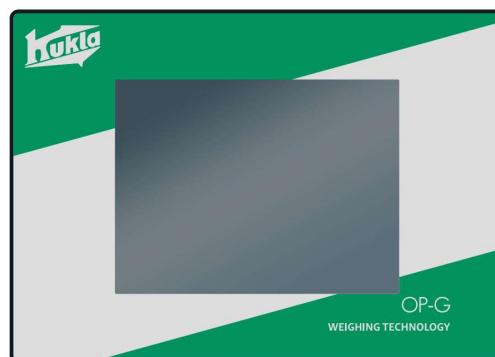


Parameter Handbuch

T2



DWC-7C

*** SICHERHEITSBESTIMMUNGEN ***

Geräte dürfen unter Spannung nicht geöffnet werden. Es besteht die Gefahr von elektrischen Schlägen. Arbeiten an der Wiegeeinrichtung dürfen nur von qualifizierten Fachkräften durchgeführt werden. Bei Arbeiten an Förderstrecken müssen alle relevanten Antriebe abgeschaltet und gegen Wiedereinschalten gesichert sein.



Das zugehörige Gerät/System darf nur in Verbindung mit dieser Dokumentation eingerichtet und betrieben werden. Inbetriebsetzung und Betrieb eines Gerätes/Systems dürfen nur von **qualifiziertem Personal** vorgenommen werden. Qualifiziertes Personal im Sinne der sicherheitstechnischen Hinweise dieser Dokumentation sind Personen, die die Berechtigung haben, Geräte, Systeme und Stromkreise gemäß den Standards der Sicherheitstechnik in Betrieb zu nehmen, zu erden und zu kennzeichnen.

Inhaltsverzeichnis

| | |
|--|-----|
| Inhaltsverzeichnis | 3 |
| 1 Allgemeine Beschreibung | 6 |
| 1.1 Symbole..... | 6 |
| 1.2 Einstieg in die Parameter-Ebene..... | 7 |
| 1.3 Die Parameter - Hauptauswahl | 8 |
| 1.4 Navigation innerhalb der Parameterseiten..... | 8 |
| 1.5 Bedienelemente in der Parameterebene..... | 10 |
| 1.6 Verlassen der Parameterebene | 11 |
| 1.7 Werkseinstellungen / Kaltstart..... | 12 |
| 1.8 Parametermodus bei mehreren Bedieneinheiten im selben Netzwerk..... | 12 |
| 1.9 Automatisches Verlassen des Parametermodus | 12 |
| 2 Parameter Datei / Parameterausdruck per USB-Stick..... | 13 |
| 2.1 Parameter - Liste | 13 |
| 2.2 Verwaltung von Parametersätzen | 13 |
| 2.3 Speichern (Sichern) des aktuellen Parametersatzes | 14 |
| 2.4 Laden eines gespeicherten (gesicherten) Parametersatzes..... | 14 |
| 3 Verbindung in ein IT - Netzwerk..... | 16 |
| 3.1 Fernzugriff via Ethernet oder WiFi - Zugriff | 16 |
| 3.2 Parametrierung via VNC-Client | 17 |
| 3.3 KUKLA DWC-Netzwerk | 17 |
| 4 Parameterbeschreibung | 18 |
| 4.1 Parametergruppe P1xxx / Waagendaten | 19 |
| 4.1.1 P15xx Zusatzantriebe (XD1-XD5) | 29 |
| 4.1.2 P19xx Differentialdosiersysteme DDW / Nenndaten- Parameter..... | 45 |
| 4.2 Parametergruppe P2xxx / Grenzen – Warnungen | 49 |
| 4.2.1 P22xx Fehlerzeiten / generelle Sperre von Status- und Fehlermeldungen..... | 52 |
| 4.2.2 P23xx Betriebsbereitabschaltung / Warnungen und Fehlerspeicher | 64 |
| 4.2.3 P29xx Differentialdosiersysteme DDW Grenzwerte | 77 |
| 4.3 Parametergruppe P3xxx / Dosierung | 79 |
| 4.3.1 P33xx Zuteiler - Parameter | 87 |
| 4.3.2 P36xx Automatische Anpassung des Belegungssollwerts / AutoSg | 93 |
| 4.4 Parametergruppe P4xxx / Sonderfunktionen | 96 |
| 4.4.1 P41xx Elektrische oder pneumatische Bandlenksteuerung | 97 |
| 4.4.2 P413x Auflockerungsinjektor | 99 |
| 4.4.3 P414x Reinigungseinrichtung | 100 |
| 4.4.4 P415x Schlupftacho | 101 |
| 4.4.5 P419x AW g Konfiguration (Flächengewichts- Anzeige)..... | 103 |
| 4.4.6 42xx Wiegebehälter | 104 |
| 4.4.7 P43xx Kontrollwaage | 107 |

