL:RPM	X x = 300... 3000	1/min	P_CTRL
PL:QMAX	X x = 1... 1000	cm ³	
PL:EFF	X x = 50,0... 100,0	%	
PL:PL	X x = 0,1... 1000,0	kW	
PL:T1	X x = 1,0... 1000,0	ms	

Über dieses Kommando wird die Leistungsbegrenzung parametrisiert. Die Funktion wird mittels Parameter PL:CTRL in der SYSTEM Gruppe aktiviert.

Erläuterung:

- PL:RPM - Motordrehzahl
- PL:QMAX - Schluckvolumen der Pumpe
- PL:EFF - Wirkungsgrad
- PL:PL - Leistungsgrenze
- PL:T1 - Zeitfaktor

Abhängig von den Eingabedaten wird die theoretische Eckleistung berechnet:

$$P_{MAX} = \frac{Q_{MAX} \cdot RPM \cdot P_{SYS_RANGE}}{Eff \cdot 600}$$

Bei Änderungen an Parametern der Gleichung wird der Wert für P:MAX automatisch errechnet.

Die parametrierbare Leistungsgrenze PL wird automatisch durch diese Eckleistung begrenzt. Der kleinste einstellbare Wert liegt bei 20 % von P:MAX.

Der Zeitfaktor bestimmt die Dynamik der Leistungsbegrenzung. Typische Werte liegen zwischen 20... 50 ms.

5.5 Ausgangssignalanpassung

An dieser Stelle erfolgt eine erste Signalanpassung, die verwendet wird, um die Überdeckung des Stellventils zu kompensieren. Wenn man die internen Schieberlagereger verwendet, wird dort mit den Parametern VA:MIN die Mindestansteuerung der Magneten für den Beginn der Schieberbewegung eingestellt und an dieser Stelle das erforderliche Signal an die Schieberlageregelung, um die mechanische Überdeckung des Ventilschiebers zu überwinden. Entsprechend sind bei der Inbetriebnahme zuerst die „VA“ – Parameter einzustellen und danach die an dieser Stelle folgenden Werte.

5.5.1 MIN (Kompensation der Überdeckung)

5.5.2 MAX (Ausgangsskalierung)

5.5.3 TRIGGER (Ansprechschwelle der Überdeckungskompensation)

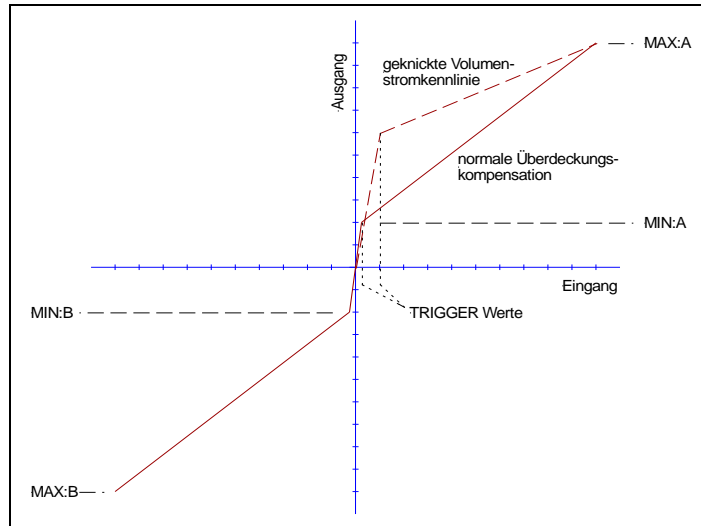
Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
MIN:i	i= A B x= 0,0... 60,0	- %	Q_CTRL
MAX:i	x= 50,0... 100,0	%	
TRIGGER	x= -40,0... 40,0	%	

Über diese Kommandos wird das Ausgangssignal an das Ventil angepasst. Bei Positioniersteuerungen und anderen geregelten Anwendungen wird eine geknickte Volumenstromkennlinie anstelle des typischen Überdeckungssprungs verwendet. Der Vorteil ist ein besseres und stabileres (Positionier-) Verhalten.

Über eine negative Einstellung des Triggerparameters ist bei zweimagnetigen Ventilen eine Überschneidung der Ventilansteuerungen realisierbar. Die Prozessgröße U zeigt in diesem Fall lediglich die Differenz der beiden Ausgangssignale an. Durch Beobachten der Magnetströme kann die Wirkung dieser Einstellvariante beurteilt werden. Wird die Stellgröße auf die Analogausgänge gelegt (SEL15 = U oder FUNCTION = MASTER), so werden die Einzelsignale an PIN15 und PIN16 ebenfalls entsprechend überlagert.



ACHTUNG: Sollten am Ventil bzw. am Ventilverstärker ebenfalls Einstellmöglichkeiten für die Totzonenkompensation vorhanden sein, so ist sicherzustellen, dass die Einstellung entweder am Leistungsverstärker oder im Modul durchgeführt wird. Wird der MIN Wert zu hoch eingestellt, wirkt sich dies auf die minimale Ventilöffnung aus, die dann nicht mehr einstellbar ist. Im extremen Fall führt dies zu einem Oszillieren um den gewünschten Zielwert.



5.5.4 POL:U (Polarität der Schwenkwinkelregelung)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
POL:U x	x= + (1) - (0)	-	Q_CTRL

Mit diesem Parameter wählt man die Polarität des Schwenkwinkelreglers. Nähere Information dazu in der Anwendungsbeschreibung / Kapitel 3.

5.6 Schieberlageregler

5.6.1 PID Regler

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
CV:i x	i= P I D D_T1 FF		V_CTRL
	P x= 0,01... 100,0	-	
	I x= 0... 3000,0	ms	
	D x= 0... 120,0	ms	
	D_T1 x= 1,0... 100,0	ms	
	FF x= 0,0... 100,0	%	

Über dieses Kommando wird der Regler parametrierbar.

Die P, I und D Anteile verhalten sich genauso wie bei den bereits beschriebenen Reglern für Druck und Schwenkwinkel.

Über den FF - Wert wird der Ausgang direkt angesteuert. Der Regler muss so nur noch die Abweichung ausregeln. Dies führt zu einem stabilen Regelverhalten und gleichzeitig zu einer dynamischen Ansteuerung.

5.6.2 Integratorsteuerung

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
CV:I_LIM x	x= 0,0... 100,0	%	V_CTRL
CV:I_ACT x	x= 0,0... 100,0	%	
CV:I_DZ x	x= 0,0... 100,0	%	

Der CV:I_LIM Parameter begrenzt den Arbeitsbereich des I-Anteils, so dass der Regler schneller ohne größere Überschwingen den Prozess regeln kann. Ist der Wert zu klein gewählt, kann es zu dem Effekt kommen, dass die Nichtlinearität des Ventils nicht mehr zu 100 % ausgeglichen werden kann.

CV:I_ACT steuert die Funktion des Integrators. Der Integrator wird erst aktiviert, wenn die Regelabweichung unter die eingestellte Schwelle gesunken ist oder die momentane Regelabweichung zu einem Abbau des Integralanteils führt. Der Vorteil dieser Steuerung macht sich bei Sollwertsprüngen bemerkbar: Zunächst reicht der Einfluss der Vorsteuerung und des P-Anteils, um den größten Teil der Sollwertänderung zu bewirken. Vor Erreichen des Ziels wird der Integrator hinzugeschaltet und sorgt für das Eliminieren einer bleibenden Abweichung. Ohne den zwischenzeitlichen Stopp des Integrators würde dieser zu früh das Ausgangssignal in die gleiche Richtung bewegen, so dass der Zielwert erst nach einem deutlichen Überschwinger erreicht wird. Ein Abbau des Integralanteils hingegen ist immer erwünscht.

CV:I_DZ definiert eine Totzone für den I – Anteil des Reglers. Innerhalb dieses Bereichs der Regelabweichung wird die Integration gestoppt. Damit wird vermieden, dass sich der Ventilschieber im stationären Betrieb permanent über den Bereich der mechanischen Hysterese hin- und her bewegt, d.h. sogenanntes Grenzzyklen ausführt.

5.6.3 VA:MIN (Mindestansteuerung)

5.6.4 VA:MAX (Maximalansteuerung)

5.6.5 VA:TRIGGER (Ansprechschwelle der Mindestansteuerung)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
	i= A B		V_CTRL
VA:MIN:i x	x= 0,0... 60,0	0,01 %	
VA:MAX:i x	x= 40,0... 100,0	0,01 %	
VA:TRIGGER x	x= -40,0... 40,0	0,01 %	

Bei 2-magnetigen Ventilen gibt es für jede Seite eine Mindestansteuerung, die notwendig ist um eine Bewegung des Schiebers einzuleiten. Diese Werte werden meistens durch die Vorspannung der Rückstellfedern am Ventilschieber bestimmt.

Ähnlich zu den Parametern MIN:A / MIN:B (für die Überdeckungskompensation) bewirken die Parameter VA:MIN:A / VA:MIN:B eine Kompensation, hier jedoch für die zentrierende Kraft in der Neutralstellung.

Die Werte VA:MAX:A/B können ggf. verwendet werden, um eine Asymmetrie der Magnetströme für die beiden Bewegungsrichtungen zu realisieren.

