INHALT:

- Warum WPC-300 ?
- Funktionsumfang

Aufbau der Kommunikation und Einstellungen Eingabe und Ausgabe von Parametern Monitor und modulspezifische Prozessdaten Remote Control und digitale Inputs/Outputs Oszilloskop Terminal Parameterdatenverwaltung

- Firmware Update
- Installation USB-Treiber



WPC-300 Warum WPC-300?



- Bedienprogramm für alle Steuer- und Regelmodule von W.E.St. Elektronik
 - Steuer- und Regelmodule müssen über einen PC / Notebook eingestellt und optimiert werden
 - Beurteilung der Prozessgrößen im laufendem Betrieb
 - Anzeige von Statusinformationen
 - Einarbeitung ohne langes Lesen des Handbuches
 - Intuitive Bedienung

WPC-300 ist eine Hilfe, um unsere Module einzustellen und zu optimieren.



Funktionsumfang, Aufbau der Kommunikation und Einstellungen

 $= \frac{A}{D} = CPU = \frac{D}{A}$

WC003-3-3cme_ford (with a mark in the second of the second						Options	×	
Value 2012 3 - Seare, Fool to deplat control model - W.S.S. Editoria Model						Interface Oscilloscope Monitor T	Table Input	
With the state of						Port selection Transf	fer Mode	
<pre>k did</pre>	WPC300 3.3 -	Startup-To	ool for digital control mo	odules - W.E.St. Elektronik GmbH		Serial Port (@ Ful	II-Duplex	
Call Vie	File Edit Opti	ons Hel	»			COM4 V COHa	If Dupley (19200 Baud)	
mmmad Parameter Parameter 0 0 0 0 0	COM4	<u> </u>					an Deplot (Tober Debut)	
S C Descent (DFV/Replace (D	Command		Parameter	Help	Module Commands	Baudrate options		
ONE STD STANDAD/ EXERT ande RESSURE 100 Hominal preserve range in [bar] NRESSURE 100 Hominal preserve range in [bar] NNN 1300 1000 0' Tiput rabiting (V/OF/AUTO). NNX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 1000 0' Tiput rabiting via linear equation NRX 1400 000 Feedforward control in 0,01% SGE 1000 0' Eventor for D gain in 0,1 ms TIT 1000 0' Comparation of the deskindin 10,01% ARGER 200 Tripper point of the HIN function in 0,01% ARGER 200 Tripper point of the rated ourent 0-11, 1-1,64 and 2-2,64 INROF Selection of the rated ourent 0-11, 1-1,64 and 2-2,64	LG		GB	Deutsch (DE)/English (GB) - Bitte ID Button nach der Änderung drücken	Save		Options	
EESSURE 100 100 Remain Presence range in [tex] OL + Output polarity (+/-) NNW 1000 100 0 vy put scaling via linear equation NNW 1000 0 vy put scaling via linear equation NNA 1000 100 Rap time accleration in ms DOWN 100 100 Rap time accleration in ms DOWN 2000 100 Rap time accleration in ms DOWN 100 Rap time accleration in ms DOWN 2000 Integrator ativation of the integrator in 0,01% SC 8000 Feedforward control in 0,01% SC 8000 Feedforward control in 0,01% At 10000 10,1 ms NA 0 0,01 At 10000 10,1 ms NA 0 0,01 BRGER 2000 Filef for 0 gain in 0,1 ms NA 0 0,01% BRGER 2000 Accepted control deviation in 0,01% RAK 10000 Trupts of the MH function in 0,01% RAK 2000 Research of the intered ourrent oria, 1=4,6A and 2=2,6A INREW 0 Selection of the rated ourrent oria, 1=4,6A and 2=2,6A	MODE		STD	STANDARD / EXPERT mode		④ Auto baudrate detection	Interface Oscilloscope Monitor	Table Input
OL + Output plainty (r/-) ENS Autro Maifunction monitoring (0K/OFT/AUTO). NNW 100 1000 0 NNW 1000 1000 0 NAX 1000 1000 0 NAX 1000 1000 0 NAX 1000 1000 Name DOWN 1000 Name Permater inport / Experiment / Experiment inport / Experiment / Experim	PRESSURE		100	Nominal pressure range in [bar]	Default	Baudrate settings	Display L	ine Width
ENS 1 00 ATTO MAIlancian monitoring (OM/OF/ADTO). NW 1 00 100 0 Imput scaling via linear equation NNX 1 00 100 0 Imput scaling via linear equation UP 100 0 Page time deceleration in ms UP 100 0 Ramp time deceleration in ms MM 1 2500 Integration of the integrator in 0,01% SC 2 8000 Fedforward control in 0,01% SC 1 6000 Igain in 0,1 ms 0 0 0 pain in 0,1 ms Imput scaling in 0,01% AX 1 0 Ocomponation of the integrator in 0,01% MRM 2 0 0 pain in 0,1 ms 0 0 pain in 0,1 ms 0 0 pain in 0,1 ms 0 10000 0/tput scaling in 0,01% MRGGR 2000 Account of the integrator in 0,01% MRGGR 2000 Componation of the integrator in 0,01% MRGGR 2000 Componation of the integrator in 0,01% MRGGR 2000 Account of the integrator in 0,01% MRGGR 2000 Componation of the integrator in 0,01% MROGIN 2000 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A a	POL		+	Output polarity (+/-)		Auto Change To Selected Baud	fr Display Color	Signal Line Width
