Električni pogon Tip 5857





## Navodila za vgradnjo in upravljanje

## EB 5857 SL

Različica firmwarea 1.02 Izdaja julij 2009

#### Pomen opozoril v teh navodilih za vgradnjo in upravljanje

## A NEVARNOST!

Opozorilo na nevarne situacije, ki bi lahko privedle do smrti ali resnih telesnih poškodb.

#### **OPOZORILO!**

Opozorilo na nevarne situacije, ki bi lahko privedle do smrti ali resnih telesnih poškodb.

#### POZOR!

Opozorilo na materialno škodo.

**Napotek:** Dodatna pojasnila, informacije in namigi.

Vsebina	Stra	In
1	Splošna varnostna opozorila	5
2	Zgradba in način delovanja	6
2.1	Tehnični podatki	7
3	Montaža na ventil	8
3.1	Vgradni položaj	8
4	Električni priključki	9
5	Mere v mm	1
6	Pogon z digitalnim regulatorjem položaja1	2
6.1	Upravljalni elementi	2
6.1.1	Vzorec utripanja svetlečih diod1	2
6.1.2	Drsno stikalo	5
6.1.3	Tipka	6
6.1.4	Serijski vmesnik	6
6.2	Nastavljanje giba	7
6.2.1	Absolutno nastavljanje giba1	7
6.2.2	Relativno nastavljanje giba1	7
6.2.3	Izbira načina nastavljanja giba	8
6.3	Funkcije in parametri	9
6.3.1	Vhodna veličina	9
6.3.2	Signal za javljanje položaja1	9
6.3.3	Vodilna veličina	0
6.3.4	Blokada	1
6.3.5	Gib ventila	.3
6.3.6	Karakteristika	4
6.4	Ročna nastavitev	.5
6.4.I	Ročna raven v programu IROVIS-VIEW	5
6.5	Ukazni način	6
7	Nastavitev in upravljanje s programom TROVIS-VIEW	7
7.1	Splošno	7
7.1.1	Sistemske zahteve	7
7.2	Namestitev programa	8
7.3	Zagon in nastavitev programa	9
7.4	Odčitavanje delovnega stanja	1
7.5	Sprememba uporabniške ravni	1
7.6	Konfiguracija	3
7.7	Delovne vrednosti	5
7.8	Diagnostika	6

## Vsebina

7.8.1 7.9	Dodatna diagnostična mapa za uporabniško raven "Strokovnjak"
8	Prenos podatkov
8.1	Prenos podatkov med programom TROVIS-VIEW in digitalnim regulatorjem položaja (povezovalni kabel)
8.1.1	Način offline (posreden prenos podatkov)
8.1.2	Način online (neposreden prenos podatkov)
8.2	Pomnilniški ključ SAMSON
8.2.1	Prenos podatkov med programom TROVIS-VIEW in pomnilniškim ključem 46
8.2.2	Prenos podatkov med digitalnim regulatorjem položaja in pomnilniškim ključem .47
8.2.3	Funkcija kopiranja
8.2.4	Shranjevanje dnevnika podatkov
8.2.5	Konfiguracija ukaznega načina
9	Konfiguracijski seznam in uporabniške vrednosti
10	Tablica s podatki
11	Vprašanja za proizvajalca
	Besedno kazalo

**Napotek:** Poglavja na sivi podlagi se nanašajo le na pogone v izvedbi z digitalnim regulatorjem položaja.

Za pogone v tritočkovni izvedbi so relevantna samo poglavja 1 do 5, 10 in 11.

Spremembe firmwarea glede na predhodno različico			
1.00 (stara)	1.01 (nova)		
	interne spremembe		
1.01 (stara)	1.02 (nova)		
	interne spremembe		

## 1 Splošna varnostna opozorila

Zaradi lastne varnosti upoštevajte naslednja navodila za montažo, zagon in obratovanje pogona:

- Napravo sme vgraditi in dati v obratovanje izključno strokovno usposobljeno osebje, ki je seznanjeno z montažo, zagonom in obratovanjem tega izdelka. Strokovno osebje v smislu teh Navodil za vgradnjo in upravljanje so osebe, ki so na podlagi svoje strokovne izobrazbe, svojih znanj in izkušenj, kakor tudi poznavanja zadevnih norm, zmožne oceniti zaupana jim dela ter zaznati možne nevarnosti.
- Nevarnosti, ki bi lahko obstajale na priključenem ventilu zaradi delovnega tlaka in medija, ki se pretaka skozi ventil, je treba preprečiti z ustreznimi ukrepi.
- Naprava je namenjena uporabi v nizkonapetostnih sistemih. Pri priključitvi in vzdrževanju je treba upoštevati zadevne varnostne predpise. Uporabljajte le take izklopne naprave, ki so zavarovane proti nekontroliranemu ponovnemu vklopu.

Upoštevajte tudi naslednje navodilo, da se izognete materialni škodi:

Nujna je ustrezna izvedba transporta in strokovno skladiščenje naprave.

#### Napotek:

Naprava z znakom CE izpolnjuje zahteve direktiv 2004/108/ES in 2006/95/ES. Izjava o skladnosti je na voljo na zahtevo.

## 2 Zgradba in način delovanja

Električni pogon je sestavljen iz reverzibilnega sinhronskega motorja in gonila, ki ne potrebuje vzdrževanja.

Koračni motor pri izvedbi z digitalnim regulatorjem položaja omogoča napajanje neodvisno od frekvence električne napetosti.

Pogon je s prekrivno matico (4) povezan s stožčastim drogom ventila (zveza s silo). Izvršni signal na vhodni strani se prenaša na pogonski drog prek motorja in vmesnega gonila.



Med gibanjem pogonskega droga (3) ven se ventil zapira proti sili vzmeti ventila (7). Pri gibanju pogonskega droga noter se ventil odpira, ko stožčasti drog (6) sledi temu gibanju prek vračalne vzmeti.

Motor v končnih legah in v primeru preobremenitve izklopita momentni stikali.

Ročni nastavljalnik (2) omogoča premik ventila v poljuben položaj, ko je odklopljeno električno napajanje pogona.

Gib in smer gibanja sta razvidna na stranskem prikazu giba (5).

Pogon tipa 5857 je v prvi vrsti namenjen rabi v kombinaciji z ventili SAMSON tipa 3222, 3222 N, 3267 in 2488, kakor tudi s posebnima izvedbama ventilov tip 3260 in 3226.

#### Električna dodatna oprema

Pogoni so na voljo z digitalnim regulatorjem položaja.

Regulatorji položaja zagotavljajo vnaprej določeno zvezo med izvršnim signalom in položajem ventila.

Za povratno informacijo o položaju je na žilah br (rjava) in gn (zelena) predviden odjem signala v velikosti od 0 do 10 V. Izvedba z regulatorjem položaja omogoča obrnitev karakteristike in je primerna za delovanje z razdeljenim območjem (Split-range).

## 2.1 Tehnični podatki

Izvedba pogona tip 5857	Tritočkovna	Z digitalnim regulatorjem položaja	
Montaža na ventil	zveza s silo	zveza s silo	
Imenski gib	6 mm	6 mm	
Izvršni čas za imenski gib	20 s	30/ <b>20</b> <sup>2)</sup> /10 s	
Imenska izvršna sila	300 N	300 N	
Električni priključek	230 V (± 10 %), 50 Hz 24 V (± 10 %), 50 Hz	24 V izm. (± 10 %), (50 in 60 Hz) 24 V enosm. (± 10 %) <sup>3)</sup>	
Priključna moč	pribl. 3 VA	5 VA	
Ročna nastavitev	da	da	
Dopustne temperature			
okolica	0 do 50 °C		
skladiščenje	-20 do 70 °C		
na povezovalnem drogu	0 do 120 °C		
Stopnja zaščite	IP 42	IP 42	
Razred zaščite			
Odpornost proti EM motnjam	EN 61000-6-2	EN 61000-6-2	
Oddajanje EM motenj	EN 61000-6-3	EN 61000-6-3	
Masa	pribl. 0,7 kg	pribl. 0,7 kg	
Digitalni regulator položaja	-		
Vhodni signal		0 do 10 V 1)	
Povratno javljanje položaja	_	0 do 10 V 1)	
Karakteristika		Linearna 1)	

1) Vrednost je nastavljiva, glej poglavje 6.3

2) Tovarniška nastavitev

<sup>3)</sup> Pri nastavitvi "Izvršni čas za imenski gib" = 10 s velja 24 V enosm. (-0%, +10 %)

## 3 Montaža na ventil

Pred montažo pogona na ventil **odklopite** električno napajanje pogona (Slika 3).

- Ročni nastavljalnik (2) zavrtite v smeri nasproti vrtenju urnega kazalca, da se pogonski drog premakne noter do končnega položaja.
- Namestite pogon na priključek ventila in ga pritrdite s prekrivno matico (4, pritezni moment 20 Nm).

## 3.1 Vgradni položaj

Izberete lahko poljuben vgradni položaj, pogona le ne smete vgraditi tako, da bi visel.



## 4 Električni priključki

Življenjska nevarnost zaradi električnega udara!

> Pri polaganju električnih instalacij obvezno upoštevajte predpise za postavljanje nizkonapetostnih siste-

postavljanje nizvortopetosnih siste mov po DIN VDE 0100 in določila lokalnega elektrodistribucijskega podjetja.

Uporabite primeren vir električnega napajanja, ki zagotavlja, da se pri normalnem obratovanju ali v primeru napake na postrojenju ali njegovih delih na napravi ne morejo pojaviti nevarne električne napetosti.

Pred priklopom na električno omrežje izključite električni tok in poskrbite, da ne more priti do nenadzorovanega vklopa! Zlasti pri napajalni napetosti 24 V uporabite električne vodnike dovolj velikega preseka, da ne more priti do prekoračitve toleranc napetosti ±10 %.

#### Tritočkovna izvedba

 Električni priključek izvedite z napajalnim kablom v skladu s Sliko 4.

Izvršni signali regulatorja so vezani na priključka eL in aL. Ko je napetost na priključku eL, izvršni motor povleče pogonski drog v pogon (smer gibanja noter). Ko je izvršni signal na priključku aL, gre pogonski drog dol iz pogona (smer gibanja ven).



Kapaciteta dušilnih kondenzatorjev Ce v izhodnem vezju priključenega regulatorja ne sme biti večja od 2,5 nF, sicer ni možno zagotoviti brezhibnega delovanja pogona.