Über eine negative Einstellung des Triggerparameters ist bei zweimagnetigen Ventilen eine Überschneidung der Ventilansteuerungen realisierbar. Die Prozessgröße UV zeigt in diesem Fall lediglich die Differenz der beiden Ausgangssignale an. Durch Beobachten der Magnetströme kann die Wirkung dieser Einstellvariante beurteilt werden. Wird die Stellgröße auf die Analogausgänge gelegt (SEL15 = UV), so werden die Einzelsignale an PIN15 und PIN16 ebenfalls entsprechend überlagert.

5.6.6 POL:UV (Polarität des Stellventils)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
POL:UV x	x= + (1) - (0)	-	V_CTRL

Mit diesem Parameter wählt man die Polarität der Stellventilansteuerung. Nähere Information dazu in der Anwendungsbeschreibung / Kapitel 3.

5.7 Endstufenparameter

5.7.1 CURRENT (Nominaler Ausgangsstrom)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
CURRENT X	x= 500... 2600	mA	IO_CONFIG

Über diesen Parameter wird der Nennstrom des Magneten eingestellt. Dither und auch MIN/MAX beziehen sich immer auf den gewählten Strombereich.

5.7.2 DITHER (Dither Signal Einstellung)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
DFREQ X	x= 60... 400	Hz	IO_CONFIG
DAMPL X	x= 0,0... 30,0	%	

Über dieses Kommando kann der Dither frei definiert werden. Je nach Ventil können unterschiedliche Amplituden oder Frequenzen erforderlich sein. Typische Werte für die Ditheramplitude liegen zwischen 5,0 und 12,0.



ACHTUNG: Die Parameter PPWM und IPWM beeinflussen die Wirkung der Dithereinstellung. Nach der Dither Optimierung sollten diese Parameter nicht mehr verändert werden. Bei PWM Frequenzen unter 500 Hz sollte die Ditheramplitude auf 0 gesetzt werden.

5.7.3 PWM (PWM Frequenz)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
PWM x	x= 61... 2604	Hz	IO_CONFIG

Die Frequenz kann in vorgegebenen Stufen definiert werden (61 Hz (1), 72 Hz (2), 85 Hz (..), 100 Hz, 120 Hz, 150 Hz, 200 Hz, 269 Hz, 372 Hz, 488 Hz, 624 Hz, 781 Hz, 976 Hz, 1201 Hz, 1420 Hz, 1562 Hz, 1736 Hz, 1953 Hz, 2232 Hz, 2604 Hz (20)). Die optimale Frequenz ist ventilabhängig.



ACHTUNG: Bei niedrigen PWM Frequenzen sollten die Parameter PPWM und IPWM angepasst werden, da die längeren Totzeiten die Stabilität des Regelkreises verringern. Dies geschieht normalerweise automatisch bei ACC = ON.

5.7.4 ACC (Automatische Einstellung des Magnetstromreglers)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
ACC X	x= ON (1) OFF (2)	-	IO_CONFIG

Arbeitsmodus der Magnetstromregelung.

ON: Automatische Berechnung der PPWM und IPWM Werte anhand der PWM Frequenz.

OFF: Werte müssen manuelle vom Anwender angepasst werden.

5.7.5 PPWM (Magnetstromreglereinstellung)

5.7.6 IPWM (Magnetstromreglereinstellung)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
PPWM	x= 0... 30	-	IO_CONFIG
IPWM	x= 1... 100	-	

Mit diesen Kommandos wird der PI Stromregler für die Magnetansteuerung parametrier.

Ein höherer P-Anteil erhöht die Dynamik des Stromregelkreises und somit auch die Auswirkung der Dithereinstellung. Der I-Anteil sollte nur bei genauen Kenntnissen über die Stromregelung verändert werden.



ACHTUNG: Ohne entsprechende Messmöglichkeiten und Erfahrungen sollten diese Parameter nicht verändert werden. Parameter sind nur änderbar bei ACC = OFF.

Ist die PWM > 2500 Hz, so kann die Stromregeldynamik erhöht werden.

Typische Werte sind: PPWM = 7... 15 und IPWM = 20... 40.

Ist die PWM < 250 Hz, so muss die Stromregeldynamik verringert werden.

Typische Werte sind: PPWM = 1... 3 und IPWM = 40... 80.

5.8 Sonderkommandos (TERMINAL)

5.8.1 VLVCTRL (Betriebsart Schieberlageregelung)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
VLVCTRL x	x= ON (1) SIMOL (2) SIMCL (3)	-	TERMINAL

Mit diesem Kommando wird die Schieberlageregelung für das Stellventil aktiviert oder eine Inbetriebnahmefunktion ausgewählt. Dieser Parameter wird nicht mit SAVE gespeichert, nach jedem Neustart des Moduls ist zunächst die Einstellung „ON“ ausgewählt.

- ON: PID – Regler für die Schieberposition ist aktiv, Sollwert aus Schwenkwinkelregler (Normalbetrieb)
- SIMOL: Simulation des gesteuerten Betriebs „open loop“ (reine Vorsteuerung). Einstellung während der Inbetriebnahme. Als Sollwert für die Ventilposition wird das Signal WQI vor der Rampe genutzt, Vorgabe im Monitor – Fenster des WPC (RC – Modus).
Achtung: in dieser Einstellung ist die Fehlerverarbeitung inaktiv, das Gerät arbeitet ohne READY.
- SIMCL: Simulation des Schieberlagereglers inklusive Vorsteuerung. Einstellung während der Inbetriebnahme. Als Sollwert für die Ventilposition wird das Signal WQI vor der Rampe genutzt, Vorgabe im Monitor – Fenster des WPC (RC – Modus).
Achtung: in dieser Einstellung ist die Fehlerverarbeitung inaktiv, das Gerät arbeitet ohne READY.

5.8.2 EOUT (Ausgangssignal bei fehlender Bereitschaft)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
EOUT	x	x= -100,0... 100,0	%
			TERMINAL

Ausgangswert bei fehlender Bereitschaft (READY Ausgang ist deaktiviert). Hier kann ein Wert (Öffnungsgrad des Ventils) für den Fall eines Fehlers oder bei deaktiviertem ENABLE Eingang definiert werden. Diese Funktion kann verwendet werden, wenn z. B. bei einem Sensorfehler der Antrieb (mit vorgegebener Geschwindigkeit) in eine der beiden Endlagen fahren soll.

$|EOUT| = 0$ Ausgang wird im Fehlerfall abgeschaltet. Dies ist das normale Verhalten.

Wenn man CTRLOUT = 2SCL parametriert hat, also eine interne Lageregelung des Ventilschiebers vorgenommen wird, gibt EOUT den Sollwert für die Ventilposition im Fehlerfall bzw. bei Abwesenheit einer Freigabe durch ENABLE an.

Der Lageregler bleibt also aktiv, wenn EOUT nicht „0“ ist und versucht, diese Position einzustellen.

5.8.3 DIAG (Abfrage der letzten Abschaltursachen)

Gibt man dieses Kommando im Terminalfenster ein, werden die letzten 10 Abschaltungen (Entfall des *Ready* bei anliegendem *Enable*) angezeigt. Die Abschaltursachen werden jedoch nicht gespeichert, wenn die Versorgungsspannung abgeschaltet wird. Die letzte Ursache wird in der untersten Zeile der Liste angezeigt. Einträge „---“ zeigen unbenutzte Speicherzellen an.

Ein Beispiel:

```
>DIAG
---
---
---
---
---
---
---
---
SSI-Sensor
INPUT PIN 6
>|
```

5.8.4 ST (Status der Feldbussignale)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
ST	-	-	TERMINAL

Dieses Kommando erlaubt es, sämtliche Eingangssignale der Feldbusschnittstelle im Terminalfenster abzufragen. Zusätzlich wird der Zustand der Kommunikation angezeigt. PN AR wird bei Profinet – Geräten ausgegeben und bedeutet „address relation“, also bestehende Verbindung zu einem Master. Im redundanten Fall (S2) wird 1 / 1 ausgegeben, wenn beide Master Zugriff haben. Im Normalbetrieb mit einem Master ist die Anzeige 1 / 0. Die übrigen Ausgaben sind im Klartext kommentiert und selbsterklärend.

5.8.5 DIAGTPS (Profinet – Diagnoseinfos)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
DIAGTPS	-	-	TERMINAL

Dieses Kommando liefert Informationen zum Status der Profinet – Schnittstelle. Es dient der Expertenanalyse und kann im Fehlerfall die Diagnose erleichtern. Zusätzlich wird der eingestellte Profinet – Gerätename ausgegeben.

5.8.6 SETPFNAME (Setzen des Stationsnamens)

Kommando	Parameter	Einheit	Gruppe
SETPFNAME	x x x x	-	TERMINAL

Über dieses Kommando kann der Profinet – Gerätename eingestellt werden. Siehe auch Abschnitt 6.3. Sollte der Name länger als 18 Zeichen sein, ist er in Blöcke von jeweils maximal 18 Zeichen aufzuteilen, die getrennt von Leerzeichen eingegeben werden (das sollen die „x“ in der obigen Tabelle verdeutlichen). Beachten Sie, dass WPC grundsätzlich im Terminal eingegebene Kleinbuchstaben als Großbuchstaben anzeigt. Da der Gerätename gemäß der Konvention keine Großbuchstaben enthalten darf, werden diese beim Empfang durch das Modul wieder in Kleinbuchstaben gewandelt. Es ist also egal, ob man bei der Eingabe Klein- oder Großschreibung verwendet.