NHW 1 000 0 V Input scaling via linear equation NNX 1000 100 Row T Input scaling via linear equation UP 1000 100 Ramp time deceleration in ms DOWNN 100 Ramp time deceleration in ms MMI 2200 Limitation of the integrator in 0,01% SC 0 000 Feederward control in 0,01% SC 0 0.01% Integrator activation point in 0,01% P 1 500 Feederward control in 0,01% Integrator activation point in 0,01% SC 0 0 0 gain in 0,1 ms Integrator activation point in 0,01% 0 0 0 gain in 0,1 ms Integrator acting in 0,01% Integrator acting in 0,01% NA 0 Compensation of the deadband in 0,01% Integrator acting in 0,01% Integrator acting in 0,01% NA 0 0 0 0 0 Integrator acting in 0,01% NA 0 0 0 10000 Integrator acting in 0,01% Integrator acting in 0,01% Integrator acting in 0,01% NA 0 0 Compensation of the fated current 0~1Å, 1~1Å A	SENS		AUTO	Malfunction monitoring [ON/OFF/AUTO].	LoadBack	Auto Baudrate	Crid Color	Smail -
NEX 1 000 0 v Tiput scaling via linear equation UP 100 Rap time deceleration in ma 000WN 100 Rap time deceleration in ma MH3 2500 Limitation of the integrator in 0,01% MSC 2500 Integrator activation point in 0,01% P 600 P gain in 0,01 ms 100 P gain in 0,1 ms Integrator activation in 0,01% 11 0 Compensation of the deathand in 0,01% RGCER 200 Tridger point of the MIN function in 0,01% RROR 200 Accepted control deviation Mathematicon Selection of the rated current 0=1A, 1	AIN:W	1000	1000 O V	Input scaling via linear equation	Property leaved (5)	57.6 KBaud 👻	ciBlue	
JUP 100 Ramp time deceleration in ms DOWN 100 Ramp time deceleration in ms MMI 22500 MSS 22500 Integrator activation point in 0,01% MS 22500 SCC 8000 Peedforward control in 0,01% P 50 4 40000 I gain in 0,1 ms 311 500 Filter for D gain in 0,1 ms 3214 6000 Filter for D gain in 0,1 ms 317 500 Filter for D gain in 0,01% NM 0 compensation of the KINF function in 0,01% AXA 10000 NM 0 compensation of the KINF function in 0,01% AXA 10000 NURRENT 0 salestion of the KINF function in 0,01% NURRENT 0 salestion of the KINF function in 0,01% NURRENT 0 salestion of the KINF function in 0,01% MURRENT 0 salestion of the KINF function in 0,01% Modul-Identifikation Generelle Einstellungen	AIN:X	1000	1000 O V	Input scaling via linear equation	Parameter import / Export	Delay On Firmware Update		
DOWN 100 Ramp time deceleration in ms MH 2500 Limitation of the integrator in 0,01% MS 2500 Thegrator activation point in 0,01% SC 0000 Feedforward control in 0,01% PP 50 P gain in 0,1 ms D0 0 p gain in 0,1 ms D0 0 p gain in 0,1 ms INM 0 compensation of the deadband in 0,01% RROR 2000 Trigger point of the NIN function in 0,01% RROR 2000 Selection of the rated current 0=1%, 1=1,6Å and 2=2,6Å MROH_ICHENTIFICATION Generelle Einstellungen	A:UP		100	Ramp time acceleration in ms		0 🛞 Milliseconds	Channel Settings	
MH 2500 Limitation of the integrator in 0,01% MKS 2500 Integrator activation point in 0,01% SC 0 8000 Fedforward control in 0,01% P .55 9 ani n 0,01 mits d 4 4000 I cain in 0,1 ms D 0 0 0 gain in 0,1 ms IT .550 Filter for D gain in 0,1 ms INM 0 Compensation of the deadband in 0,01% AX 100000 Output scaling in 0,01% RNGR 200 Trigger point of the MIN function in 0,01% URRENT 0 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A Modul-Identifikation . .	A:DOWN		100	Ramp time deceleration in ms			Channel 1 Color	Ontions