Slika 4 · Električni priključek – tritočkovna izvedba

Izvedba z digitalnim regulatorjem položaja

#### **OPOZORILO!**

Takoj po tem, ko pogon dobi električno napetost, se pri absolutnem nastavljanju giba (tovarniška nastavitev) izvede umerjanje ničelne točke. Pri tem se premakne pogonski drog regulacijskega ventila. Pogonskega droga se ne dotikajte in ga ne blokirajte, da vam ne zmečka prstov in dlani.

#### POZOR!

Regulacijski ventil med umerjanjem ničelne točke izvede delni gib. Pogona zato nikoli ne priklapljajte na električni tok, ko je proces že v teku, ampak le pri zaprtih zapornih ventilih.

 Šestpolni priključni kabel priključite skladno s Sliko 5.



## 5 Mere v mm



## 6 Pogon z digitalnim regulatorjem položaja

## 6.1 Upravljalni elementi



## 6.1.1 Vzorec utripanja svetlečih diod

Pogon ima eno rdečo in eno rumeno svetlečo diodo, ki vas obveščata o trenutnem obratovalnem stanju pogona.

Svetleči diodi se nahajata pod pokrovom na zgornji strani pogona.

#### Vzorec utripanja rumene LED-diode

• Naprava je izključena, komunikacija ne poteka ali pomnilniški ključ ni priključen



Čas [s]

• Naprava je vključena, komunikacija poteka, pomnilniški ključ je dokončal dejanje (→ pogl. 8.2.2)







#### 14 EB 5857



## 6.1.2 Drsno stikalo

Položaj drsnega stikala določa smer gibanja pogona:

▶ Drsno stikalo kaže navzven ⇔ smer gibanja >> naraščajoče/naraščajoče Pogonski drog gre z naraščanjem vhodnega signala noter.

Pri prehodnih ventilih velja za smer gibanja >>: Vhodni signal = 0 V → Ventil zaprt Vhodni signal = 10 V → Ventil maksimalno odprt

▶ Drsno stikalo kaže navznoter ⇔ smer gibanja < > naraščajoče/padajoče Pogonski drog gre z naraščanjem vhodnega signala ven.

Pri prehodnih ventilih velja za smer gibanja < >: Vhodni signal = 0 V → Ventil maksimalno odprt Vhodni signal = 10 V → Ventil zaprt

## 6.1.3 Tipka

Tipka je namenjena ročni sprožitvi inicializacije.

Ročna inicializacija je potrebna, če se položaj pogonskega droga ne ujema več s položajem, ki ga določa vodilna veličina.

Pogonski drog se med inicializacijo premakne noter, nato ven v končni položaj in končno na želeno vrednost. Regulator položaja pri tem določi pot, ki je potrebna za premik po območju giba in jo shrani kot referenčno vrednost.

#### **OPOZORILO!**

Pogonski drog regulacijskega ventila se med inicializacijo premika. Pogonskega droga se ne dotikajte in ga ne blokirajte, da vam ne zmečka prstov in dlani.

#### POZOR!

Pogonski drog regulacijskega ventila se med inicializacijo premakne po celem območju giba. Inicializacije zato nikoli ne izvajajte, ko je proces že v teku, ampak le pri zaprtih zapornih ventilih.

 Pritisnite tipko in jo držite pribl. 1 sekundo, da zasveti rdeča LED-dioda. Inicializacija se začne, ko tipko izpustite.

Inicializacijo prikazuje rdeča LED-dioda:



## 6.1.4 Serijski vmesnik

Konfiguracija pogona se izvaja s pomočjo SAMSONovega programa za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW. Pogon je pri tem povezan z osebnim računalnikom preko digitalnega **serijskega vmesnika**.

Serijski vmesnik je namenjen tudi priklopu pomnilniškega ključa. Za več podrobnosti preberite poglavje 8.

## 6.2 Nastavljanje giba

#### POZOR!

Ročnega nastavljalnika ne premikajte brez potrebe, da ne bi vplivali na regulacijo položaja! Ko premaknete ročni nastavljalnik, se ničelna točka in javljanje položaja ne ujemata več z umerjenimi vrednostmi regulatorja položaja. V tem primeru morate ponovno opraviti umerjanje ničelne točke.

Nastavljanje giba je lahko absolutno ali relativno. Vrsta nastavljanja giba vpliva na regulacijo.

## 6.2.1 Absolutno nastavljanje giba

Pri absolutnem nastavljanju giba se pogonski drog premakne v položaj giba, ki ga določa vhodna veličina. Da je to mogoče, se ob vsakem zagonu opravi samodejno umerjanje ničelne točke, da se ohrani referenčna vrednost ničelne točke. Javljanje položaja daje položaj pogonskega droga.

#### Umerjanje ničelne točke

Umerjanje ničelne točke prikazuje rdeča LED-dioda.



Pogon premakne pogonski drog ven, dokler ne doseže končnega stikala. Ko je doseženo končno stikalo, **rdeča LED-dioda** ugasne in pogonski drog se premakne v položaj, ki ga določa vodilna veličina.

## 6.2.2 Relativno nastavljanje giba

Pri relativnem nastavljanju giba se sprememba vhodnega signala odrazi na položaju pogonskega droga. Pogonski drog se iz trenutnega položaja premakne ven ali noter skladno s spremembo. Ob začetku obratovanja se ne izvede umerjanje ničelne točke. Položaj pogonskega droga ob začetku obratovanja ni znan, kot začetna vrednost se mu dodeli vhodni signal.

Javljanje položaja pogonskega droga daje vrednost, ki se nanaša na začetno vrednost pogonskega droga, ali vrednost 12 V.

**Napotek:** Regulator položaja pri relativnem nastavljanju giba ne prepoznava blokade ventila.

## 6.2.3 Izbira načina nastavljanja giba

Regulator položaja funkcijo regulacije običajno izvaja v načinu absolutnega nastavljanja giba, kar tudi ustreza tovarniški nastavitvi.

VIEW3_5857_2009-Jul-10.tro - SAMSON TRO	VIS-VIEW				_ # ×
Datei Bearbeiten Ansicht Gerät Speicherstift Optionen	2				
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre Version 1.02 bis 1.09	gler				Betriebszustand Bereit
🖃 🚭 Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsregler	Bezeichnung	1	Wort	Einheit	Kommentar
- Configuration	Konfiguration			ALC: NO.	
Betriebswerte	Eingangsgröße				
E C Diagnose	Bereichsanfang		0.0	V	
	Bereichsende	0	10.0	V	
	Stellungsmeldesignal	less			
	Bereichsanfang	D	0.0	V	
	Bereichsende		10.0	V	
	Eller masar Be				
	Eingangsgrößenausfall erkennen	E3	Nein		
	6 Führungswert bei Eingangsgrößenausfall	B	Intern		
	5 Interner Führungswert	C3	0.0	96	
	Endlagenführung Stange ausfahren	6	1.0	96	
	Endlagenführung Stange einfahren	Ci	99.0	95	
	Funktionen				
	Blockade erkennen	E3	Nein		
	Blockadebeseitigung	C)	Nein		
	Blockade melden	C	Nein		
Hubverstellung	Blockierschutz Ventil	C3	Nein		
De Urberentellere besteret de Ratisband	Ventilhub				
Die Hubversteilung bestimmt die bemebsan.	Nennhub des Antriebs		6.0	mm	
Die absolute Hubverstellung führt nach einem Betriebsstart einen	1 Hub	<b>C</b> i	50.0	96	
Nulpunktabgleich durch. Die Stange fährt bis zum Endschalter aus. Danach	Hubverstellung		Absolut		
Tahit die Stange auf die vom Eingangssignal vorgegebene Position. Die Stelli innsmeldung zeigt die Stangenposition an	D Bewegungsart		Normal	6	
Success Structured Fords and successful designed on the F	- Stellgeschwindigkeit		<ul> <li>Absoli</li> </ul>	ut nm/s	
Die relative Hubverstellung führt nach einem Betriebsstart keinen	L Stellzeit		Relati	V	
Nullpunktabgleich durch und die Stange bleibt stehen. Die Stangenposition ist unbekannt und damit relatio. Als Stantuert wird der Stangenposition das	Totzone (Schaltbereich)	E3	1.0	96	
Eingangssignal zugeordnet. Die Stellungsmeldung zeigt eine relative	Kennlinie				
Stangenposition an	C Kennlinientyp	23	Linear		
Erreicht die Stange im Betrieb den Endschafter Stange ausgefahren und ist dielchafter das Einsensusional auf 0.1 dass ist ab desem Zeitzunkt die	4 Benutzerdefinierte Kennlinie	<b>C</b> 3	<benutzerdefi< td=""><td></td><td></td></benutzerdefi<>		
Stangerposition bekannt und damit absolut. Die relative Hubverstellung verhält sich dami genauso wie die absolute Hubverstellung.					

Način nastavljanja giba lahko preklopite v mapi [Konfiguration] (Konfiguracija).

Kjer ni navedeno drugače, se opisi nanašajo na obratovanje z absolutnim nastavljanjem giba.

## 6.3 Funkcije in parametri

Konfiguracija pogona se izvaja s pomočjo SAMSONovega programa za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW. Informacije o programu TROVIS-VIEW najdete v poglavju 7.

## 6.3.1 Vhodna veličina

Vhodna veličina (vodilna veličina) določa položaj pogonskega droga.

Vrednosti začetka in konca območja vodilne veličine sta običajno 0 in 10 V. Območje vodilne veličine lahko prilagodite npr. za to, da z vzporedno vezavo dveh ali več pogonov realizirate delovno karakteristiko sistema (način Split-range).

**Primer**: Za delo z velikim razmerjem med največjim in najmanjšim pretokom (regulacijskim razmerjem) morata biti v cevovodu vgrajena dva ventila. Pri vrednosti izvršnega signala od 0 do 5 V se najprej odpre prvi ventil, ko izvršni signal narašča še naprej (od 5 do 10 V), pa se odpre še drugi ventil. Prvi ventil ostane pri tem odprt. Zapiranje obeh ventilov poteka v obratnem vrstnem redu.

Opozorilo: Razlika med začetkom in koncem območja mora biti vsaj 2,5 V.

Konfiguration – Eingangsgrößen (Konfiguracija – Vhodne veličine)	TOV. NAST.	Nastavitveno območje
Bereichsanfang (Začetek območja)	0.0 V	0.0 do 7.5 V
Bereichsende <i>(Konec območja)</i>	10.0 V	2.5 do 10.0 V

## 6.3.2 Signal za javljanje položaja

Javljanje položaja daje položaj pogonskega droga (glejte poglavje 6.2).