Der Befehl SETPFNAME -RESET setzt das Gerät auf Werkseinstellungen zurück, d.h. ein eingestellter Name wird wieder gelöscht.

5.9 Prozessdaten

Kommando	Parameter	Einheit
WQI	Schwenkwinkelvorgabe	%
WQ	Schwenkwinkelsollwert	%
XQ	Schwenkwinkelistwert	%
EQ	Regelabweichung Schwenkwinkel	%
CQ	Ausgangssignal Schwenkwinkelregler	%
WP	Drucksollwert	bar
XP1	Druckistwert in Richtung 1	bar
XP2	Druckistwert in Richtung 2	bar
XP	Druckistwert in der aktiven Förderrichtung	bar
EP	Regelabweichung Druck	bar
CP	Ausgangssignal Druckregler	%
XL	Ausgangsleistung	%
XQA	Eingangssignal Schwenkwinkel vor der Skalierung	%
XVA	Eingangssignal Ventilposition vor der Skalierung	%
U	Stellsignal zum Ventil oder Sollwert Ventilposition	%
IA	Ventilstrom Magnet A	mA
IB	Ventilstrom Magnet B	mA
XV	Position des Stellventils	%
UV	Ausgangssignal an die Endstufe	%
CV	Ausgangssignal des Ventilreglers	%
EV	Regelabweichung Ventilposition	%

Die Prozessdaten können nur ausgelesen werden. Sie zeigen die aktuellen Ist- und Sollwerte an.

6 PROFINET IO RT Schnittstelle

6.1 PROFINET Funktionen

PROFINET, ein Standard für Industrial Ethernet nach IEEE 802.xx., basiert auf der 100 Mb/s-Version des Full-Duplex und Switched-Ethernet. PROFINET IO ist für den schnellen Datenaustausch zwischen Ethernet-basierten Steuerungen (Master-Funktionalität) und Feldgeräten (Slave-Funktionalität) mit Zykluszeiten bis zu 10 ms ausgelegt.

6.2 PROFINET Installationshinweise

Der Anschluss der PROFINET - Feldgeräte erfolgt ausschließlich über Switches als Netzwerkkomponenten. Ein PROFINET Netzwerk kann in Stern-, Baum-, Linien- oder Ringtopologie aufgebaut werden. PROFINET basiert auf der Fast-Ethernet-Standardübertragung mit 100 Mbit/s. Als Übertragungsmedien sind Kupferleitungen CAT5 zugelassen.

Für das IP20-Umfeld im Schaltschrank wird der RJ45-Steckverbinder CAT5 gemäß EN 50173 oder ISO / IEC 11801 eingesetzt. Die Kontaktbelegung ist der Ethernet-Standard (ISO / IEC 8802-3) kompatibel.

Die Verbindung zwischen PROFINET Teilnehmern bezeichnet man als PROFINET Channel. In den meisten Fällen werden PROFINET Channels mit Kupferkabeln nach IEC 61784-5-3 und IEC 24702 aufgebaut. Die maximale Länge eines PROFINET Channels, der mit Kupferkabeln aufgebaut ist, beträgt 100 m.

6.3 PROFINET Zugriffskontrolle

Alle Profinet Geräte müssen eine eindeutige IP-Adresse und einen Namen erhalten, um eine Kommunikation zu ermöglichen. Die IP-Adresse wird durch den Profinet-IO-Controller (PLC) dem Gerät automatisch zugeordnet, sie muss weder am Gerät eingestellt noch aktiv vom Benutzer dem Gerät zugewiesen werden.

Der Name des PROFINET IO-Device ist im permanenten Speicher des Gerätes gespeichert. Es kann von einem IO-Supervisor modifiziert werden. Dies ist in der Regel das Engineeringssystem der verwendeten SPS.

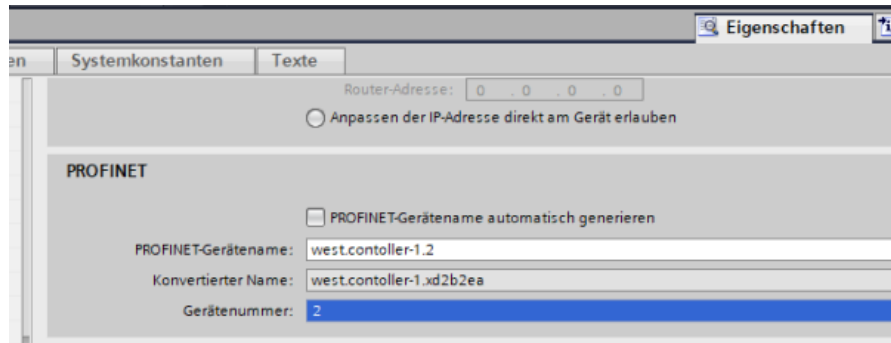
Alternativ ist es möglich, dem Gerät einen Namen über das Terminalkommando SETPFNAME zuzuweisen. Siehe Abschnitt 5.8.6.

Für die Gerätenamen gibt es einige Bedingungen:

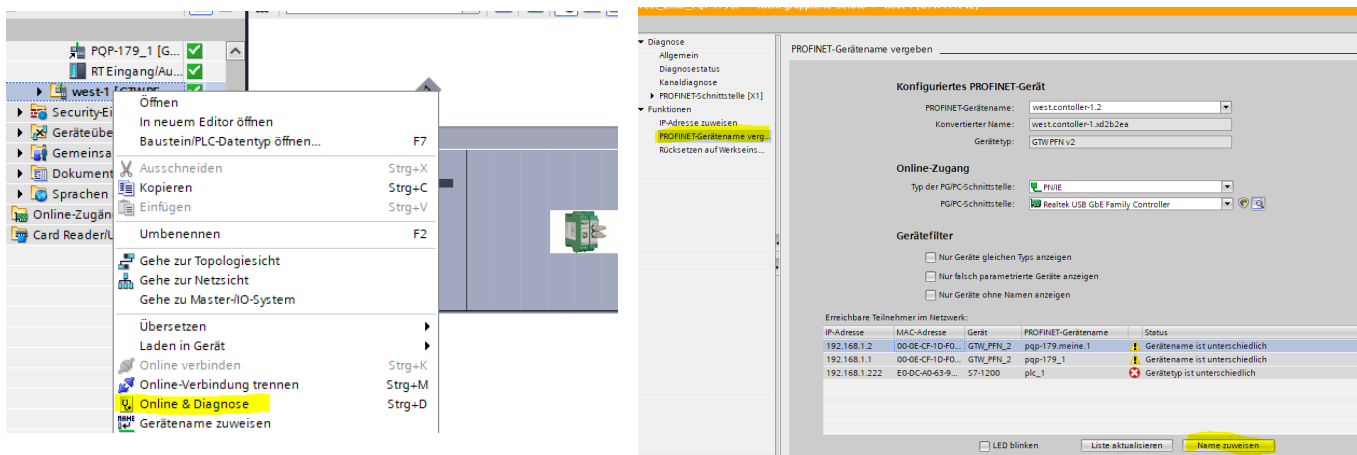
- Der Name besteht aus einem oder mehreren Namensbestandteilen, die durch einen Punkt [.] getrennt sein können.
- Beschränkung auf 240 Zeichen insgesamt (Kleinbuchstaben, Ziffern, Bindestrich oder Punkt)
Soll der Name mittels WPC zugewiesen werden, sind maximal 72 Zeichen möglich.
- Ein Namensbestandteil innerhalb des Gerätenamens, d. h. eine Zeichenkette zwischen zwei Punkten, darf maximal 63 Zeichen lang sein.
- Ein Namensbestandteil besteht aus den Zeichen [a-z, 0-9].
- Der Gerätename darf nicht mit dem Zeichen "-" beginnen und auch nicht mit diesem Zeichen enden.
- Der Gerätename darf nicht mit Ziffern beginnen.
- Der Gerätename darf nicht die Form n.n.n.n haben (n = 0, ... 999).
- Der Gerätename darf nicht mit der Zeichenfolge "port-xyz" oder "port-xyz-abcde" beginnen (a, b, c, d, e, x, y, z = 0, ... 9).

Beachten Sie, dass einige Mastersysteme wie zum Beispiel TIA – Portal nicht den dort angegebenen Gerätenamen direkt dem Gerät zuweisen, sondern mit einem sogenannten konvertierten Namen arbeiten. Diese Konvertierung geschieht nicht nach offensichtlichen Regeln.

Allerdings werden die konvertierten Namen dort auch angezeigt:



Der bevorzugte Weg der Namenszuweisung ist über die entsprechende Funktion des Engineeringsystems. Dies geschieht im TIA – Portal beispielsweise an dieser Stelle:



6.4 Gerätebeschreibung (GSDML)

Die Eigenschaften eines IO-Device werden vom Gerätehersteller in einer General Station Description (GSD) Datei beschrieben. Die GSDML Datei (GSD Markup Language) wird für diesen Zweck in einer Art XML-basierten Sprache beschrieben. Für die Ein- und Ausgabedaten beschreibt die GSDML-Datei die Struktur der zyklischen Datenzugriffe zwischen der speicherprogrammierbaren Steuerung und dem PROFINET-IO-Device. Jede Nichtübereinstimmung zwischen der Größe und dem Aufbau der Ein- und Ausgangsdaten mit der vorgesehenen Datenstruktur erzeugt eine Meldung an den Controller.