| | | |
|--------|---|-----|
| 4.4.8 | P432x Reversierbetrieb..... | 107 |
| 4.4.9 | P440x LOG-Funktionen | 109 |
| 4.4.10 | P45xx Chargensteuerung | 111 |
| 4.4.11 | P47xx Fix- und Transferwerte..... | 113 |
| 4.4.12 | Rechenwerte | 114 |
| 4.4.13 | P48xx Linearisierung – Parameter..... | 116 |
| 4.4.14 | P485x Subtraktionssystem..... | 118 |
| 4.4.15 | P486x Trockengewichtsberechnung..... | 119 |
| 4.5 | Parametergruppe P5xxx / Analoge E/A..... | 120 |
| 4.5.1 | P50xx Wiegekanal - Parameter | 120 |
| 4.5.2 | P52xx Analogeingangskanäle - Parameter..... | 124 |
| 4.5.3 | P55xx Analogausgangskanäle - Parameter..... | 125 |
| 4.5.4 | P58xx MoviMot – Parameter..... | 129 |
| 4.6 | Parametergruppe P6xxx / Digitale Ein- und Ausgänge | 133 |
| 4.6.1 | P60xx Digitale Eingänge - Parameter | 133 |
| 4.6.2 | P64xx Digitale Ausgänge – Parameter | 142 |
| 4.7 | Parametergruppe P7xxx / Feldbus | 148 |
| 4.8 | Parametergruppe P8xxx / reserviert für zukünftige Nutzung..... | 153 |
| 4.9 | Parametergruppe P9xxx / Hardware- und Bedieneinheitsparameter..... | 153 |
| 4.9.1 | P95xx Detailinformationen über den aktuell erkannten Hardware-Aufbau..... | 156 |
| 4.9.2 | P99xx Softwareversion OP-G | 159 |
| 4.9.3 | P992x IP-Einstellungen für LAN – Zugriff im kundenseitigen Netz..... | 160 |
| 4.9.4 | P995x Anzeigeeinstellungen..... | 161 |
| 4.9.5 | P998x Externer Prozessdatenausdruck..... | 162 |
| 4.9.6 | Touchscreen Kalibrierung | 164 |
| 4.9.7 | Einstellen der Uhr auf der Bedieneinheit | 164 |
| 5 | Anhang | 165 |
| 5.1 | Anmerkungen..... | 165 |

Revisionsliste

| Revision | Datum | Autor | Kapitel | Beschreibung |
|----------------------|------------|-----------|---------|--|
| T2_DWC7A_V0_4_d | 16.09.2014 | Ratzinger | | Vorab - Version |
| T2_DWC7A_V1_23_de | 05.04.2016 | Ratzinger | alle | Beschreibung von neuen Funktionen und Parametern basierend auf technischem Fortschritt |
| T2_DWC7A_V1_29_de | 24.08.2017 | Ratzinger | alle | Beschreibung von neuen Funktionen und Parametern basierend auf technischem Fortschritt |
| T2_DWC7C_V3_00_00_de | 18.01.2024 | Alabay | Alle | Beschreibung von neuen Funktionen und Parametern basierend auf technischem Fortschritt |
| | | | | |
| | | | | |
| | | | | |
| | | | | |

Softwarehinweis

Diese Beschreibung basiert auf folgende Softwareversionen:

W.03.00.00 (Wiegesystem)
P.03.00.00 (Bedieneinheit)

Im Zuge des technischen Fortschritts können bei der Software Veränderungen durchgeführt werden. Bei nachfolgenden Softwareversionen sind daher Abweichungen gegenüber dieser Beschreibung möglich.