Razpon signala za javljanje položaja je določen s parametroma Začetek območja in Konec območja.

Konfiguration – Stellungsmeldesignal (Konfiguracija – Signal za javljanje položaja)	TOV. NAST.	Nastavitveno območje
Bereichsanfang (Začetek območja)	0.0 V	0.0 do 10.0 V
Bereichsende (Konec območja)	10.0 V	0.0 do 10.0 V

## 6.3.3 Vodilna veličina

#### Prepoznavanje izpada vhodne veličine

#### POZOR!

Regulator položaja lahko prepozna izpad vhodne veličine le, če je začetek območja vhodnega signala nastavljen na 0,5 V.

Regulator položaja prepozna izpad vhodne veličine, ko vrednost vhodne veličine pade pod začetek območja za 0,3 V. Izpad vhodne veličine je prikazan v mapi [Diagnose > Fehler] (Diagnostika > Napaka) in z **rdečo LED-diodo**.



Če je aktivna funkcija **Eingangsgrößenausfall erkennen (Prepoznavanje izpada vhodne veličine)**, je obnašanje pogona pri izpadu vhodne veličine določeno s parametrom Führungswert bei Eingangsgrößenausfall (Vodilna veličina pri izpadu vhodne veličine).

- Führungswert bei Eingangsgrößenausfall = Intern (Vodilna veličina pri izpadu vhodne veličine = Interna)
   Pogonski drog se v primeru izpada vhodne veličine premakne v položaj, ki ga določa parameter Interner Führungswert (Interna vodilna veličina).
- Führungswert bei Eingangsgrößenausfall = Letzter Hubwert (Vodilna veličina pri izpadu vhodne veličine = Zadnja vrednost giba)
   Pogonski drog ostane v primeru izpada vhodne veličine v zadnjem nastavljenem položaju.

Ko se vrednost vhodne veličine približa začetku območja za 0,2 V, se sporočilo o napaki ponastavi in pogon preklopi nazaj na regulacijo.

Konfiguration – Führungsgröße (Konfiguracija – Vodilna veličina)	TOV. NAST.	Nastavitveno območje
Eingangsgrößenausfall erkennen	Nein	Ja, Nein
Prepoznavanje izpada vhodne veličine	Ne	Da, ne
Führungswert bei Eingangsgrößenausfall	Intern	Intern, Letzter Hubwert
Vodilna veličina pri izpadu vhodne veličine	Interna	Interna, Zadnja vrednost giba
Interner Führungswert Interna vodilna veličina	0.0 %	0.0 do 100.0 %

#### Vodenje v končni položaj

Pri aktivni funkciji vodenja v končni položaj se pogonski drog predčasno premakne v končni položaj:

- Endlagenführung Stange ausfahren (Premik droga ven pri vodenju v končni položaj) Ko doseže vodilna veličina vrednost Premik droga ven pri vodenju v končni položaj, se pogonski drog premakne v zaprti položaj.
- Endlagenführung Stange einfahren (Premik droga noter pri vodenju v končni položaj) Ko doseže vodilna veličina vrednost Premik droga noter pri vodenju v končni položaj, se pogonski drog premakne v maksimalno odprt položaj.

**Opozorilo:** Nastavitev 0 % (Premik droga ven pri vodenju v končni položaj) ali 100 % (Premik droga noter pri vodenju v končni položaj) pomeni, da je vodenje v končni položaj deaktivirano.

Konfiguration – Führungsgröße (Konfiguracija – Vodilna veličina)	TOV. NAST.	Nastavitveno območje
Endlagenführung Stange ausfahren (Premik droga ven pri vodenju v končni položaj)	1.0 %	0.0 do 49.9 %
Endlagenführung Stange einfahren (Premik droga noter pri vodenju v končni položaj)	99.0 %	50.0 do 100.0 %

## 6.3.4 Blokada

**Napotek:** Da lahko regulator položaja prepozna blokado ventila, je treba ob prvem zagonu vgrajenega pogona opraviti bodisi inicializacijo (glej poglavje 6.1.3) bodisi merjenje izvršnega časa (Uporabniška raven Strokovnjak, mapa [Diagnose -> Test] (Diagnostika -> Test), glej poglavje 7.5).

Regulator položaja prepozna blokado ventila pri **gibanju pogonskega droga ven** in pri **absolutnem nastavljanju giba** tako, da pri sprožitvi končnega stikala primerja opravljeno pot s potjo, ki je bila določena pri inicializaciji. Če primerjava pokaže, da se je končno stikalo sprožilo prezgodaj, pomeni, da je prišlo do blokade. Utripa rdeča LED-dioda:



#### Pogon z digitalnim regulatorjem položaja

#### Odpravljanje blokade

Pri aktivni funkciji **Blockadebeseitigung** (odpravljanje blokade) se pogonski drog trikrat zapored premakne za 1 mm ven in noter z nastavljeno izvršno hitrostjo. Izvajanje odpravljanje blokade prikazuje **rumena LED-dioda**:



#### Javljanje blokade

Regulator položaja pri aktivni funkciji **Blockade melden** (javljanje blokade) signalizira, da je prepoznal blokado:

Na izhodu za javljanje položaja je napetost 12 V.

Konfiguration – Funktionen (Konfiguracija – Funkcije)	TOV. NAST.	Nastavitveno območje
Blockade melden	Nein	Nein/Ja
(Javljanje blokade)	<i>N</i> e	Ne/Da

#### Zaščita proti blokiranju

Ta zaščita preprečuje, da bi ventil zablokiral. Ko je pogonski drog v zaprtem položaju (0 %), se ventil vsakih 24 ur po zadnji nastavitvi minimalno odpre in spet zapre.

Gibanje pogonskega droga, ki ga sproži funkcija zaščite pred blokiranjem, javlja **rumena LED-dioda**:



## 6.3.5 Gib ventila

#### Gib

Parameter Hub (Gib) določa največji gib pogonskega droga v %. Referenčna veličina pri tem je imenski hod.

Konfiguration – Ventilhub (Konfiguracija – Gib ventila)	TOV. NAST.	Nastavitveno območje
Bewegungsart (Vrsta gibanja)	100.0 %	30.0 do 130.0 %

#### Vrsta gibanja

Pogonski drog se premakne v položaj, ki ga določa vhodna veličina, z izbrano izvršno hitrostjo. Na voljo so tri stopnje:

- Langsam (Počasi) = 0,202 mm/s
- Normal (Normalno) = 0,290 mm/s
- Schnell (Hitro) = 0,547 mm/s

Konfiguration – Ventilhub (Konfiguracija – Gib ventila)	TOV. NAST.	Nastavitveno območje
Bewegungsart (Vrsta gibanja)	Normal Normalno	Langsam, Normal, Schnell Počasi, Normalno, Hitro

**Opozorilo:** Gib in izvršna hitrost določata izvršni čas. Izvršni čas je čas, ki je potreben, da pogonski drog izvede nastavljeni gib. Velja:

Izvršni čas [s] = <u>
Gib [mm]</u> Izvršna hitrost [mm / s]

### Mrtva cona (vklopna sprememba)

Funkcija mrtve cone določa občutljivost pogona. Za minimalno spremembo položaja ventila se mora vodilna veličina spremeniti za to vrednost.

Konfiguration – Ventilhub (Konfiguracija – Gib ventila)	TOV. NAST.	Nastavitveno območje
Totzone (Schaltbereich) (Mrtva cona (vklopna sprememba))	1.0 %	0.5 do 5.0 %

## 6.3.6 Karakteristika

Karakteristika opisuje prenosno funkcijo med vhodno veličino in položajem pogonskega droga.

 Linear (Linearna) Gib sorazmerno sledi trenutni vhodni napetosti.



 Gleichprozentig (Eksponencialna) Gib sledi trenutni vhodni napetosti eksponencialno.



 Gleichprozentig invers (Inverzna eksponencialna)
 Gib sledi trenutni vhodni napetosti inverzno eksponencialno.



#### Pogon z digitalnim regulatorjem položaja

Benutzerdefiniert (Uporabniška Kennlinie ändern ► funkcija) 0K YT%] 100 -Na podlagi prej nastavljene Abbreche 10 10 -20 20 karakteristike je možno dolo-80 30 30 40 40 čiti novo karakteristiko z 11 50 50 60 60 točkami. 60 70 70 40 80 80 90 90 20 100 100 ungsgröße (X0%) 80 100 0 Dateiname (Renutresdefiniert) Konfiguration - Kennlinie TOV. NAST. Nastavitveno območje

(Konfiguracija – Karakteristika)		
Kennlinie (Karakteristika)	Linear (Linearna)	Linear, Gleichprozentig, Gleichprozentig invers, Benutzerdefiniert (Linearna, Eksponencialna, Inverzna eksponencialna, Uporabniška funkcija)

## 6.4 Ročna nastavitev

Ročni nastavljalnik (rdeči gumb, glej poz. 2 na Sliki 2, str. 6) je namenjen nastavljanju pogonskega droga **v stanju brez električne napetosti**. V režimu regulacije (absolutno nastavljanje giba) položaja ročnega nastavljalnika ni dovoljeno spreminjati.

## 6.4.1 Ročna raven v programu TROVIS-VIEW

Program za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW vam omogoča, da nastavite ročno upravljanje pogona, če je v režimu online omogočeno ročno upravljanje (parameter Freigabe der Handebene = Ein (*Odobritev ročnega upravljanja = Vključena,* simbol •)).