M:S 2500 Integrator activation point in 0,01% SC 8000 Feedforward control in 0,01% PP 4 50 P gain in 0,01 mis a 4 6000 I gain in 0,1 ms a 6 0 p gain in 0,1 ms a 6 0 compensation of the deadband in 0,01% AX 1 0000 Output scaling in 0,01% RROR 2000 Accepted control deviation in 0,01% MuRRENT 0 Selection of the rated current 0*1A, 1=1,6A and 2=2,6A MOdul-Identifikation Generelle Einstellungen	LIM:I		2500	Limitation of the integrator in 0,01%			ciBlue 🗸	Interface Oscilloscone Monitor Table Input
SC 8000 Feedforward control in 0,01%	LIM:S		2500	Integrator activation point in 0,01%		✓ ок	Channel 2 Color	Monitor
PP 50 P gain in 0,01 units A 4000 I gain in 0,1 ms D 0 0 D 0 0 P gain in 0,1 ms 0 STI 1 500 Filt 0 Compensation of the deatband in 0,01% AX 10000 Output scaling in 0,01% RROR 200 AX 10000 Output scaling in 0,01% RROR 200 Accepted control deviation in 0,01% URRENT 0 Selection of the rated current 0=11, 1=1,6A and 2=2,6A H dopen Port4 FDX 16KBaud MOdul-Identifikation	C:SC		8000	Feedforward control in 0,01%			ciRed	Visible parameter Custom Def
A 4000 I gain in 0,1 ms D 0 0 D gain in 0,1 ms T1 500 Filter for D gain in 0,1 ms T1 500 Filter for D gain in 0,1 ms NN 0 Compensation of the deadband in 0,01% AX 10000 Output scaling in 0,01% RRGRE 200 Trigger point of the NIN function in 0,01% RROR 200 Accepted control deviation in 0,01% URRENT 0 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A 	C:P		50	P gain in 0,01 units			Channel 3 Color	Default (4) Visible parameters
D 0 0 0 gain in 0,1 ms T1 500 Filter for D gain in 0,1 ms IN 0 0 compensation of the deadband in 0,01% AX 10000 0utput scaling in 0,01% RROR 200 Accepted control deviation in 0,01% URRENT 0 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A It open Port 4 FDX Modul-Identifikation Modul-Identifikation	C:I		4000	I gain in 0,1 ms			Channel 4 Color	Custom
IN S00 IN 0 Compensation of the deadband in 0,01% AX 10000 Output scaling in 0,01% RROR 200 Trigger point of the MIN function in 0,01% URRENT 0 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A	C:D		0	D gain in 0,1 ms			clBlack -	N
IN 0 Compensation of the deadband in 0,01% AX 10000 Output scaling in 0,01% RRGER 200 Trigger point of the MIN function in 0,01% RROR 200 Accepted control deviation in 0,01% URRENT 0 0 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A	C:T1		500	Filter for D gain in 0,1 ms				Max (all parameter)
AX 10000 Output scaling in 0,01% RIGGER 200 Trigger point of the MIN function in 0,01% RROR 200 Accepted control deviation in 0,01% URRENT 0 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A t open Port 4 FDX \$\fmathcal{L6}\$ KBaud MDR-133-P-1121 r03 Modul-Identifikation Generelle Einstellungen	MIN		0	Compensation of the deadband in 0,01%				
RIGGER 200 Trigger point of the MIN function in 0,01% RROR 200 Accepted control deviation in 0,01% URRENT 0 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A t open Port:4 FDX \$26 KBaud MDR-133-P-1121 r03 Modul-Identifikation Generelle Einstellungen	MAX		10000	Output scaling in 0,01%			ОК	
RROR 200 Accepted control deviation in 0,01% URRENT 0 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A , topen Port:4 FDX 526 KBaud MDR-133-P-1121 r03 Modul-Identifikation Generelle Einstellungen	TRIGGER		200	Trigger point of the MIN function in 0,01%				
URRENT 0 Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	ERROR		200	Accepted control deviation in 0,01%				
rt open Port: 4 FDX 526 KBaud MDR-133-P-1121 r03 Generelle Modul-Identifikation Generelle Einstellungen	CURRENT		0	Selection of the rated current 0=1A, 1=1,6A and 2=2,6A	*			-
t open Port: 4 FDX 526 KBaud MDR-133-P-1121 no3 Generelle Modul-Identifikation Einstellungen	•		L					
Modul-Identifikation Generelle Einstellungen	port open Port	:4 F	DX 57.6 KBaud	MDR-133-P-1121 r03				
Modul-Identifikation Generelle Einstellungen								
● Modul-Identifikation Einstellungen						Gen	erelle	
				Modul-Identifikation		Einste	ellungen	V OK X Cancel
								-
• Kommunikationsaufbau				• Kommunikationsaufbau				