KUKLA WAAGENFABRIK GmbH & Co KG
Stefan-Fadingerstrasse 1-11
A-4840 VOECKLARUCK

Tel. +43 (0)7672-26666-0

Homepage: www.kukla.co.at
Email: office@kukla.co.at

1 Allgemeine Beschreibung

Dieser Handbuchteil beschreibt die Parametriermöglichkeiten des DWC-7A Waagen-Systems.

Es ist eine Erweiterung des T1-Handbuchs und stellt kein eigenes Handbuch dar.

Nicht enthalten sind Details und Parameter, welche das Feldbusinterface betreffen. Diese sind in den T3-Teil ausgegliedert.

1.1 Symbole

Dieses Handbuch verwendet folgende Symbolik als besondere Hinweise:



WICHTIGER HINWEIS!

Kennzeichnet einen wichtigen Hinweis.



WARNUNG!

Kennzeichnet eine allgemeine Warnung.



GEFAHR!

Bedeutet, dass Tod oder schwere Körperverletzung eintreten kann, falls die entsprechenden Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

- * Kennzeichnet KUKLA - Werkseinstellungen

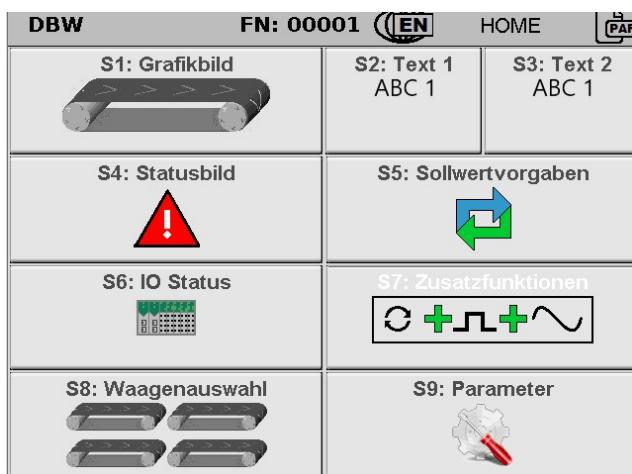
1.2 Einstieg in die Parameter-Ebene



Über eine einzelne Bedieneinheit OP-7 oder OP-G können unter Umständen mehrere verschiedene Wiegeeinheiten bedient und parametriert werden. Daher ist UNBEDINGT darauf zu achten welche physikalische Wiegeeinheit aktuell ausgewählt ist.

Der Name und die Fabrikationsnummer der aktuell aktiven Wiegeeinheit wird immer in der LINKEN OBEREN ECKE des Displays dargestellt.

Innerhalb einer Waage kann mit der MODE-Taste die Hauptauswahl geöffnet werden.



„S9: Parameter“ öffnet das Eingangsfenster zur Parametrierung.

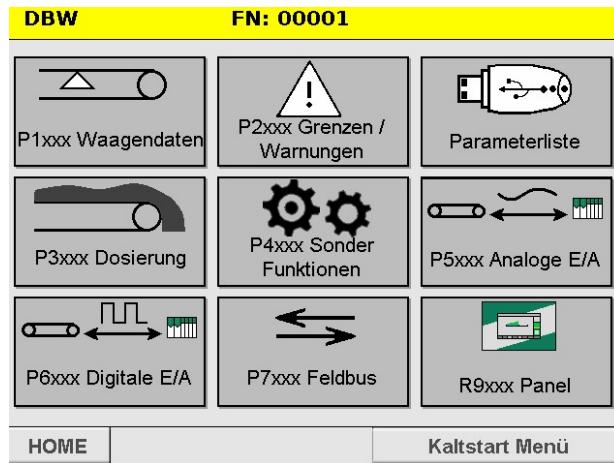
Nur wenn ein Parameter Passwort (P1060) hinterlegt wurde, öffnet sich folgendes Bild. Zur Eingabe des Passwortes muss die rote Zahl angeklickt werden und das Passwort aus dem Parameter-Ausdruck eingegeben werden.



Anschließend kann das Parametermenü über die Taste im Zentrum der Anzeige geöffnet werden.