VIEW3_5857_2009-Jul-10.tro - SAMSON TRO Datel Bearbeiten Ansicht Gerat Speicherstift Optionen	VIS-VIEW 2						
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre Version 1.02 bis 1.09	gler					Betriebszustand Bereit	
🗉 🚭 Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsregier	Bezeichnung	:	3	Wert	Einheit	Kommentar	
Configuration	Diagnose - Handebene						
Betriebswerte	Freigabe	10		41.07	-	Mar he Online Market	
🖂 🧰 Ulagnose	Stangonuosstallung			AUS		Nur im Unine Moous	
Linfor mation	A tab Antrinh	10		0.0	94		
- Fehler	Ctacan ainfahran			ALIC	70		
- Handebene	A Choose aucfahreen			ALIC			
Statusmeldungen	A Normineter Stellwort		· ·	0.0	04		
- 🙆 Statistik	Choose auf exemisates Ctalluart falses			0.0	70	-	
	Ctall max mald ma		v	AUS			
	A Stell parenald pa	10		0.0	94		
	A Normierte Stelli nosmelding	0		0.0	96		
	A Normierte Stelli nosmeld na a soehen	0	6	ALIS			
	Eeblermeld on a sneben	0	0	AUS			
	Aurolano						
	A Leuchtriode Betrieb (nelb)	ALS D	ó	AL IS	-		
Andebene	Leuchtdiode Fehler (rot)	C	0	AUS			

V režimu ročnega upravljanja so možna naslednja dejanja:

- Stange einfahren: EIN/AUS (Premik droga noter: VKLOP/IZKLOP)
- Stange ausfahren: EIN/AUS (Premik droga ven: VKLOP/IZKLOP)
- Stange auf normierten Stellwert fahren: EIN/AUS (Premik droga na normirano nastavitveno vrednost: VKLOP/IZKLOP) Pred tem nastavite želeno nastavitveno vrednost, ki se nanaša na območje vhodne veličine (Normierter Stellwert - Normirana nastavitvena vrednost).
- Normierte Stellungsmeldung ausgeben: EIN/AUS (Izdaja normiranega javljanja položaja: VKLOP/IZKLOP)
   Pred tem nastavite želeno javljanje položaja, ki se nanaša na razpon signala za javlja-
- nje položaja (Normierte Stellungsmeldung Normirano javljanje položaja).
- Fehlermeldung ausgeben: EIN/AUS (Izdaja sporočil o napakah: VKLOP/IZKLOP)
- Leuchtdiode Betrieb (gelb): EIN/AUS (Svetleča dioda med obratovanjem (rumena): VKLOP/IZKLOP)
- Leuchtdiode Fehler (rot): EIN/AUS (Svetleča dioda pri napaki (rdeča): VKLOP/IZKLOP)

Pogon preklopi v režim ročnega upravljanja takoj, ko v programu TROVIS-VIEW aktivirate ročno upravljanje ali režim Online.

## 6.5 Ukazni način

Pomnilniški ključ (kat. št. 1400-7697 ali 1400-9753) lahko v programu TROVIS-VIEW konfigurirate kot ukazni ključ. Ukazni ključ omogoča enostavno nastavitev odprtega in zaprtega položaja.

**Opozorilo:** Premik pogonskega droga noter in ven s pomočjo ukaznega ključa ima absolutno prednost in vhodni signal se ne upošteva.

#### Konfiguracija pomnilniškega ključa je opisana v poglavju 8.2.5.

## 7 Nastavitev in upravljanje s programom TROVIS-VIEW

**Opozorilo:** Nastavitev in upravljanje s programom TROVIS-VIEW je možno samo pri pogonih v izvedbi z digitalnim regulatorjem položaja.

## 7.1 Splošno

Program za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW je namenjen konfiguriranju in nastavljanju parametrov različnih naprav SAMSON, ki omogočajo komunikacijo. Programska oprema je modularne zgradbe in je sestavljena iz uporabniškega vmesnika, komunikacijskega strežnika in posebnega modula za vsako napravo. Uporaba je podobna delu z Windows® Explorerjem.

Program za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW omogoča določanje vseh nastavitev digitalnega regulatorja položaja pogona.

Program TROVIS-VIEW z online pomočjo in modulom z zbirko podatkov za električne pogone tipa 5857 z digitalnim regulatorjem položaja je dobavljen na zgoščenki.

Programske posodobitve so na voljo na spletnem mestu http://www.samson.de pod "Dienstleistungen -> Support und Downloads".

**Opozorilo:** V nadaljevanju so opisane pomembne funkcije programa TROVIS-VIEW v kombinaciji z digitalnim regulatorjem položaja. Za podrobnejše razlage funkcij programa uporabite online pomoč [?].

## 7.1.1 Sistemske zahteve

#### Strojna oprema

- Osebni računalnik s procesorjem Pentium II ali enakovrednim (300 MHz ali več), priporočeno 500 Mhz
- Serijski vmesnik oz. adapter USB RS-232
- Najmanj 96 MB RAM-a, priporočeno 192 MB RAM-a
- Najmanj 150 MB nezasedenega prostora na trdem disku in še pribl. 15 do 20 MB prostora za vsak modul SAMSON
- Grafična kartica SVGA (najmanj 800 x 600)
- Pogon CD-ROM

#### Programska oprema

- ▶ Operacijski sistem: Windows<sup>®</sup> 2000 (vsaj SP2), Windows<sup>®</sup> XP, Windows<sup>®</sup> Vista
- Microsoft®.NET Framework Version 2.0 (na namestitveni zgoščenki)
- Spletni brskalnik: Microsoft<sup>®</sup> Internet Explorer od različice 6.0

## 7.2 Namestitev programa

1. Vstavite namestitveno zgoščenko v pogon CD-ROM.

Namestitev se bo morda zagnala samodejno, odvisno od nastavitev operacijskega sistema. V nasprotnem primeru lahko namestitev zaženete s programom setup.exe v glavnem imeniku zgoščenke.

2. Upoštevajte navodila namestitvenega programa.

Program za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW lahko uporabljate za več naprav SAMSON. Poleg uporabniškega vmesnika lahko namestite tudi demonstracijski modul. Program TROVIS VIEW morate za neomejeno uporabo aktivirati.

 Po namestitvi morate vpisati ključ, ki ga najdete na ovitku namestitvene zgoščenke. Po uspešnem vnosu ključa morate program aktivirati. Program se lahko aktivira samodejno ali ročno. Računalnik, na katerega ste namestitli TROVIS-VIEW, mora imeti za samodejno aktivacijo internetno povezavo.

#### Ročno aktiviranje:

Po uspešnem vnosu ključa zgoščenke se prikaže koda zahtevka (Request-Code), ki vsebuje identifikacijo osebnega računalnika.

- Kodo zahtevka (Request Code) vnesite prek interneta v aktivacijski strežnik SAMSON. (http://support.samson-ag.com)
   Prikaže se aktivacijska koda, s katero lahko aktivirate TROVIS-VIEW za neomejeno uporabo.
- Vnesite aktivacijsko kodo v TROVIS-VIEW.
   Program za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW je aktiviran.

#### Samodejno aktiviranje:

Koda zahtevka (Request-Code) z identifikacijo osebnega računalnika se pri vzpostavljeni internetni povezavi prenese v aktivacijski strežnik SAMSON, ki nato samodejno vnese aktivacijsko kodo v TROVIS-VIEW.

Program za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW je aktiviran.

#### Napotek:

Za več informacij o namestitvi, programskih posodobitvah in aktualnih sistemskih zahtevah preberite datoteki liesmich.txt in readme.txt v glavnem imeniku zgoščenke.

## 7.3 Zagon in nastavitev programa

Nastavitve v programu za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW lahko izvajate tudi če povezava z napravo ni vzpostavljena (glejte poglavje 8).

**Opozorilo:** Če ni povezave z digitalnim regulatorjem položaja (način offline), so v uporabniškem vmesniku prikazane standardne nastavitve. V meniju [Datei > Öffnen] (Datoteka > Odpri) lahko naložite shranjeno datoteko TROVIS-VIEW (\*.tro) in jo prepišete.

1. Odprite program za konfiguracijo in upravljanje TROVIS-VIEW. Odpre se začetni zaslon.



Na njem so na voljo pomembne informacije:

**Način Online/Offline:** Simbol WWW v orodni vrstici je v načinu online animiran, glejte Poglavje 8.1.2.

**Obratovalno stanje:** Trenutno obratovalno stanje je prikazano na desni strani informacijske vrstice, glejte poglavje 7.4.

**Uporabniška raven:** Aktivna uporabniška raven (stranka ali strokovnjak) je prikazana na statusni vrstici, glejte poglavje 7.5.

 Meni [Ansicht] (Pogled) je namenjen nastavljanju uporabniškega vmesnika.
 Privzeto je omogočena maksimalna konfiguracija. Izbiro posameznih elementov menija lahko prekličete s klikom.

- Če želite, lahko spremenite jezik v meniju [Optionen > Sprache] (Možnosti > Jezik).
   Opozorilo: Jeziki na sivi podlagi niso na voljo. Jezik lahko spremenite tudi med delom, program TROVIS-VIEW bo takoj preklopil na drug jezik.
- Če želite, lahko nastavite tvorbo imen datotek programa TROVIS-VIEW iz vrste, datuma in izbirnih parametrov pod [Optionen > Dateinamen] (Možnosti > Imena datotek). Tako zgrajeno ime datotek programa TROVIS-VIEW boste lahko izbrali pri shranjevanju (npr. VIEW\_5857\_ 2008-May-05.tro).
- V meniju [Optionen > Modul hinzufügen] (Možnosti > Dodaj modul) lahko izberete nov ali dodaten modul programa TROVIS-VIEW. Odprlo se bo okno, v katerega boste morali vpisati ključ (najdete ga na namestitveni zgoščenki).





Parameter	 OK
♥ %T = Typ (5857) ♥ %D = Datum (2008-May-15) □ %P1 = Seriennummer	Abbrecher
Formatierung	
Formatierung VIEW3_%T_%D	
Formatierung VIEW3_%T_%D Vorschau	

TROVIS-VIEW	×	]
Bitte CD-Key eingebe	n:	
OK	Abbrechen	

- V meniju [Bearbeiten > Kundendaten] (Urejanje > Uporabniški podatki) lahko vpišete več podatkov o sistemu, npr. ime projekta, lokacijo postrojenja, ime operaterja.
- Če želite, lahko obnovite tovarniške nastavitve uporabniškega vmesnika v meniju [Bearbeiten > Werkseinstellung laden] (Urejanje > Naloži tovarniške nastavitve).

## 7.4 Odčitavanje delovnega stanja

Delovno stanje je razvidno na desni strani informacijske vrstice.

Več informacij o napakah najdete v mapi [Diagnose] (Diagnostika), glejte poglavje 7.8.

## 7.5 Sprememba uporabniške ravni

**Opozorilo:** Uporabniško raven lahko spreminjate le v načinu offline (brez povezave z napravo).

- Odprite meni [Gerät -> Benutzerebene] (Naprava > Uporabniška raven).
- 2. Izberite vnos "Spezialist" (Strokovnjak).
- Vnesite veljavno geslo. Tovarniško nastavljeno geslo je "samson".

Geslo lahko spremenite s klikom na gumb "Kennwort ändern" (Spremeni geslo).