Für diese Baugruppe sind 32-Bytes für die Eingabedaten und 32-Bytes für die Ausgabedaten vorgesehen und müssen demnach voreingestellt werden.

Die benötigte GSDML ist die Datei GSDML-V2.43-W.E.St-GTW_PFN_v6-20240116.xm

6.5 IO Beschreibung

Die relativen Vorgaben werden in einem Wertebereich bis 10000 für 100 % übertragen.

Die Drucksignale werden mit der Auflösung von 0,1 bar vorgegeben bzw. zurückgemeldet.

Bei den Steuer- und Statusbits bedeutet eine "1" eine Aktivierung bzw. eine aktive Meldung.

Fehlerbits sind invertiert dargestellt, da hier die "0" einen aktiven Fehler wiedergibt.

Die Steuerung des Moduls erfolgt über ein Steuerwort mit folgenden Bits:

ENABLE	Allgemeine Freigabe des Systems in Kombination mit dem Hardware Enable. Der Schwenkwinkelregler und die Ausgangsstufe werden aktiviert.
ENABLE P	Aktivierung des Druckreglers
ENABLE PL	Aktivierung der Leistungsbegrenzung (Inklusive Skalierung über den Bus). Wird die Funktion aktiviert, muss auch ein Sollwert WL vorgegeben werden. Mit diesem skaliert man die Leistungsgrenze PL:PL.
SELECT CP	Wahl des aktiven Datensatzes für den Druckregler (Aktivierung für CP2)
SELECT XP	Wahl des aktiven Druck Istwertes für den Regler (Aktivierung für XP2), nur relevant in der Betriebsart für den offenen Kreis (CIRCUIT = OPEN).
PARA READ	liest bei einer positiven Flanke den augenblicklichen Wert des durch Parameterindex bestimmten Parameters und gibt ihn bei Parameterwert aus. Bei ungültiger Adresse wird „0xffffffff“ zurückgegeben.
READLLIM	PARAREAD liefert die untere Grenze für den gewählten Parameter statt des Wertes. Diese Funktion dient in erster Linie der selbsttätigen Initialisierung eines SPS-Parametrierbausteins.
READULIM	dto., jedoch Ausgabe der unteren Bereichsgrenze.
PARA MODE	Aktiviert die Parametrierung über den Bus.
PARA VALID	Eingestellte Parametrierung wird bei Aktivierung übertragen.
LIVEBIT IN	Überwachung der Feldbuskommunikation: Der Zustand des Bits wird kontinuierlich über LIVEBIT OUT zurückgemeldet.

Weitere Datenworte zum Modul:

SOLLWERT WQI	Vorgabe des Sollschenkwinkels (-10000 ... 0 ... 10000) oder der Soll – Ventilposition
SOLLDRUCK	Vorgabe für den Druckregler in 0,1 bar Einheiten
SOLLLEISTUNG	Vorgabe für die Begrenzungsfunktion in % der Leistungsgrenze (10000 = 100% = PL:PL)
PARAMETERWERT	Parameterwert, der übermittelt werden soll
PARAMETERADRESSE	Adresse des Parameters, der geändert oder gelesen werden soll

Die Rückmeldung erfolgt über ein Statuswort mit folgenden Bits:

READY	Allgemeine Betriebsbereitschaft des Systems (Bei Enable und Fehlerfreiheit)
POWER LIM	System ist in der Leistungsbegrenzung
P ACTIVE	System ist in der Druckbegrenzungsregelung
XQ ERROR	Fehler am Schwenkwinkelsensor
XV ERROR	Fehler am Sensor für die Stellungrückmeldung des Regelventils
XP1 ERROR	Fehler am Drucksensor 1
XP2 ERROR	Fehler am Drucksensor 2
IA ERROR	Fehler am Magneten A
IB ERROR	Fehler am Magneten B
DERROR	Interner Datenfehler
BUS ERROR	Interner Fehler in der Abarbeitung der Feldbus Datenübertragung
PARA ACTIVE	Parametriemodus ist aktiv
PARA READY	Parameterwert wurde korrekt übernommen. Zurück gesetzt wird dieses Bit, wenn das PARAVALID Bit zurückgesetzt wird.
LIVEBIT OUT	Überwachung der Feldbuskommunikation: Rückmeldung des LIVEBIT IN Signals (siehe oben).

Istwerte und weitere aktuelle Ausgabewerte zum Feldbus:

SCHWENKWINKEL ISTWERT	gemessenes Schwenkwinkelsignal (XQ)
DRUCK ISTWERT 1 / 2	gemessener Druck an Eingang 1 (XP1) / 2 (XP2)
LEISTUNGSBEGRENZUNG	Ausgangswert Leistungsbegrenzungsfunktion
STELLSIGNALZUM VENTIL	Ausgangssignal des Reglers (U)
MAGNETSTROM A / B	gemessener Ventilstrom Magnet A (IA) / B (IB)
PARAMETERWERT	mit PARA READ ausgelesener Parameterwert

6.6 VORGABE vom PROFINET

6.6.1 Übersicht

Nr.	Byte	Funktion	Typ	Bereich	Einheit
1	0	Steuerwort 1 High	int		
2	1	Steuerwort 1 Low			
3	2	Steuerwort 2 High	int		
4	3	Steuerwort 2 Low			
5	4	Sollwert WQI High	int	-10000... 0 ... 10000	0,01 %
6	5	Sollwert WQI Low			
7	6	Drucksollwert High	int	0... 10000	0,1 bar
8	7	Drucksollwert Low			
9	8	Leistungssollwert High	int	0 ... 10000	0,01 %
10	9	Leistungssollwert Low			
11	10	---			
12	11	---			
13	12	---			
14	13	---			
15	14	---			
16	15	---			
17	16	---			
18	17	---			
19	18	---			
20	19	---			
21	20	---			
22	21	---			
23	22	---			
24	23	---			
25	24	---			
26	25	---			
27	26	Parameterwert High (MSB)	long	Abhängig vom gewählten Parameter	Abhängig vom gewählten Parameter
28	27				
29	28				
30	29	Parameterwert Low (LSB)			
31	30	Parameteradresse High	int	0... 0x2073	-
32	31	Parameteradresse Low			

6.6.2 Definition Steuerwort 1

Byte 0 – Steuerwort 1 High			
Nr.	Bit	Funktion	
1	0	SELECT XP	Wahl des aktiven Druck - Istwertes für den Regler
2	1	SELECT CP	Wahl des Parametersatzes für den Druckregler
3	2	---	
4	3	---	
5	4	ENABLE PL	Aktivierung der Leistungsbegrenzung
6	5	---	
7	6	ENABLE P	Aktivierung des Druckreglers
8	7	ENABLE	Freigabe des Systems

Byte 1 – Steuerwort 1 Low			
Nr.	Bit	Funktion	
1	0	---	
2	1	---	
3	2	---	
4	3	---	
5	4	---	
6	5	---	
7	6	---	
8	7	---	

6.6.3 Definition Steuerwort 2

Byte 2 – Steuerwort 2 High			
Nr.	Bit	Funktion	
1	0	LIVEBIT IN	Feldbusüberwachung
2	1	---	
3	2	---	
4	3	---	
5	4	---	
6	5	---	
7	6	---	
8	7	---	

Byte 3 – Steuerwort 2 Low			
Nr.	Bit	Funktion	
1	0	---	
2	1	---	
3	2	---	
4	3	READLLIM	PARAREAD liefert die untere Grenze für den gewählten Parameter
5	4	READULIM	PARAREAD liefert die obere Grenze für den gewählten Parameter
6	5	PARA READ	Auslesen der angewählten Adresse
7	6	PARA VALID	Übertragen der eingestellten Parameter
8	7	PARA MODE	Aktivierung des Parametriermodus

6.7 DATEN zum PROFINET

6.7.1 Übersicht

Nr.	Byte	Funktion	Typ	Bereich	Einheit
1	0	Statuswort 1 High	int		
2	1	Statuswort 1 Low			
3	2	Statuswort 2 High	int		
4	3	Statuswort 2 Low			
5	4	Schwenkwinkel Istwert High	int	+/- 10000	0,01 %
6	5	Schwenkwinkel Istwert Low			
7	6	Druck Istwert 1 High	Int	0... 10000	0,1 bar
8	7	Druck Istwert 1 Low			
9	8	Druck Istwert 2 High	Int	0... 10000	0,1 bar
10	9	Druck Istwert 2 Low			
11	10	Leistungsbegrenzung High	Int	0... 10000	0,01 %
12	11	Leistungsbegrenzung Low			
13	12	Stellsignal zum Ventil High	Int	+/- 10000	0,01 %
14	13	Stellsignal zum Ventil Low			
15	14	Magnetstrom A High	Int	0... 2600	mA
16	15	Magnetstrom A Low			
17	16	Magnetstrom B High	Int	0... 2600	mA
18	17	Magnetstrom B Low			
19	18	Rückmeldung Schieberlage High	Int	+/- 10000	0,01 %
20	19	Rückmeldung Schieberlage Low			
21	20				
22	21				
23	22				
24	23				
25	24				
26	25				
27	26				
28	27				
29	28	Parameterwert High (MSB)	long	Je nach Parameter	Je nach Parameter
30	29				
31	30				
32	31	Parameterwert Low (LSB)			