1.3 Die Parameter - Hauptauswahl

Alle Parameter sind in logisch zusammengehörende Tausender-Blöcke gegliedert. Manche Parameter oder auch gesamte Parameterblöcke können komplett entfallen (z.B. Block P7xxx, wenn kein Feldbusinterface eingebaut ist).



Die Hauptauswahl erlaubt einen schnellen Zugriff auf alle Parameter.

1.4 Navigation innerhalb der Parameterseiten

Alle Parameter sind in logisch zusammengehörende Tausender-Blöcke gegliedert. Manche Parameter oder auch gesamte Parameterblöcke können komplett entfallen. (z.B. Block P7xxx, wenn kein Feldbusinterface eingebaut ist)

| DBW | | FN: 00001 |
|---------------------------|--------------------|-----------|
| P1000 Fabrikationsnummer: | 00001 | |
| P1010 Waagenname: | DBW | |
| P1020 Waagenart: | 1: Dosierbandwaage | |
| P1030 DWC-7 IP Adresse: | 10.0.1.20 | |
| | IP Setup | |

Die Taste dient zum schnellen Zurückblättern (Blockweise) innerhalb der Parameterseiten.

Die Taste blättert eine einzelne Parameterseite zurück.

Die Taste wechselt in die Hauptauswahl.

Die Taste blättert eine einzelne Parameterseite vorwärts.

Die Taste dient zum schnellen Vorwärtsblättern (Blockweise) innerhalb der Parameterseiten.

| DBW | FN: 00001 |
|----------------------------|------------|
| P1100 Nennleistung: | 20000 kg/h |
| P1105 Nennfrequenz: | 1000 Hz |
| P1120 Bandlänge: | 6000 mm |
| P1124 Nenngeschwindigkeit: | 250.0 mm/s |
| P1130 g3 -Abwurflänge: | 500 mm |
| P1132 g2 -Abwurflänge: | 0 mm |
| P1150 Prüfgewicht: | 50.00 % |



Parameter werden erst wann die  -Taste gedrückt wird als komplettes Datenpaket in die Wiegeeinheit übertragen!

1.5 Bedienelemente in der Parameterebene

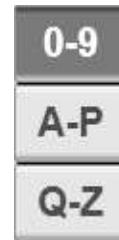


Da die Auswahlfelder in der Parameterebene manchmal relativ klein sind, empfiehlt KUKLA die Bedienung mit einem speziellen Touchscreen- Stift.
(notfalls umgedrehter Kugelschreiber o.ä.)



Bildschirmtastatur für Texteingaben:

Aufgrund der geringen Bildschirmgröße muss bei Texteingaben mit den drei Zeichensatztasten die gewünschte Seite ausgewählt werden.



Die aktive Seite wird dunkel angezeigt.



Verlässt das Eingabefenster OHNE ÄNDERUNG



Löscht EIN Zeichen



Übernimmt die Daten und verlässt das Bild MIT DER ÄNDERUNG



Entspricht der SHIFT-Taste, diese Auswahl gilt immer nur für das nächste Zeichen.

Bildschirmtastatur für Zahleneingaben:





Selektionsmenü:

Mit Hilfe der Pfeiltasten kann, falls nötig, innerhalb der Auswahl navigiert werden.

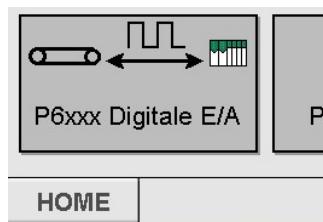
Die erste Zeile und der grün hinterlegte Bereich selektieren die aktuelle Auswahl.



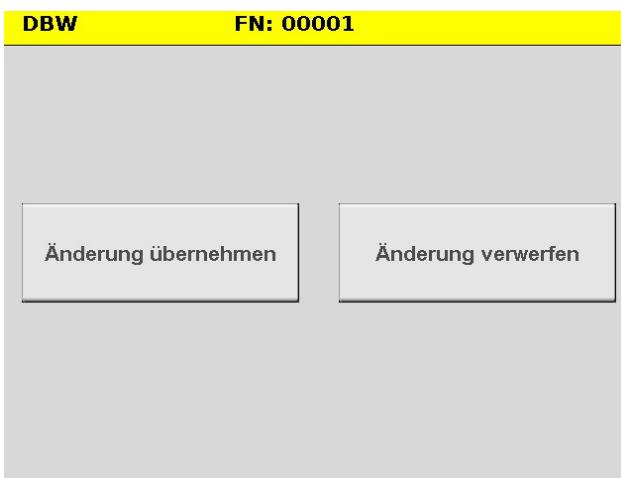
Es ist unbedingt darauf zu achten, dass das Bild mit einer korrekten Auswahl verlassen wird.