Benutzerebene	×
Spezialist	ОК
Kennwort	Abbrechen
Kennwort ändern	

Doore	<u>Enoteric</u>	Tour	oporarioroare	optionion	<u></u>
	<u>R</u> ückgängig			Ctrl+Z,	Alt+RÜCK
Ж	Ausschneiden	Ctrl+:	X, Shift+KOMMA	(ZEHNERT/	ASTATUR)
	<u>K</u> opieren		Ctrl+C, Ctrl+0	(ZEHNERT/	ASTATUR)
ß	Ejnfügen		Ctrl+V, Shift+0	(ZEHNER TA	ASTATUR)
	Kunden <u>d</u> aten				
	<u>W</u> erkseinstellun	g laden			

Corist Choicharatift On

Delovno stanje	Simbol
Delovanje	
Napaka	•

Simbol	Pomen
8	Podatkovnega elementa ni mogoče urejati.
111.	Podatkovni element je mogoče urejati.
:	Podatkovni element je mogoče izvesti.
	Podatkovni element določi uporabnik.
×	Znak za napako.
Ŧ	Prekoračitev zgornje meje območja vrednosti.
Ŧ	Prekoračitev spodnje meje območja vrednosti.
Vir podat	kov
Sul	Vrednost je bila spremenjena ročno.
	Vrednost je bila prebrana iz naprave. Posodobitev v načinu online (vzpostavljena poveza- va z napravo) označuje znak <sup>x</sup> na simbolu.
	Vrednost izhaja iz shranjene datoteke.
1	Vrednost je bila prevzeta iz pomnilniškega ključa.

Ko odprete mapo, so lastnosti posameznih podatkovnih elementov predstavljene s simboli:

## 7.6 Konfiguracija

**Opozorilo:** Opise funkcij in parametrov najdete v poglavju 6.3.

1. Kliknite mapo [Konfiguration] (Konfiguracija). Prikažejo se posamezne funkcije in parametri skupaj z njihovo trenutno nastavitvijo.

itel Bearbeiten Ansicht Gerät Speicherstift Optionen	2					
lektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre /ersion 1.02 bis 1.09	gler				Betriebszustand Bereit	
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsregler	Bezeichnung	1	Wert	Einheit	Kommentar	
Configuration	Konfiguration					
- C Betriebswerte	Eingangsgröße					
🐑 🧰 Diagnose	Bereichsanfang	123	0.0	٧		
	D Bereichsende	<b>C</b> 2	10.0	٧		
	Stellungsmeldesignal					
	D Bereichsanfang	123	0.0	V		
	Bereichsende	123	10.0	V		
	Führungsgröße	- Arrenter				
	Eingangsgrößenausfall erkennen		Nein			
	Führungswert bei Eingangsgrößenausfall	E3	Intern			
	5 Interner Führungswert	C3	0.0	95		
	Endlagenführung Stange ausfahren		1.0	95		
	Endlagenführung Stange einfahren	<b>C</b> 3	99.0	95		
	Funktionen					
	Blockade erkennen	12	Nein			
	8 Blockadebeseitigung	<b>C</b> 3	Nein			
Konfiguration	Blockade melden	E3	Nein			
	Blockierschutz Ventil	C)	Nein			
	Ventilhub				· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
	Nennhub des Antriebs	Ci I	6.0	mm		
	Hub	Ci	50.0	96		
	Hubverstellung	0	Absolut			
	Bewegungsart	123	Normal			
	- Stellgeschwindigkeit		0.290	mm/s		
	L Stellzeit		10.3	\$		
	Totzone (Schaltbereich)	121	1.0	96		
	Kennlinie					
	Kennlinientyp	E3	Linear			
	Benutzerdefinierte Kennlinie	E	<recutzerdefi< td=""><td></td><td></td></recutzerdefi<>			

2. Za spremembo nastavitev: Funkcije (Ja/Nein - Da/Ne)

Želene funkcije aktivirajte (Da) ali deaktivirajte (Ne) z dvojnim klikom na vrednost funkcije.

Ob kliku na desni gumb miške se pokaže okno z dodatnimi možnostmi urejanja.

Bezeichnung	1	Wert	Einheit
Konfiguration			
Eingangsgröße			
Bereichsanfang		0.0	V
D Bereichsende		10.0	V
Stellungsmeldesignal			
D Bereichsanfang		0.0	V
D Bereichsende		10.0	V
Führungsgröße			
🕖 Eingangsgrößenausfall erkennen	Rearbeiten	Nein	
5 Führungswert bei Eingangsgrößenau	Ecor Deven	Intern	
5 Interner Führungswert	λusjesen	0.0	%
Endlagenführung Stange ausfahren	Beschreiben	1.0	%
Endlagenführung Stange einfahren		99.0	%
Funktionen	Default: Nein		

#### Nastavitev in upravljanje s programom TROVIS-VIEW

[Bearbeiten] (Urejanje)	Spremeni status funkcijskega bloka.
[Auslesen] (Branje)	Prebere stanje funkcijskega bloka iz naprave.
	Prikaz samo v načinu delovanja offline (brez povezave z
	napravo), glejte poglavje 8.1.1.
[Beschreiben] (Zapisovanje)	Zapiše status funkcijskega bloka v napravo.
	Prikaz samo v načinu delovanja offline (brez povezave z
	napravo), glejte poglavje 10.1.1.
[Default:] (Privzeto:)	Nastavi funkcijski blok na prikazano tovarniško nastavitev
	(prikaz je sive barve, ko je status funkcijskega bloka enak
	tovarniški nastavitvi)

#### Parametri

Ob dvojnem kliku na vrednost parametra se odpre okno "Parameter ändern" (Sprememba parametra).

Ob kliku na desni gumb miške se prikaže okno z dodatnimi možnostmi obdelave.

Parameter ändern	×
Name:	ОК
Bereichsanfang	
	Abbrechen
Bereich:	
0.0 7.5 V	
Wert:	
0.0 ÷ V	

Bezeichnung		:	Wert	Einheit
Konfiguration				
Eingangsgröße				
Bereichsanfang			0.0	V
🕑 Bereichsende	Bearbeiten		10.0	V
Stellungsmeldesignal	Auslesen			
Bereichsanfang	Boschreihon		0.0	٧
Bereichsende	begchreiben		10.0	Y
Führungsgröße	Default: 0.0			
Eingangsgrößenausfall erken	Min: 0.0		Nein	
👌 Führungswert bei Eingangsgi	Marco 7 5		Intern	
👌 Interner Führungswert	Max: 7.5		0.0	%
Endlagenführung Stange ausfahren			1.0	%
Endlagenführung Stange einfahren			99.0	%

[Bearbeiten] (Urejanje)	Odpre okno "Parameter ändern" (Sprememba parametra).
[Auslesen] (Branje)	Prebere vrednost parametra iz naprave. Prikaz samo v načinu offline (brez povezave z napravo), glejte poglavje 8.1.1.
[Beschreiben] (Zapisovanje)	Zapiše vrednost parametra v napravo. Prikaz samo v načinu offline (brez povezave z napravo), glejte poglavje 8.1.1.
[Default:] (Privzeto)	Nastavi parameter na prikazano tovarniško nastavitev (prikaz je sive barve, ko je vrednost parametra enaka tovarniški nastavitvi).
[Min]	Nastavi parameter na prikazano minimalno vrednost (prikaz je sive barve, ko je vrednost parametra enaka minimalni vrednosti).
[Max]	Nastavi parameter na prikazano maksimalno vrednost (prikaz je sive barve, ko je vrednost parametra enaka maksimalni vrednosti).

## 7.7 Delovne vrednosti

**Opozorilo:** V mapi [Betriebswerte] (Delovne vrednosti) ni mogoče izvajati nobenih sprememb.

V načinu delovanja online (animiran simbol ) so v mapi [Betriebswerte] (Obratovalne vrednosti) prikazane trenutne obratovalne vrednosti.

VIEW3_5857_2009-Jul-10.tro - SAMSON TRO Datei Bearbeiten Ansicht Gerät Speicherstift Optionen	VIS-VIEW 2				
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre	aler				Betriebszustand
Version 1.02 bis 1.09					Bereit 📍
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalern Stellungsregler     Großguration	Bezeichnung Betriebswerte	:	Wert	Einheit	Kommentar
- Carlos Batriebswerte E Carlos	Messwerte S Eingang		70.2	%	
	Ausgänge		70.1	%	
	Schalter		7011		
	Schiebeschalter Bewegungsrichtung		Steigend / Steigend >>		
Betriebswerte					

**Opozorilo:** Program TROVIS-VIEW je privzeto nastavljen na uporabniško raven "Stranka". Trenutna uporabniška raven je prikazana na statusni vrstici. V uporabniški ravni "Spezialist" (Strokovnjak) so dodatno prikazani še podatki Eingang (Vhod) v [V], Hub Antrieb (Gib pogona) v [mm], Stellungsmeldung (Javljanje položaja) v [V], Stange eingefahren (Drog premaknjen noter), Stange ausgefahren (Drog premaknjen ven) in Nullpunktabgleich (Umerjanje ničelne točke).

Preklop v uporabniško raven "Spezialist" (Strokovnjak) lahko opravite v meniju [Gerät -> Benutzerebene] (Naprava > Uporabniška raven), glejte poglavje 7.5.

## 7.8 Diagnostika

Mapa za diagnostiko je razdeljena na področja [Information] (Informacije), [Fehler] (Napake), [Handebene] (Ročno upravljanje), [Statusmeldungen] (Statusna sporočila) in [Statistik] (Statistika).