6.7.2 Definition Statuswort 1

Byte 0 – Statuswort 1 High			
Nr.	Bit	Funktion	
1	0	---	
2	1	---	
3	2	---	
4	3	---	
5	4	---	
6	5	PRESSURE LIM	System ist in der Druckbegrenzung
7	6	POWER LIM	System ist in der Leistungsbegrenzung
8	7	READY	Bereitschaftsmeldung

Byte 1 – Statuswort 1 Low			
Nr.	Bit	Funktion	
1	0	---	
2	1	$\overline{XV\ ERROR}$	Fehler Schieberlagesensor
3	2	$\overline{IB\ ERROR}$	Fehler Ventil Magnet B
4	3	$\overline{IA\ ERROR}$	Fehler Ventil Magnet A
5	4	$\overline{XQ\ ERROR}$	Fehler Schwenkwinkelsensor
6	5	$\overline{XP2\ ERROR}$	Fehler Drucksensor 2
7	6	$\overline{XP1\ ERROR}$	Fehler Drucksensor 1
8	7	\overline{ERROR}	Sammelfehlerflag

6.7.3 Definition Statuswort 2

Byte 2 – Statuswort 2 High			
Nr.	Bit	Funktion	
1	0	---	
2	1	---	
3	2	---	
4	3	---	
5	4	---	
6	5	$\overline{\text{BUS ERROR}}$	Interner Fehler der Feldbuskommunikation
7	6	---	
8	7	$\overline{\text{DERROR}}$	Interner Datenfehler

Byte 3 – Statuswort 2 Low			
Nr.	Bit	Funktion	
1	0	LIVEBIT OUT	Rückmeldung Feldbusüberwachung
2	1	---	
3	2	---	
4	3	---	
5	4	---	
6	5	---	
7	6	PARAM READY	Parameter erfolgreich übertragen
8	7	PARAM ACTIVE	Parametriermodus ist aktiv

6.8 Parametrierung über den Feldbus

Hinweis: Für Siemens - SPSen bieten wir kostenlos einen Funktionsbaustein zur komfortablen Parameterübertragung und Datensicherung in der Steuerung an. Hierzu gibt es eine separate Anleitung.

Die Parameter können über die in der Übersicht angegebenen Indizes angesprochen, gelesen und geschrieben werden. Bei numerischen Parametern gelten dieselben Grenzen und die dieselbe Skalierung wie bei deren Darstellung im WPC. Die Alternativen bei Auswahlparametern werden über numerische Werte repräsentiert, die in der jeweiligen Parameterbeschreibung in Klammern hinter den Wahlmöglichkeiten angegeben sind.

6.8.1 Vorgehensweise

Vorbereitung:

- Die Spannungsversorgung der verschiedenen Ebenen muss gegeben sein.
- Das System sollte sicherheitshalber nicht frei gegeben / in Betrieb sein.

Wenn dies der Fall ist, das ENABLE Bit im Steuerwort zurücksetzen.

Achtung: Die Parametrierung kann auch während des Betriebes durchgeführt werden. In diesem Fall sollte äußerst vorsichtig vorgegangen werden, da die Änderungen sofort aktiv sind.

Parametrierung:

- Das **PARA MODE** Bit setzen, um den Parametriermodus über ProfiNet zu aktivieren.
Die Aktivierung wird über das **PARA ACTIVE** Bit zurückgemeldet.
- Die **Adresse** und den neuen **Wert** des Parameters vorgeben.
- **PARA VALID** Bit setzen um Daten zu übertragen.

Eine erfolgreiche Parametrierung wird über das **PARA READY** Bit zurückgemeldet.

Achtung: Sollte diese Rückmeldung nicht kommen, wurde die Parametrierung nicht ausgeführt.

Speichern:

- Die Vorgehensweise ist die gleiche wie bei der Parametrierung eines Standardparameters.
- Als **Adresse** ist **0x2100** zu wählen, der **Wert** spielt keine Rolle (kleiner 60000).

Passwortschutz:

- Ist ein Passwort im Modul hinterlegt worden, muss dieses erst eingegeben werden um Parameter ändern zu können. Die Vorgehensweise ist die gleiche wie bei der Parametrierung eines Standardparameters.
- Als **Adresse** ist **0x2200** zu wählen, der **Wert** muss dem hinterlegten Passwort (PASSFB) entsprechen.
- Kommt das **PARA READY** zurück, kann im Anschluss parametrierung durchgeführt werden, solange das **PARA MODE** gesetzt bleibt. Wird es zurückgesetzt, ist nach erneuter Aktivierung wieder die Passworteingabe notwendig. Siehe oben.



Wird das Passwort dreimal falsch eingegeben, wird der Parametriermodus über den Feldbus gesperrt (erkennbar am deaktivierten **PARA ACTIVE** Bit). Nur ein Neustart des Gerätes gibt drei neue Versuche für die Eingabe frei.



Es ist zu beachten, dass eine Speicherung der Parametrierung über den Profinet nur mit begrenzter Anzahl von Schreibzyklen möglich ist. Somit sollte dies nur bei Bedarf geschehen.

6.8.2 Zahlenformat

Da bei der Übertragung der Parameter über den Feldbus nur ganze Zahlen übertragen werden, müssen die Parameter entsprechend umgerechnet werden.

Hierzu dienen die Angaben in der Tabelle „Parameterübersicht“, Spalte Index / Faktor.

Bei gelesenen Parametern ist der gelieferte Wert durch den dort aufgeführten Faktor zu teilen, beim Schreiben muss der gewünschte Parameter damit multipliziert werden.

Beispiel:

MIN:A soll auf 21,5 % eingestellt werden. Die Tabelle liefert als Faktor für diesen Parameter den Wert „100“. Entsprechend ist der Zahlenwert $21,5 * 100 = 2150$ zu übertragen. Bei Lesen dieses Parameters wird ebendieser Wert zurückübermittelt.

Auswahlparameter:

Die verschiedenen Wahlmöglichkeiten sind als Zahlen kodiert.

Die Zuordnung der Zahlenwerte zu den Auswahlmöglichkeiten wird in der Tabelle der jeweiligen Parameterbeschreibung in Klammern angegeben. Siehe z.B. 5.3.2 (Parameter SENS).

7 Anhang

7.1 Überwachte Fehlerquellen

Folgende mögliche Fehlerquellen werden bei SENS = ON / AUTO fortlaufend überwacht:

Quelle	Fehler	Verhalten
Analogeingang PIN 6	Nicht im gültigen Bereich	Der Ausgang wird deaktiviert.
Analogeingang PIN 10 4... 20 mA	Nicht im gültigen Bereich	Der Ausgang wird deaktiviert.
Analogeingang PIN 13 4... 20 mA	Nicht im gültigen Bereich	Der Ausgang wird deaktiviert.
Analogeingang PIN 14 4... 20 mA	Nicht im gültigen Bereich	Der Ausgang wird deaktiviert.
LVDT Signale (falls verwendet)	Signalstörung	Der Ausgang wird deaktiviert.
Magnet an PIN 17 + 19	Kabelbruch	Die Endstufe wird deaktiviert.
Magnet an PIN 18 + 20	Kabelbruch	Die Endstufe wird deaktiviert.
EEPROM (beim Einschalten)	Datenfehler	Der Ausgang wird deaktiviert. Der Ausgang kann nur aktiviert werden, indem die Parameter neu gespeichert werden!

7.2 Fehlersuche

Ausgegangen wird von einem betriebsfähigen Zustand und vorhandener Kommunikation zwischen Modul und dem WPC-300. Weiterhin ist die Parametrierung zur Ventilansteuerung anhand der Ventildatenblätter eingestellt.

Zur Fehleranalyse sollte der RC Modus im Monitor verwendet werden



ACHTUNG: Wenn mit dem RC (Remote Control) Modus gearbeitet wird sind alle Sicherheitsaspekte gründlich zu prüfen. In diesem Modus wird das Modul direkt gesteuert und die Maschinensteuerung kann keinen Einfluss auf das Modul ausüben.