Funktionsumfang, Aufbau der Kommunikation





Funktionsumfang, Eingabe und Ausgabe von Parametern



A D

CPU /

Eingabefenster

Funktionsumfang, Monitor und modulspezifische Prozessdaten





CPU



Funktionsumfang, Remote Control und digitale Inputs/Outputs

.St. Elektronik GmbH		
	Remote Control / Status Info	
67,07 mm	Enable Remote Control	Aktivierung Remote Control
67,07 mm	Pin 9/10 Pin 13 1317 6707	Modulspezifische Fenster zur Werteeingabe
1,25 mm	0 10000	Schiebebalken zur Werteeingabe
65,79 mm	Image: Pin 8 (Enable) Pin 13 Image: Pin 7 (START / RUN) Image: Pin 14 Image: Pin 5 Pin 15 (Enable for PAM)	Änderbarer Status der digitalen
100,00 mm	Pin 6 (Enable B for PAM) Tree	Em- und Ausgange
0,00 mm	READY INPOS	
	CERDON .	Die Funktionen eind nur ektiv wenn Demote (

Die Funktionen sind nur aktiv, wenn Remote Control aktiviert ist





Funktionsumfang, Oszilloskop







Funktionsumfang, Terminal

Auswahl Te	rminal
WPC300 3.3 - Startup-Tool for digital control modules - W.E.St. Elektronik GmbH	
File Edit Options Help	
>ID POS-123-P-1121 r05 > >sens auto	Module Commands
>A:A 150	Default
>A:A 150 >	LoadBack
>HAND:A 4000	Parameter Import / Export
>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>	
>MAX:A 5000 > >MAX:A 5000	
> > >MIN:A 300	
> >MIN:A 300 >	
> CURRENT 2 >	
>CURRENT 2 > >	
port open Port: 4 FDX 57.6 KBaud POS-123-P-1121 r05	
port open Port: 4 FDX 57.6 KBaud POS-123-P-1121 r05	

- Jeder Parameter kann angezeigt werden
- Jeder Parameter kann geändert werden

Eingabebereich





Funktionsumfang, Parameterdatenverwaltung



Speichern der Parameterdaten Default-Parameterwerte laden Letzte gespeicherten Parameterdaten laden Parameterdaten in Datei speichern Parameterdaten von Datei laden