#### Informacije

VIEW3_5857_2009-Jul-10.tro - SAMSON TRO	VIS-VIEW			<u>_0 x</u>
	6			
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre- Version 1.02 bis 1.09	gler			Betriebszustand Bereit
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsregler	Bezeichnung	1	Wert	
- 🚞 Konfiguration	Diagnose - Information			
Betriebswerte	Gerät			
E 📩 Diagnose	5 Firmwareversion		0.96	
Contraction 1	5 Seriennummer		-1	
Fehler	Identifikation			
Handebene	Geräteinformation		5857, 0.96	
Statusmeldungen	5 Fertigungsparameter		?	
Statistik				

#### Napake

LUEW3_5857_2009-Jul-10.tro - SAMSON TRO	VIS-VIEW				
Datei Bearbeiten Ansicht Gerät Speicherstift Optionen	2				VIS
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre Version 1.02 bis 1.09	Betriebszustand Bereit	٠			
😑 🚭 Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsregler	Bezeichnung	1	W Ko	nentar	
- Configuration	Diagnose - Fehler				
- Ca Betriebswerte	Zustand				
🖻 🧰 Diagnose	8 Betriebsstörung	E	•		
- Conformation	Stellungsmeldung ist relativ	Ci	0		
- Ehler	Aktionen				
En Handebene	Nullpunktabgleich läuft	2	•		
Statismeldingen	Initialisierung läuft	Ci	•		
Chukichik	Blockierschutz läuft		•		
- Janeta	Blockadebeseitigung läuft	Ci	•		
	Ausnahmefehler				
	Ö Eingangsgrößenausfall	C	•		
	Blockade	C1	•		
	Beide Endschalter sind EIN	2	•		
	Abbruch Stange einfahren	<b>C</b> i	•		
	Abbruch Stange ausfahren		•		
	EEPROM-Fehler				
C Fehler	👌 Nennhub	<b>E</b>	•		
	Sonfiguration	E3	•		
	6 Kalibrierung	C:	•		
	5 Seriennummer	<b>L</b> i	•		
	5 Fertigungsparameter	<b>L</b> 1	•		
	Motordaten	<b>L</b> 3	•		
	Diagnosedaten Statusmeldungen	<b>C</b> 3	•		
	O Diagnosedaten Statistik		٠		

**Opozorilo:** O delovnih stanjih in napakah vas obveščajo tudi svetleče diode, glejte poglavje 6.1.1.

### Ročno upravljanje

VIEW3_5857_2009-Jul-10.tro - SAMSON TRO	VIS-VIEW						_ = ×
Datei Bearbeiten Ansicht Gerät Speicherstift Optionen	2						
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre Version 1.02 bis 1.09	gler						Betriebszustand Bereit
🖻 🚭 Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsregler	Bezeichnung	U	:		Wert	Einheit	Kommentar
- 🗀 Konfiguration	Diagnose - Handebene						
- 🗀 Betriebswerte	Freigabe						
😑 📛 Diagnose	Freigabe der Handebene		<b>C</b> 3	-	AUS		Nur im Online Modus
- Contraction	Stangenverstellung						
- C Fehler	Hub Antrieb		13		0.0	%	
- Handebene	Stange einfahren		13	•	AUS		
- Statusmeldungen	Stange ausfahren			0	AUS		
C Statistik	Normierter Stellwert				0.0	%	
	Stange auf normierten Stellwert fahren		13	0	AUS		
	Stellungsmeldung						
	Stellungsmeldung				0.0	%	
	Normierte Stellungsmeildung				0.0	%	
	5 Normierte Stellungsmeildung ausgeben		E3	0	AUS		
	Fehlermeldung ausgeben			0	AUS		
	Ausgänge						
	Leuchtdiode Betrieb (gelb)	AUS	12	0	AUS		
Handebene	Leuchtdiode Fehler (rot)			0	AUS		2 ·

Napotek: Ročno upravljanje je opisano v poglavju 6.4.

#### Statusna sporočila

alei gearbeiten gracht gerat gracharstitt groonen	2					
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre /ersion 1.02 bis 1.09	gler				Betriebszustand Bereit	
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsregler	Bezeichnung	:	Wert	Einheit	Kommentar	
- 📛 Konfiguration	Diagnose - Statusmeldungen					
- Betriebswerte	Information					
E-C Diagnose	3 Seriennummer		-1			
- Califormation	6 Fertigungsparameter		?			
- Eehler	5 Firmwareversion		0.96			
Co Handebene	Betrieb					
Statusmeldungen	👌 Betriebsstunden	Ci	8	h		
Statistik	👌 Betriebsstunden mit Übertemperatur	<b>C</b> 2	0	h		
	👌 Geräteinnentemperatur		27	°C		
	Höchste Geräteinnentemperatur	Ci l	31	°C		
	Niedrigste Geräteinnentemperatur		19	°C		
	Antriebswege					
	Motor laufzeit	Ci I	0	h		
	Anläufe		89			
	Richtungswechsel		33			
	Ventilwege	100	1000			
Statusmeldungen	Doppelhübe	C3	96			
	Leuchtdioden					
	😳 Betrieb (gelb)	Ci l	EIN		Gerät ist EIN	
	3 Fehler (rot)	E.	AUS			

#### Statistika

(			
1			
			Betriebszustand Bereit
ezeichnung	:	Wert Kommentar	
iagnose - Statistik			
ihler Geräteausfälle			
Netz EIN		12	
Programmunterbrechungen		0	
Fehler Endschalter		0	
Fehler EEPROM		3	
ihler Störungen			
Führungsgrößenausfälle		0	
Ventilblockaden	Ci .	0	
ihler Schalter			
Schiebeschalter Bewegungsrichtung		1	
Taster Initialisierung		3	
ähler Handeingriffe			
Handbewegungen	<b>E</b> i	11	
ihler Speicherstift		2000 M	
Kommando Stange einfahren		0	
Kommando Stange ausfahren		0	
Daten lesen		1	
Daten schreiben	<b>C</b> i	1	
Daten-Logging	<b>C</b> 3	1	
ähler Kommunikation			
Konfiguration verändert		3	
Handebene eingeschaltet		6	
Nullpunktabgleich gestartet	Ci l	0	
Initialisierung gestartet	Ei -	0	
Reset ausgelöst	Ei -	0	
Werkseinstellung geladen		2	
Laufzeitmessung gestartet		1	
	eelchrung genose – Statistik Neir Eer Xitastik Neitz EIN Programmunterbrechungen Fehler Indichalaer Fehler Eidschalaer Fehler Eidschalaer Ventblocksden Neir Schalter Schlebeschalter Bewegungrichtung Taster Initalisierung Neir Handelegriffe Heindswegungen Neir Schelterstift Kommands Starge einfahren Kommands Starge einfahren Kommands Starge aufähren Daten schreiben Daten schreiben Reinfaurtan verändrt Hindbisrung gestartet Initialisrung gestartet Initialisrung gestartet Laufzeitmessung gestartet	eachrung  exprose - Statistik hier Geräteausfälle Neitz EIN Programmunterbrechungen Pringrammunterbrechungen Prinker Störungen Prinker Stö	Benchmann     Uvert     Kommentar       Approx = Statistik     II       Net EIN     II       Programmunterbrechungen     0       Fehler Erdichsahr     0       Fehler Erdichsahr     0       Ventblockaden     0       Ner Störungen     0       Her Störungen     0       Her Störungen     0       Ner Störungen     0       Ner Störungen     0       Ner Störungen     0       Ner Störungen     1       Tater Inhaller Erwegungsrichung     1       Mer Störunge infahren     0       Kommand Stange einfahren     0       Oden Isen     1       Daten Ison     2       Inhaliseru

## 7.8.1 Dodatna diagnostična mapa za uporabniško raven "Strokovnjak"

Program TROVIS-VIEW je privzeto nastavljen na uporabniško raven "Stranka". Trenutna uporabniška raven je prikazana v statusni vrstici. Pri uporabniški ravni "Spezialist" (Strokovnjak) sta dodatno prikazani mapi [Test] in [Kalibrierung] (Umerjanje).

Preklop v uporabniško raven "Spezialist" (Strokovnjak) lahko opravite v meniju [Gerät -> Benutzerebene] (Naprava -> Uporabniška raven), glejte poglavje 7.5.

#### Test

LIEW3_5857_2009-Jul-10.tro - SAMSON TRO	VIS-VIEW				_ 🗆 🗙
Ratel Bearbeiten Ansicht Gerät Speicherstift Optionen	2				
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre Version 1.02 bis 1.09	gler				Betriebszustand Bereit
🖻 🖨 Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsregler	Bezeichnung	1	Wert	Einheit	14 73
- Configuration	Diagnose - Test				
- Betriebswerte	Aktionen				
E C Diagnose	Nullpunktabgleich starten				
C Information	Dhitalsierung starten Ausführen				
Test	Verkseinstellung im Gerät laden				
Handahana	Laufzeit				
Co Kalibrian ma	Antriebslaufzeit ermitteln				
Cath discussion in the second	👌 Gemessene Laufzeit	1	26.3	s	
C Statusti elus igen	👌 Gemessener Weg	Ci	7.6	mm	
Stauster	Bewegungsart während der Messung	<b>C</b>	Normal		
	Grundeinstellung				
	Nennhub des Antriebs auswählen		6	mm	
	Nennhub des Antriebs übertragen				
Initialisierung statten Mit der Initialisierung wird die Laufzeit des Gesikles gemessen. Eren Zehnessung wird während dem aufahren der Stange dachgeführt. Die gemessene Laufzeit wird autenatisch übernommen. Nach der Erstreheitehanten und nach nicht Versidmag auf Gerä oder am. Versit mit erzhmeder eine Initialisierung oder eine Laufzehmessung durchgeführt werden.					

#### Umerjanje

VIEW3_5857_2009-Jul-10.tro - SAMSON TRO Ratel Bearbeiten Ansicht Gerät Speicherstift Optionen	VIS-VIEW 2				
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsre Version 1.02 bis 1.09	gler				Betriebszustand Bereit
Elektrischer Antrieb Typ 5857 mit digitalem Stellungsregler	Bezeichnung	1	Wert	Einheit	
- Configuration	Diagnose - Kalibrierung				
Betriebswerte	Kalibrierung - Eingang				
🖻 🧰 Diagnose	Messwert	E	1397.6	Digit	
Co Information	Nullpunkt	Ci	125.0	Digit	
- En Fehler	6 Endpunkt		1937.0	Digit	
Test	Kalibrierung - Ausgang				
- Handebene	Ausgangswert	Ei	7.01	V.	
	5 Nullpunkt	Ei	117.0	Digit	
Ch Statumold man	6 Endpunkt		1856.0	Digit	
Statistk					

## 7.9 Grafični prikaz obratovalnih podatkov (Trend Viewer)

Trend Viewer se pokaže samo, če je v meniju [Ansicht] (Pogled) aktivirana funkcija Trend Viewer [ $\sqrt{}$ ] (glejte poglavje 7.3).



Pri aktivirani funkciji Trend Viewer se v načinu online (vzpostavljena povezava z napravo) iz naprave ciklično berejo podatki, prikazani na aktivnem seznamu.



Grafični prikaz lahko prilagodite svojim potrebam. Izbirate lahko med prikazom vhoda in/ ali giba pogona.