FEHLER	URSACHE / LÖSUNG
ENABLE (Freigabe) ist aktiv, das Modul zeigt keine Reaktion.	Entweder ist die Spannungsversorgung nicht vorhanden oder das ENABLE Signal liegt nicht korrekt an. Andere Fehler werden durch eine blinkende READY LED angezeigt. Über den Monitor in WPC-300 lässt sich überprüfen ob das ENABLE Signal anliegt.
ENABLE ist aktiv, die READY LED blinkt.	Mit der blinkenden READY LED wird signalisiert, dass vom Modul ein Fehler erkannt wurde. Fehler können sein: <ul style="list-style-type: none"> • Kabelbruch oder Kurzschluss zu den Magneten • Fehlerhafte Ansteuerung bei einem 4... 20 mA Analogsignal • Fehlerhaftes Signal (außerhalb des Arbeitsbereichs) Schwenkwinkelsensor • Interner Datenfehler (Kommando SAVE ausführen) Mit dem WPC-300 Bedienprogramm kann - über dem Monitor - der Fehler direkt lokalisiert werden.
ENABLE ist aktiv, die READY LED ist an, Regelung ist nicht stabil.	In vielen Fällen handelt es sich dabei um ein hydraulisches Problem. Elektrische Probleme könnten sein: <ul style="list-style-type: none"> • Spannungsversorgung stark gestört. • sehr lange Magnetleitungen (> 40 m) und daraus folgend instabiler Magnetstromregelkreis¹. • Instabiler Magnetstromregelkreis infolge der Magnetansteuerung. In manchen Fällen hat sich die Einstellung der PWM Frequenz und des DITHER als etwas problematisch herausgestellt. Folgende Erfahrungen wurden bisher gemacht: <ul style="list-style-type: none"> ○ PWM Frequenz = 2600 Hz (hohe Frequenz), der DITHER muss in Amplitude und Frequenz genau auf das Ventil abgestimmt werden. ○ PWM Frequenz = 100... 400 Hz (niedrige Frequenz), die DITHER Amplitude ist auf jeden Fall auf 0% (ausgeschaltet) einzustellen. • Instabiler PID Regelkreis (Schwenkwinkelregelung) Die Regelparameter P, I und D sind zu überprüfen, erste Maßnahmen: <ul style="list-style-type: none"> ○ P reduzieren (auf ca. die halbe Verstärkung einstellen) ○ I erhöhen (auf eine relativ langsame Nachstellzeit t_n einstellen) ○ D reduzieren ○ Regelverhalten beobachten und beurteilen in wie weit es sich verändert hat. Anhand der Veränderungen kann beurteilt werden, wie die weiteren Optimierungsmaßnahmen durchzuführen sind.

¹ Eventuell, muss der Magnetstromregelkreis (P und I) optimiert werden. Dies ist sehr selten notwendig.

7.3 Inbetriebnahme des Stellventil - Positionsreglers

7.3.1 Vorparametrierung

Hier werden zunächst Einstellungen auf Basis der grundsätzlichen Systemeigenschaften und Datenblattwerte vorgenommen. Die Hydraulik sollte zunächst abgeschaltet sein, damit man gefahrlos beliebige Einstellungen durchführen kann. Beachten Sie bitte auch, dass das Gerät bereits jetzt aktiv werden kann, falls die externen Signale Entsprechendes vorgeben.

Folgende Parameter sind nun einzustellen:

Kommando	Parameter	Beschreibung	Gruppe
CURRENT	500... 2600	Tragen Sie hier den Nennstrom des Ventils ein. Sollte dieser unter 500 mA liegen, können Sie die Parameter VA:MAX:A/B nutzen, um die Ansteuerung weiter zu reduzieren.	IO_CONF
DFREQ DAMPL PWM	60... 400 0,0... 30,0 61... 2604	Datenblattangaben des Ventils verwenden. ²	IO_CONF
CV:FF	0... 200,0	Zunächst auf den Wert 100% einstellen. Die endgültige Einstellung folgt im Schritt 3.	IO_CONF

Kontrollen zum Ende des Schrittes (optional):

Aktivieren Sie den RC - Modus im WPC und prüfen Sie, ob die Ansteuerung der Magnete funktioniert.

Geben Sie im Terminalfenster ein `VLVCTRL SIMOL` (Eingabe) hiermit wird der Sollwert U für die Ventilposition direkt über den Schieber WQI im Monitorfenster des WPC übernommen.

Da das Modul im Modus „SIMOL“, also rein gesteuert arbeitet, wird dieser Wert nahezu unverändert als Stellgröße „UV“ ausgegeben.

Es ist also jetzt möglich, beide Magnete mit Ihrem Nennstrom anzusteuern.

7.3.2 Schritt 2: Skalierung des Wegsensors

Der Schieberweg wird in der Regel über ein LVDT - Wegmesssystem erfasst, das direkt am Erweiterungsmodul LDT-401 angeschlossen werden kann, oder dessen Signal durch einen externen Wandler in einen Spannungswert umgesetzt wird, der als Analogwert an den Klemmen 9/10 erfasst wird.

Der Rohwert des Messsignals für die Schieberposition ist unabhängig von der Signalquelle (Analogeingang oder LVDT Direktanschluss) als Prozessvariable XVA abzulesen.

Der dort angezeigte Wert in Neutralposition ohne Ansteuerung wird nun in den Parameter ZERO:XV eingetragen, der Wert bei maximalen Öffnung in aufsteuender Richtung in den Parameter FULL:XV+, in absteuernder Richtung bei FULL:XV-.

Zur Ansteuerung verwenden Sie hier den RC – Modus wie im vorangehenden Kapitel beschrieben (`VLVCTRL SIMOL`, WQI auf Maximum setzen).

² Es gibt zwei grundlegende Prinzipien:

1. Der Magnet wird mit einer möglichst hohen PWM Frequenz im kHz Bereich und einem zusätzlichen Dithersignal betrieben. Dies ist die vorwiegende Variante in der Industriehydraulik.
2. Im mobilen Bereich sind überwiegend Ventile im Einsatz, die mit einer niedrigen PWM Frequenz angesteuert werden. In diesem Fall wird kein DITHER Signal verwendet. Es ist nicht notwendig die exakte PWM Frequenz zu verwenden, daher erfolgt die Eingabe bei unseren Geräten stufenweise per Auswahl aus einer Tabelle. Es sollte die nächstgelegene Stufe gewählt werden.

Achtung: Die Informationen im Datenblatt zu diesem Thema sind oft lückenhaft oder missverständlich, da die Terminologie gerne wechselt wird. Gibt es nur eine Frequenzangabe, ist meist die PWM Einstellung gemeint. Wenn das DITHER Signal gemeint ist, gibt es für gewöhnlich eine Angabe zu Frequenz und Amplitude. Ohne Hinweise empfiehlt sich der Start mit den Werkseinstellungen.

Die Istposition des Schiebers wird dann durch die Prozessvariable „XV“ angezeigt. Bei korrekter Skalierung sollte sich näherungsweise folgendes Bild ergeben:

WA = U = 0 -> X = 0
WA = U = 100% -> X = 100%
WA = U = -100% -> X = -100%

Zu beachten ist, dass Signale größer als 100% und kleiner -100% abgeschnitten werden, d.h. man stellt besser auf +/- 99 % ein, da man bei 100% nicht sicher sein kann, ob das Signal begrenzt wurde.

7.3.3 Schritt 3: Mindestansteuerung und Vorsteuerung einstellen

Zum Ausgleich der Totzone durch die Federvorspannung ist die Angabe einer Mindestansteuerung erforderlich. Der Wert wird getrennt für beide Richtungen eingestellt und ist einfach zu ermitteln:

Benutzen Sie den RC – Modus wie oben („SIMOL“), erhöhen Sie mit dem Schieberegler für WQI langsam die Ansteuerung und beobachten Sie dabei den Istwert XV. Es wird der Punkt gesucht, ab dem die Anzeige für XV beginnt mit weiterer Erhöhung von WQI erkennbar zu steigen. Notieren Sie das Stellsignal UV an dieser Stelle. Gleiches ist für die andere Richtung hin zu negativen Werten für WQI und XV zu wiederholen. Der dort gefundene Wert für UV wird ebenfalls notiert. Anschließend sind in der Gruppe V_CTRL die beiden Parameter VA:MIN:A und VA:MIN:B zu setzen: Richtung A für die positive, B für die negative Signalrichtung. Tragen Sie die Beträge der Mindestansteuerungen ein.

Es ist möglich, den Wert dabei großzügig abzurunden, tragen Sie aber keinesfalls zu große Werte ein, sonst wird die Regelung im Bereich um den Nullpunkt nicht funktionieren.

Vorsteuerung:

Dieser Parameter ist sehr wichtig. Je besser die Vorsteuerung eingestellt ist, desto weniger muss der Regler „arbeiten“.

Wählen Sie im Monitor mindestens die beiden Prozessvariablen XV und CV (= Reglerausgang) aus.

Bewegen Sie mit Hilfe des RC – Modus über den Sollwert WA den Schieber langsam in beide Endlagen.

Halten Sie die Werte von CV fest, bei denen die volle Auslenkung des Schiebers in beiden Richtungen erreicht wird.

Hierbei kann man auch die Hysterese berücksichtigen d.h. auch die Werte beim Absenken des Signals festhalten, bei denen die Rückbewegung einsetzt. Ein Mittelwert der Beträge der so ermittelten Signale „CV“ ist im Parameter CV:FF in der Gruppe V_CTRL einzutragen.

7.3.4 Schritt 4: Lageregler optimieren

Nun ist es Zeit, den gesteuerten Modus zu verlassen und den Regler zu aktivieren. Hierzu geben Sie im Terminalfenster ein `VLVCTRL SIMCL` (Eingabe).

Achtung: Bei falsch eingestelltem Regler kann die Regelung instabil werden, was zu starken Vibrationen führt. Falls etwas Derartiges auftritt, reduzieren sie die Reglerverstärkung CV:P, falls nötig auf den Minimalwert.

Setzen Sie zunächst CV:I_LIM auf „0“, damit wird der Integralanteil des Reglers unterdrückt.