Firmware - Update

- Einfache Auswahl über die Menü-Leiste
- Warnung vor unbeabsichtigter Auswahl (STRG + ALT + F7 zur Freischaltung)

	WPC300 3	.3 - Startup-Tool for digital control modules - W.E.St. Elektronik G	imbH
	File Edit	Options Help	
	COM4	Settings Ctrl+G	
		Firmware Update	Module Commands
			Save
			Default
			Firmware update
			Warning! The execution of firmware update could make the module unusable!!!
			 please enter security key
ACHT	UNG: bei	neueren Modulen (ab Serie	
57600	geändert w	erden.	Start Erase Program Cancel





Firmware - Update

Erster Schritt : Firmware auswählen und Start einleiten

Warning! The execution of firmware update could make the module unusable!!!	
	Zweiter Schritt : Alte Firmware löschen
Selected Firmware	Firmware update
C:\Update\POS-123-P-1121-r05.s19	Warning! The execution of firmware update could make the module unusable!!!
	Selected Firmware
Start Erase Program Cancel	C:\Update\POS-123-P-1121-r05.s19
	Start Erase Program Cancel





Firmware - Update

Dritter Schritt : Firmware – Update starten	
Firmware update	
Warning! The execution of firmware update could make the module unusable!!!	Letzter Schritt : Firmware – Update abschliessen
Selected Firmware	Firmware update
C:\Update\POS-123-P-1121-r05.s19	Warning! The execution of firmware update could make the module unusable!!! Selected Firmware
Start Erase Program Cancel	C:\Update\POS-123-P-1121-r05.s19
	Start Erase Program Finish









A

A = A = CPU = D

Installation USB-Treiber





 $A = A = CPU = D_A$



Installation USB-Treiber

Gerätetreiber auswählen

Wählen Sie	den Hersteller und das Modell d	er Hardwarekompo	onente, und klicken Sie auf
"Weiter". Kl erforderlich	licken Sie auf "Datenträger", wen en Treiber enthält.	n Sie über einen Da	tenträger verfügen, der den
📝 Kompatible Hardw	vare anzeigen		
Modell	4713		
USB Serial Port			
📺 Der Treiber hat e	eine digitale Signatur.		Datenträger
Warum ist Treib	ersignierung wichtig?		
			Weiter Abbreche
and the second se			

auswählen und fertigstellen

suchen in:	USB-Treiber	- 🞯 🥩 📴 -		
Name	^	Änderungsdatum	Тур	Größe
FTDIBU	s	03.01.2007 08:50	Setup-Informatio	3 KB
FTDIPO	RT	03.01.2007 08:50	Setup-Informatio	4 KB
				Öffnen
Dateiname:	FTDIPORT			





Installation USB-Treiber, Einstellungen COM-Port

gemein Anschlusseinstellungen Treiber Details		
Bits pro Sekunde: 9600		
Paritāt: Keine	Erweiterte Einstellungen für COM4	2
Stoppbits: 1	COM-Anschlussnummer: COM4 🗸 O	к
Russsteuerung: Keine 💌	USB Packetgrößen Abbre	chen
Erweitert_ Wiederherstellen	Erhöhen Sie die Werte für eine höhere Geschwindigkeit. Empfangen (Bytes): Senden (Bytes): 4096	dard
	BM Einstellungen Allgemeine Optionen	
	Reduzieren sie die Werte, um kommunikationsprobleme zu verringern. PlugPlay für serielle Schnittstelle	[
	Wartezeit (ms): 2 Serieller Drucker Abbrechen der Kommunikation, wenn das Gerät	l
OK Abbrechen	Timeouts Geräts	[
	Minimale Anzahle der Lese-Timeouts	[
	Minimale Anzahle der Schreih-Timeouts	ľ



KONTAKT



W.E.St. Elektronik GmbH Gewerbering 31 41372 Niederkrüchten

Tel: 02163 577 355 0 Fax: 02163 577 355 11

EMAIL: contact(a)w.e.st.de