Na prikazu lahko izbirate vrednosti posamičnih podatkovnih elementov z nitnim križem, premikate osi x in y in prilagajate skaliranje. Povrh tega lahko tudi povečate ali zmanjšate trenutni prikaz.

Označene podatkovne elemente lahko prikažete v obliki tabele vrednosti (Gumb □) in jih izvozite v formatu CSV, XML ali XLS (Gumb □). Datoteke CSV so besedilne datoteke, ki jih lahko urejate z urejevalniki besedil, v Excelu itd. Podatkovni elementi v datoteki so zapisani v vrsticah in ločeni z vejico.

#### Izvedba nastavitev

Nove podatkovne elemente lahko vstavite v Trend Viewer z metodo 'povleci in spusti'. Kliknite želeni podatkovni element na pregledu map, držite gumb miške pritisnjen in povlecite kazalec v Trend Viewer. Nov podatkovni element se lahko prikaže v obstoječem ali v novem grafikonu, odvisno od razporeditve podatkov po površini okna. Po potrebi lahko z dvojnim klikom ali z desnim gumbom miške (kontekstni meni) prilagodite naziv, območje vrednosti, časovno os in barvo. S klikom na kljukico lahko aktivirate ali deaktivirate cel grafikon ali posamezne podatkovne elemente.

Z izbiro možnosti [Gerät > Online-Betrieb] (Naprava > Način online) zaženete komunikacijo in izbrani podatkovni elementi se pokažejo v Trend Viewerju skladno z opravljenimi nastavitvami.

Poleg enostavnega prikazovanja in funkcije izvoza je možno tudi ciklično shranjevanje zabeleženih podatkovnih elementov v dnevniško datoteko. Kliknite z desnim gumbom na površino okna grafikona in izberite točko menija [Aufzeichnung (Logging) automatisch speichern] (Samodejno shranjevanje dnevnika), da določite mesto za shranjevanje. Mesto za shranjevanje lahko spremenite v meniju [Speicherort für Aufzeichnung ändern...] (Spremeni mesto za shranjevanje). Podatki se začnejo samodejno shranjevati v dnevniško datoteko vsakih 5 minut po zagonu načina online, shranijo pa se tudi ob prekinitvi načina online. Datoteke imajo ime oblike [Datum-Ura-Vrsta\_modula.log] in so na voljo za nadaljnjo obdelavo. Več informacij najdete v online pomoči.

## 8 Prenos podatkov

**Opozorilo:** Prenos podatkov je možen samo pri pogonih v izvedbi z digitalnim regulatorjem položaja.

Program TROVIS-VIEW omogoča v načinu online (vzpostavljena povezava z napravo) neposreden prenos podatkov in v načinu offline (brez povezave z napravo) posreden prenos podatkov v napravo. Da aktivirate način online, kliknite na simbol Z. Komunikacijska vrata morajo biti nastavljena (glejte poglavje 8.1).

Za komunikacijo morate povezati serijski vmesnik osebnega računalnika (vrata COM) in serijski vmesnik pogona s povezovalnim kablom SAMSON.

Če računalnik nima serijskega vmesnika, lahko uporabite adapter USB – RS-232.

Način offline I (posreden prenos podatkov) · Med osebnim računalnikom in napravom ni trajne podatkovne komunikacijske povezave. Komunikacijska povezava se vzpostavi samo za branje iz naprave in zapisovanje v napravo.



Prenos podatkov je možen preko serijskega vmesnika s povezovalnim kablom SAMSON ali s pomočjo pomnilniškega ključa z modularnim adapterjem.

S pomnilniškim ključem lahko podatke hitro in enostavno prekopirate v več naprav.

#### POZOR!

Pred prenosom podatkov v napravo morate izvesti priklop na električni tok, kot je opisano v poglavju 4.

# 8.1 Prenos podatkov med programom TROVIS-VIEW in napravo (s povezovalnim kablom)

- Povežite serijski vmesnik osebnega računalnika in serijski vmesnik pogona s povezovalnim kablom.
- Odprite meni [Optionen -> Kommunikation] (Možnosti > Komunikacija) in kliknite gumb [Server-Einstellungen] (Nastavitve strežnika).
- Izberite "Lokale Verbindung" (Lokalna povezava) in "Automatisch lokal verbinden" (Samodejno vzpostavi lokalno povezavo). Potrdite nastavitev strežnika z [OK].

Vnovič se odpre okno "Kommunikation" (Komunikacija).

- 4. Kliknite gumb [Anschluß-Einstellungen] (Nastavitve povezave).
- V polju "Automatische Erkennung" (Status: noch nicht gesucht.) (Samodejno prepoznavanje (Status: iskanje še ni bilo opravljeno)) kliknite gumb [Starten] (Začni).

Ko program TROVIS-VIEW najde napravo, se status spremeni v:

Gerät gefunden an COM ... (Naprava najdena v vratih).

Potrdite nastavitev tako, da dvakrat pritisnete [OK].

Kommunikat	ion	
Modul Protokoll für SAM	SON-Geräte V 4.10	ОК
	Anschluß-Einstellungen	
Server V700C073		
	Server Einstellungen	



instellungen	×
USB/COM-Port	OK
	Abbrechen
Automatische Erkennung Status: noch nicht gesucht.	

## 8.1.1 Način offline (posreden prenos podatkov)

V načinu offline ni trajne podatkovne komunikacije med osebnim računalnikom in digitalnim regulatorjem položaja. Komunikacijska povezava se vzpostavi samo za branje iz naprave in zapisovanje v napravo.

#### Zapisovanje v digitalni regulator položaja:

Zaženite prenos podatkov v meniju [Gerät > Beschreiben] (Naprava > Zapisovanje). Regulacija se začne izvajati s podatki, prenesenimi iz programa TROVIS-VIEW.

#### Branje iz digitalnega regulatorja položaja:

#### Napotek:

Prenos podatkov lahko namesto tega aktivirate tudi prek ikon na orodni vrstici naprave:

- 累 Zapisovanje podatkov iz programa TROVIS-VIEW v digitalni regulator položaja.
- 🖳 Branje podatkov iz digitalnega regulatorja položaja in prikaz v programu TROVIS-VIEW.

## 8.1.2 Način online (neposreden prenos podatkov)

V načinu online je med digitalnim regulatorjem položaja in programom TROVIS-VIEW trajna komunikacijska povezava. Trenutni konfiguracijski podatki in obratovalni podatki se ciklično prebirajo iz naprave in prikazujejo v programu TROVIS-VIEW. Nastavitve v programu TRO-VIS-VIEW se takoj posredujejo v napravo.

#### Zagon načina online:

V meniju [Gerät] (Naprava) kliknite [Online-Betrieb] (Način online). Simbol 🚟 v orodni vrstici je animiran.

#### Zaustavitev načina online:

Pri aktivnem načinu online v meniju [Gerät] (Naprava) kliknite na [Online-Betrieb] (Način online). Način online se prekine.

**Napotek:** Način online lahko namesto tega zaženete z ikono 로 in prekinete z ikono 💂 na orodni vrstici.

## 8.2 Pomnilniški ključ SAMSON

Pomnilniški ključ SAMSON ima funkcijo podatkovnega nosilca in trajno shranjuje podatke. Na pomnilniški ključ je mogoče zapisati podatke iz programa TROVIS-VIEW za zapisovanje konfiguracije in parametrov v enega ali več digitalnih regulatorjev položaja istega tipa in različice.

Razen tega je na pomnilniški ključ možno zapisati tudi podatke iz digitalnega regulatorja položaja za enostavno kopiranje nastavitvenih podatkov iz naprave v druge digitalne regulatorje položaja istega tipa in različice.

Pomnilniški ključ – 64 (kat. št. 1400-9753) povrh tega omogoča tudi zapisovanje obratovalnih podatkov (dnevnik podatkov, glejte poglavje 8.2.4).

Ko priključite v serijski vmesnik naprave pomnilniški ključ, ki je prazen ali vsebuje podatke iz naprave druge vrste ali druge različice iste vrste, se podatki prenesejo na pomnilniški ključ ne glede na stanje branja/zapisovanja pomnilniškega ključa.

**Opozorilo:** O dejanjih in napakah pomnilniškega ključa vas obvešča **rumena LED-dioda** pogona, pogl. 6.1.1.

# 8.2.1 Prenos podatkov med programom TROVIS-VIEW in pomnilniškim ključem



- 1. Pomnilniški ključ (3) skupaj z modularnim adapterjem (2) vtaknite v serijski vmesnik (vrata COM) osebnega računalnika (1) (Slika 8).
- 2. Odprite meni [Speicherstift > Kommunikationsanschluss] (Pomnilniški ključ > Komunikacijska povezava).
- V polju "Automatische Erkennung" (Samodejno prepoznavanje) kliknite [Starten] (Začni). Osebni računalnik začne iskati vmesnik, ki je dodeljen pomnilniškemu ključu.
- Prikaže se sporočilo: "Speicherstift gefunden an COM …" (Pomnilniški ključ je bil najden v vratih COM …) Potrdite nastavitev priklopa z [OK].

#### Zapisovanje podatkov iz programa TROVIS-VIEW na pomnilniški ključ

- Odprite meni [Speicherstift > Beschreiben] (Pomnilniški ključ > Zapisovanje).
- 6. Zaženite prenos podatkov z [OK].
- Potrdite sporočilo "Der Prüfvorgang ist beendet. Alle Daten des Gerätes werden überschrieben!" (Postopek preverjanja je končan. Vsi podatki naprave bodo prepisani!) z [OK].

## Branje podatkov iz pomnilniškega ključa v programu TROVIS-VIEW

 Začnite prenos podatkov z [Speicherstift > Auslesen] (Pomnilniški ključ > Branje).



## 8.2.2 Prenos podatkov med napravo in pomnilniškim ključem



1. Pomnilniški ključ (3) skupaj z modularnim adapterjem (2) vtaknite v serijski vmesnik (vrata COM) osebnega računalnika (1) (Slika 8).

#### Prenos podatkov iz naprave na pomnilniški ključ

- Odprite meni [Speicherstift > Status Schreiben / Lesen ändern ...] (Pomnilniški ključ > Spremeni status zapisovanja / branja). Izberite "Es wird vollautomatisch in den Stift geschrieben" (Samodejno zapisovanje na ključ). Potrdite nastavitev z [OK].
- Odklopite pomnilniški ključ iz osebnega računalnika in Vkl. ga vtaknite v serijski vmesnik pogona (Slika 9). Izkl.
   Rumena LED-dioda na pogonu sporoča, da se izvaja prenos podatkov iz naprave. Ko rumena LED-dioda sveti neprekinjeno, je prenos končan. Pomnilniški ključ lahko zdaj odstranite.