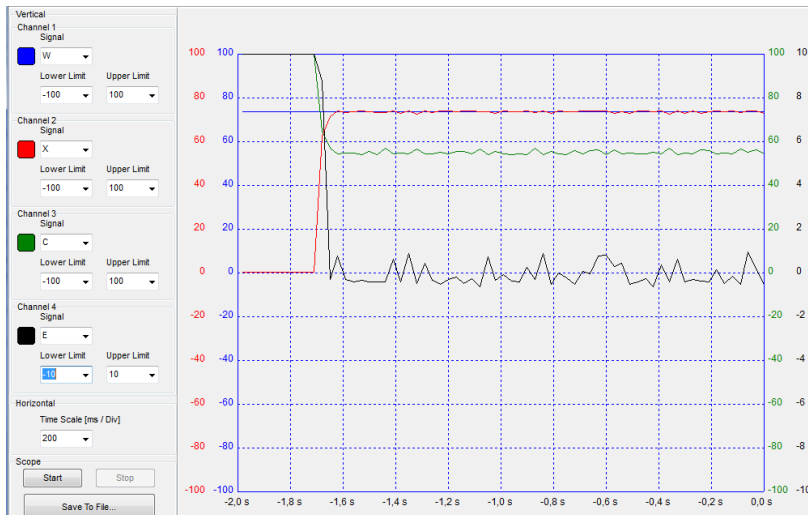
Zur Beurteilung des Einschwingverhaltens ist die Oszilloskopansicht im WPC nützlich.

Die interessierenden Signale sind: XV (Schieberposition), U (Sollwert), CV (Reglerausgang), EV (Regelabweichung)

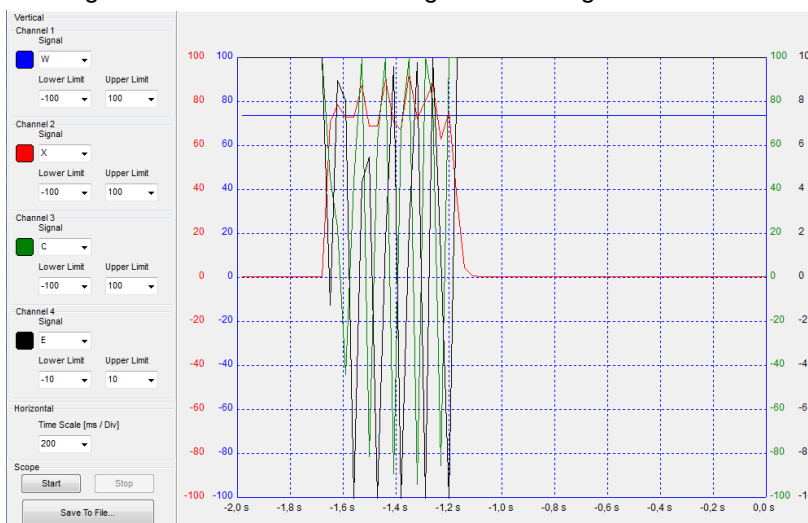
Um das Einschwingen beobachten zu können, ist es nötig während eines Signalwechsels das Oszilloskopfenster aktiv zu haben.

Sollwertsprünge entstehen durch schnelle Änderung des Sollwertsignals über den Schieber WQI.

Die folgende Darstellung zeigt ein gutes Übergangsverhalten:



Im Vergleich dazu eine instabile Reglereinstellung:



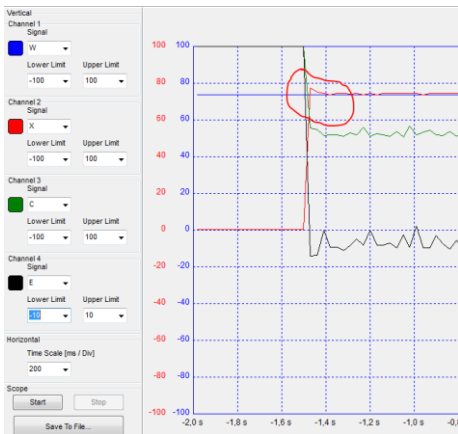
Die einfachste Vorgehensweise zur Einstellung der Proportionalverstärkung ist, CV:P schrittweise zu erhöhen, bis Instabilität auftritt. Der Wert von CV:P ist dann wieder durch 2-4 zu teilen, um einen definitiv stabilen aber hohen Wert zu erhalten.

Nach Einstellung der Proportionalverstärkung kann der Integralanteil aktiviert werden. Parametrieren Sie zunächst eine große Nachstellzeit d.h. einen schwachen I – Anteil: CV:I z.B. auf 500,0 setzen.

Nun geht es zuerst darum, eine möglichst niedrige Begrenzung durch CV:I_LIM zu finden, die aber ausreicht, um bleibende Regelabweichungen auszuregeln.

Erhöhen Sie also zunächst CV:I_LIM z.B. auf 20% und führen Sie Versuche mit verschiedener Ansteuerung durch. Beobachten Sie, ob die Regelabweichung „EV“ nach Erreichen eines stationären Betriebes nur noch um die Nulllinie schwankt. Ist das in einigen Punkten nicht der Fall, aber CV noch nicht 100% oder -100%, vergrößern Sie CV:I_LIM.

Als nächstes ist die Nachstellzeit CV:I auf einen optimalen Wert einzustellen. Optimal bedeutet: Möglichst klein, aber ohne Schwingneigung und mit wenig Überschwingen. Ein weiterer störender Effekt bei zu kleinen Nachstellzeiten kann sein, dass aufgrund der schnellen Reaktion aber asymmetrischer Signalbegrenzung doch wieder eine bleibende Regelabweichung auftritt.



Hier sieht man ein störendes Überschwingen!

Nun sind die wichtigsten Regelparameter eingestellt.

Folgendes kann je nach Anwendungsfall noch sinnvoll sein:

- D – Anteil aktivieren (dies erlaubt manchmal eine höhere P – Verstärkung), ist aber oft problematisch
- Totzone für den Integrator anpassen (CV:I_DEACT), falls im stationären Betrieb der Schieber zyklisch durch den I – Anteil schwankt (Auftreten sog. Grenzzyklen).
- Aktivierungsschwelle für den Integrator anpassen (Voreinstellung von „100“ verkleinern), um das Überschwingen bei Sollwertänderungen zu verkleinern.

Sind die Schritte zur Ventilreglereinstellung abgeschlossen, geben Sie im Terminal ein `VLVCTRL ON` (Eingabe). Auf diese Weise wechseln Sie in den Normalbetrieb und das Ventil wird vom Schwenkwinkelregler angesteuert.

8 Profinet Treiberbaustein für Simatic-Steuerungen (TIA-Portal)

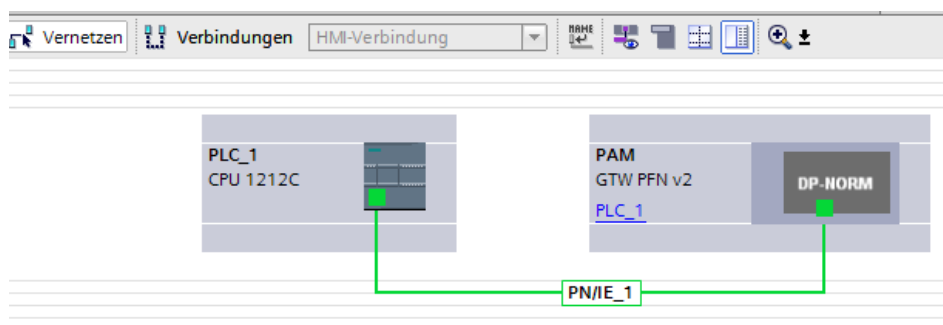
8.1 Einbau des Bausteins in die Steuerung

Für die Software „TIA Portal“ stellen wir zwei Varianten des Treibers für den komfortablen Zugriff aus dem Anwenderprogramm zur Verfügung:

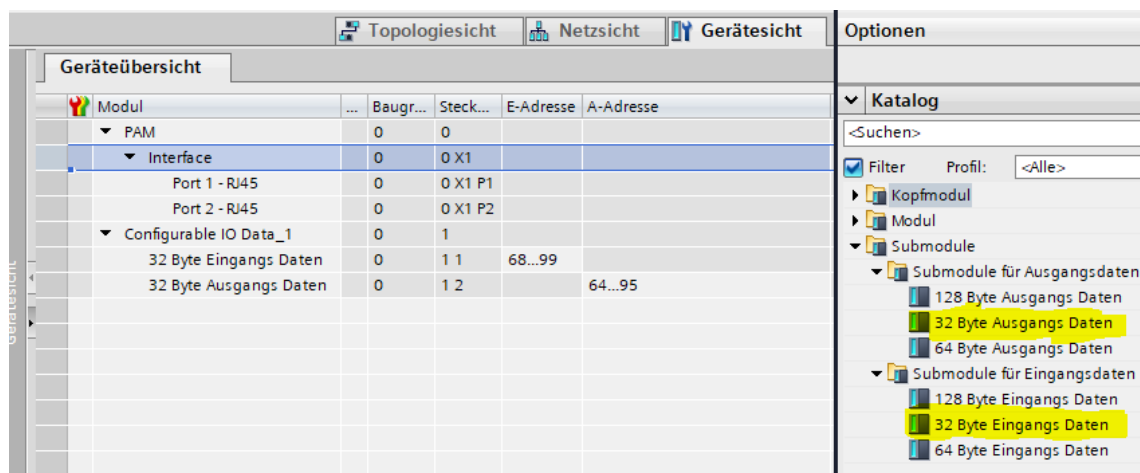
- Die Quelle WEST_PQP_179_P.scl für Steuerungen der Serien S7-1200 und -1500
- Die Quelle WEST_PQP_179_P_TIA_KLASSIK.scl für Steuerungen der Serien S7-300 und -400

Im Folgenden wird deren Einbau in das Anwenderprojekt und die Verschaltung erläutert.

- GSDML-Datei importieren
- Verbindung der Steuerung mit dem Regler über Profinet projektieren:



- In das Gerät ein Modul Submodule einbauen:
32 Byte Ausgangsdaten
32 Byte Eingangsdaten



The screenshot shows the 'Geräteübersicht' (Device Overview) window in TIA Portal. The main table lists the modules and their addresses:

Modul	Baugr...	Steck...	E-Adresse	A-Adresse
PAM	0	0		
Interface	0	0 X1		
Port 1 - RJ45	0	0 X1 P1		
Port 2 - RJ45	0	0 X1 P2		
Configurable IO Data_1	0	1		
32 Byte Eingangs Daten	0	1 1	68...99	
32 Byte Ausgangs Daten	0	1 2		64...95

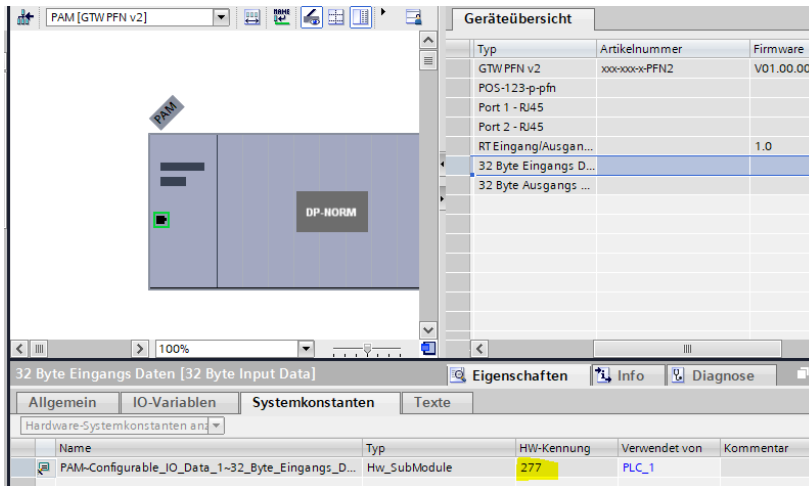
On the right side, the 'Katalog' (Catalog) window is open, showing the selection of submodules for the PAM module. The selected submodules are:

- Submodule für Ausgangsdaten: 32 Byte Ausgangs Daten
- Submodule für Eingangsdaten: 32 Byte Eingangs Daten

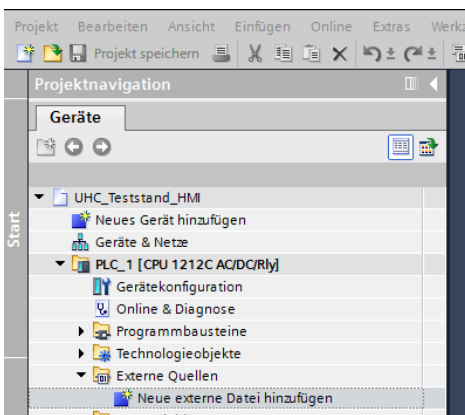
Die Adressen werden automatisch vergeben. Wichtig für die Verbindung des Programmbausteins bei Verwendung der S7-1200 / -1500 sind die ebenfalls automatisch vergebenen *HW-Kennungen*. Diese ermitteln Sie durch Rechtsklick auf die beiden Module in der Geräteübersicht und Auswahl des Kontextmenüpunktes „Eigenschaften“:

Diese Nummern sind unterschiedlich und müssen für die Ein- und Ausgangsdaten separat notiert werden.

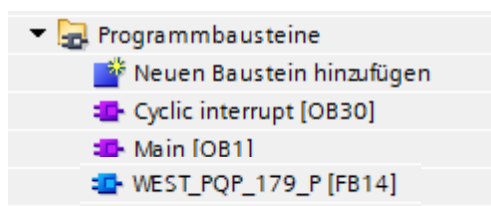
Kommt eine S7-300 / -400 zum Einsatz, werden die Startwerte der Adressen (E-Adresse / A-Adresse) benötigt.



- 2.) Der Treiberbaustein wird als SCL – Quelle zur Verfügung gestellt. Zum Einbau in das Projekt muss diese Datei im TIA – Portal als „neue externe Datei“ hinzugefügt werden:

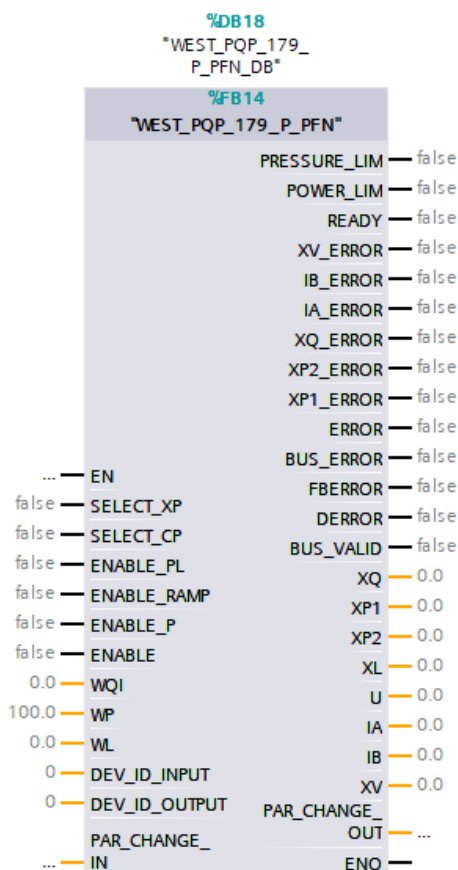


- 3.) Anschließend auf die importierte Datei mit der rechten Maustaste klicken und die Option „Bausteine aus Quelle generieren“ wählen. Nach der Übersetzung steht der Treiberbaustein im Bausteinordner zur Verfügung. Die Nummer kann ggf. auch abweichen.

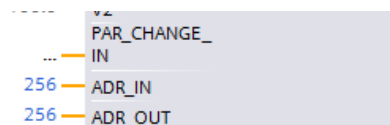


Dieser FB kann nun im Anwenderprogramm aufgerufen werden. Dies muss in einem Weckalarm-OB mit einer Zykluszeit ≥ 4 ms geschehen.

Ansicht des Bausteins im FUP ohne Verschaltung:



Adressangabe für S7-300 / -400 (Werte abweichend):



Hier werden nicht die Hardwarekennungen, sondern die Startadressen der Ein- und Ausgangsdaten angegeben.

Die Anschlüsse des Treiberbausteins entsprechen weitestgehend der Beschreibung im vorangegangenen Kapitel. Folgendes ist jedoch zu beachten:

- Vorgabe der Soll – Fördermenge oder Ventilposition WQI im Format „Real“ und in der Einheit [%]
- Vorgabe des Soll drucks im Format „Real“ und in der Einheit [bar]
- Vorgabe des Leistungssollwertes im Format „Real“ und in der Einheit [%]
- Die Signale zum Ändern von Parametern sind in Strukturen zusammengefasst (Verwendung optional)
- Als Parameter "DEV_ID_INPUT" und "DEV_ID_OUTPUT" sind die Hardware-Kennungen des IO-Moduls anzugeben (S7-1200 / S7-1500)
- An den Eingängen ADR_IN / ADR_OUT sind die Startadressen aus dem HW – Konfig anzugeben (S7-300 /-400).
- Die Ausgänge „..._ERROR“ sind nicht invertiert, d.h. sie zeigen den Fehler durch „TRUE“ an.
- Es gibt ein Sammelbit, das die Funktion der Busübertragung signalisiert (BUS_VALID).
- Rückmeldung der Istwerte und der internen Sollwerte im Format „Real“ und in der jeweiligen Einheit der Sollwertvorgabe.

BUS_ERROR_CODE:

Dieser Ausgangsparameter enthält verschiedene Fehlerbits der Feldbuskommunikation und des Gerätes in bitkodierter Form. Im Gutzustand ist die Zahl „0“. Die Bedeutung ist wie folgt:

	Bit - Nummer	Wertigkeit (dezimal)	Wertigkeit (hex.)
Datenfehler (DERROR)	0	1	0x01
Gateway – Fehler (CHK_ERROR)	2	4	0x04
Fehler des Treibers beim Datenempfang	3	8	0x08
Fehler des Treibers beim Datensenden	4	16	0x10
Livebit - Fehler	5	32	0x20

Wenn mehrere Fehler gleichzeitig auftreten, werden mehre Bits gesetzt und die ausgegebene Zahl ist deren Summe.

Sollte der Busdatenaustausch gestört sein, sind die rückgemeldeten Werte nicht verlässlich. In den meisten Fällen werden diese dann eingefroren. Wenn die Ausgangswerte in einer weitergehenden Verarbeitung Funktionen steuern, sollte das Bit „BUS_VALID“ mit ausgewertet werden und ggf. entsprechende Ersatzwerte verwendet werden, so dass das Gesamtsystem in einen sicheren Zustand gebracht wird.

9 Notizen