#### Prenos podatkov iz pomnilniškega ključa v napravo

 Odprite možnost [Speicherstift > Status Schreiben / Lesen ändern ...] (Pomnilniški ključ > Spremeni status zapisovanja / branja).

Izberite "Es wird vollautomatisch aus dem Stift ausgelesen" (Samodejno branje iz ključa). Potrdite nastavitev z [OK].

 Odklopite pomnilniški ključ iz osebnega računalnika in ga priključite v serijski vmesnik pogona (Slika 9). Vkl.
 Rumena LED-dioda na pogonu sporoča, da se izvaja prenos podatkov iz Izkl. naprave.
 Ko rumena LED-dioda sveti neprekinjeno, je prenos končan.
 Pomnilniški ključ lahko zdaj odstranite.





## 8.2.3 Funkcija kopiranja

Ko so podatki preneseni iz digitalnega regulatorja položaja na pomnilniški ključ, jih lahko prenašate tudi v druge digitalne regulatorje položaja tipa 5857.

**Opozorilo:** Atribut "Es wird vollautomatisch in den Stift geschrieben" (Samodejno zapisovanje na ključ) se ob naslednjem prenosu podatkov iz digitalnega regulatorja položaja ponastavi.

## 8.2.4 Shranjevanje dnevnika podatkov

Pomnilniški ključ – 64 (kat. št. 1400-9753) omogoča shranjevanje naslednjih podatkov:

- Vhod [%]
- Gib pogona [%]
- Javljanje položaja [%]
- Temperatura v notranjosti naprave [°C]
- Končno stikalo gibanja droga noter
- Končno stikalo gibanja droga ven
- Javljanje položaja je relativno
- Motnja pri obratovanju

- Izpad vhodne veličine
- Blokada
- Drsno stikalo smeri gibanja
- Tipka za inicializacijo

Podatki se shranjujejo, dokler ni izčrpana kapaciteta pomnilnika na ključu.

Podatke, zbrane na pomnilniškem ključu, je možno shraniti v dnevniško datoteko s programom TROVIS-VIEW.

#### Shranjevanje podatkov

1. Pomnilniški ključ priključite v serijski vmesnik pogona (glejte Sliko 9).

Rumena LED-dioda na pogonu sporoča, da se izvaja shranjevanje podatkov.



Ko se spremeni vzorec utripanja **rumene LED-diode**, je shranjevanje podatkov na pomnilniški ključ končano.



2. Shranjevanje podatkov zaključite tako, da odklopite pomnilniški ključ iz serijskega vmesnika pogona.

**Napotek:** Dnevniško datoteko s podatki lahko naložite v Trend-Viewer z ukazom "Laden eines Graphen" (Naloži grafikon) v programu TROVIS-VIEW.

#### Prenos podatkov v osebni računalnik

- Pomnilniški ključ (3) skupaj z modularnim adapterjem (2) vtaknite v serijski vmesnik (vrata COM) osebnega računalnika (1) (glejte Sliko 8).
- Odprite meni [Speicherstift > Aufgezeichnete Daten auslesen] (Pomnilniški ključ > Branje shranjenih podatkov).
- Določite želeno mesto za shranjevanje. Če ne boste spremenili mesta za shranjevanje, se bodo podatki shranili v mapo [SAMSON > Typ 5857].
- Aufzeichnung speichem unter

- 4. Vnesite želeno ime datoteke.
- 5. Začnite prenos podatkov z [Speichern] (Shrani).

## 8.2.5 Konfiguracija ukaznega načina

Pogon lahko med obratovanjem preklopite v način ročnega upravljanja s pomočjo pomnilniškega ključa.

- 1. Pomnilniški ključ (3) skupaj z modularnim adapterjem (2) vtaknite v serijski vmesnik (vrata COM) osebnega računalnika (1) (glejte Sliko 8).
- 2. Odprite meni [Speicherstift > Kommandobetrieb einstellen] (Pomnilniški ključ > Nastavitev ukaznega načina).
- 3. Izberite želeno dejanje (npr. "Stange einfahren" (Premik droga noter)), glej pogl. 6.4.
- 4. Potrdite izbiro z [OK].
- Odklopite pomnilniški ključ iz osebnega računalnika in ga vtaknite v serijski vmesnik pogona (glejte Sliko 9). Pogonski drog regulacijskega ventila se ustrezno izbiri premakne noter ali ven.
- 6. Ko ukazni ključ odklopite iz pogona, pogon nadaljuje z običajnim izvajanjem regulacije.

## 9 Konfiguracijski seznam in uporabniške vrednosti

**Opozorilo:** Konfiguracijski seznam velja le za pogone z digitalnim regulatorjem položaja.

Konfiguracija	Tovarniška nastavitev	Nastavitveno območje	Uporabniške vrednosti
Vhodna veličina			
Začetek območja	0.0 V	0.0 do 7.5 V	
Konec območja	10.0 V	2.5 do 10.0 V	
Signal za javljanje položaja			
Začetek območja	0.0 V	0.0 do 10.0 V	
Konec območja	10.0 V	0.0 do 10.0 V	
Vodilna veličina			
Prepoznavanje izpada vhodne veličine	Ne	Ne/Da	
Vodilna veličina pri izpadu vhodne veličine	Interna	Interna/Zadnja vrednost giba	
Interna vodilna veličina	0.0 %	0.0 do 100.0 %	
Premik droga ven pri vodenju v končni položaj	1.0 %	0.0 do 49.9 %	
Premik droga noter pri vodenju v končni položaj	99.0 %	50.0 do 100.0 %	
Funkcije			
Zaznavanje blokade	Ne	Ne/Da	
Odpravljanje blokade	Ne	Ne/Da	
Javljanje blokade	Ne	Ne/Da	
Zaščita pred blokiranjem ventila	Ne	Ne/Da	
Gib ventila			
Gib	100.0 %	30.0 do 130.0 %	
Nastavljanje giba	Absolutno	Absolutno/Relativno	
Vrsta gibanja	Normalna	Počasi/Normalno/Hitro	
Mrtva cona (vklopna razlika)	1.0 %	0.5 do 5.0 %	
Vrsta karakteristike	Linearna	Linearna/Eksponencialna/ Inverzna eksponencialna/ Uporabniška funkcija	

## 10 Tablica s podatki

Tritočkovna izvedba



#### Izvedba z digitalnim regulatorjem položaja



- 1 ID št. različice
- 2 Serijska številka
- 3 Imenska izvršna sila
- 4 Imenski gib
- 5 Izvršni čas za imenski gib
- 6 Napajalna napetost
- 7 Imenska frekvenca
- 8 Priključna moč
- 9 Vhodna veličina
- 10 Različica firmwarea

## 11 Vprašanja za proizvajalca

Preden se obrnete na proizvajalca z vprašanji o napravi, pripravite naslednje podatke:

- Oznako tipa
- ID št. različice
- Serijsko številko
- Različico firmwarea (samo pri izvedbi z digitalnim regulatorjem položaja)

## Besedno kazalo

#### В

Blokada ventila	 21
javljanje	 22

### D

Delovne vrednosti	
Delovno stanje	29, 31
Diagnostika	36 - 39
Digitalni regulator položaja .6-7,	10, 12-51
Drsno stikalo	6, 12, 15

## E

Električni priključek
izvedba z digitalnim regul. položaja . 10
tritočkovna izvedba9
F
Funkcija kopiranja s pomn. ključem 48
G

Gib	23
Gib ventila	23
I	

16
20
23
23

## Κ

Karakteristika	24 - 25
Komunikacijska vrata	
Končni legi	6
Konfiguracija	
funkcije	19 - 25, 33
parametri	19 - 25, 34

Konfiauraci	iski	seznam	51
goraci	10111	302mann	

#### Μ

Мара	
Delovne vrednosti	35
Diagnostika	36 - 39
Informacije	
Konfiguracija	33
Napake	
Ročno upravljanje	
Statistika	
Statusna sporočila	
Test	
Umerjanje	
Mere	11
Montaža na ventil	8
Mrtva cona	

## Ν

Način delovanja pogona6
Način offline 29, 31, 42, 44
Način online 25, 29, 35, 42, 44
Napake
blokada14, 21
EEPROM 15
javljanje26
končni stikali14
oznake parametrov32
pomnilniški ključ14
vhodna veličina14, 20
Nastavitev giba17 -18
0
Odpravljanje blokade22
Р
Paket strojne opreme

Pogonski drog6, 8, 15 - 17, 19 - 26
Pomnilniški ključ26, 42, 45 - 50
Prenos podatkov iz ključa v
digitalni regulator položaja 48
program TROVIS-VIEW
Funkcija kopiranja 48
Shranjevanje podatkov48 - 49
Zapisovanje podatkov na ključ iz
digitalnega regulatorja položaja . 47
programa TROVIS-VIEW
Prekrivna matica
Prenos podatkov
pacin offling 29.42.44
nucin onnine
način online
način online
način online
način online

#### R

Ročna nastavitev		25
Ročni nastavljalnik	6, 8,	25
Ročno upravljanje	25,	37

## S

6
9
0
5
4
3
4
5
4
2

### Т

Tablica s podatki	
Tehnični podatki	7
Test	
Tipka	6, 12, 16
Trend Viewer	
TROVIS-VIEW	
namestitev	
simboli	
sistemske zahteve	
upravljanje	
zagon in nastavitev	

#### U

Ukazni ključ	26, 50
Ukazni način	26, 50
Umerjanje	39

Umerjanje ničelne točke 1	0,	17
Uporabniška raven	29,	31
strokovnjak	35,	39
Uporabniške vrednosti		51
Upravljalni elementi1	2 -	16

#### ۷

Vgradni položaj	8
Vhodna veličina	
Vklopna sprememba	
Vodenje v končni položaj	
Vodilna veličina	20 -21
Vrsta gibanja	
Vzorec utripanja	
rdeča LED-dioda	14 - 15
rumena LED-dioda	12 - 14
Z	
Zaščita proti blokiranju	

		1
Zgradba	pogona6	)



SAMSON AG · MESS- UND REGELTECHNIK Weismüllerstraße 3 · 60314 Frankfurt am Main Telefon 069 4009-0 · Telefax 069 4009-1507 Internet: http://www.samson.de

۵. **EB 5857 SL**