1.6 Verlassen der Parameterebene

Alle Parameter sind in logisch zusammengehörende Tausender-Blöcke gegliedert. Manche Parameter oder auch gesamte Parameterblöcke können komplett entfallen. (z.B. Block P7xxx, wenn kein Feldbusinterface eingebaut ist)



Mit der Taste kann jederzeit in die Hauptauswahl gewechselt werden.



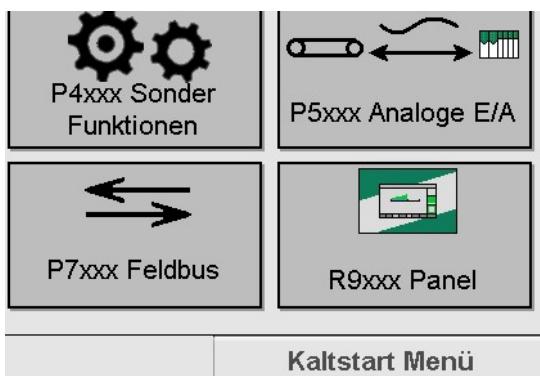
Parameter werden erst wann die Taste und die Taste „Änderung übernehmen“ gedrückt wurden als komplettes Datenpaket in die Wiegeeinheit übertragen!

Ausnahme ist der Parameter P1070 (Sprache), welcher sich intern sofort auf die Anzeige auswirkt.

Mit der Taste „HOME“ wird der Parametermodus in Richtung Hauptauswahl verlassen.

1.7 Werkseinstellungen / Kaltstart

Im Parameter - Hauptmenü kann ein Rücksetzen aller Parameter auf Werkseinstellungen durchgeführt werden.



Bei einem Rücksetzen auf Werkseinstellungen werden alle bisher eingestellten Parameter gelöscht!

Eine vorherige Sicherung der Daten ist empfehlenswert, falls diese später noch benötigt werden.



Das Auswählen jenes Waagentyps, welcher am ehesten der zukünftigen Verwendung entspricht, ist empfehlenswert.

Dies reduziert die Anzahl der Parameter, welche bezüglich der Detailanforderungen nachträglich angepasst werden müssen.

Nach einem Kaltstart muss unbedingt in die Parametergruppe P1xxx gewechselt werden, um die Daten auch in das Basisgerät zu übernehmen.

1.8 Parametermodus bei mehreren Bedieneinheiten im selben Netzwerk

Mehrere Bedieneinheiten können im Normalbetrieb eine bestimmtes Basisgerät kontrollieren. Es darf aber immer nur EINE EINZIGE BEDIENEINHEIT den PARAMETERMODUS eines bestimmten Wiegecomputers aktivieren. So wird ein gegenseitiges Überschreiben von Parametern vermieden.

1.9 Automatisches Verlassen des Parametermodus

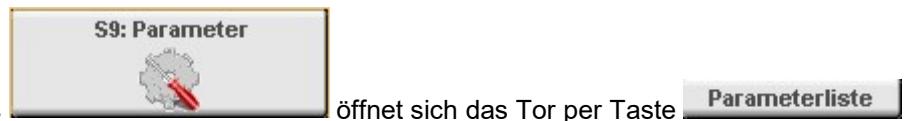


Wenn am Panel ca. 10 Minuten keine Eingabe (Seitenwechsel) erfolgt, wird der Parametermodus automatisch verlassen.

Dies ermöglicht auch anderen Panels im Netzwerk die Kontrolle über einen bestimmten Wiegecomputer zu übernehmen.

2 Parameter Datei / Parameterausdruck per USB-Stick

2.1 Parameter - Liste



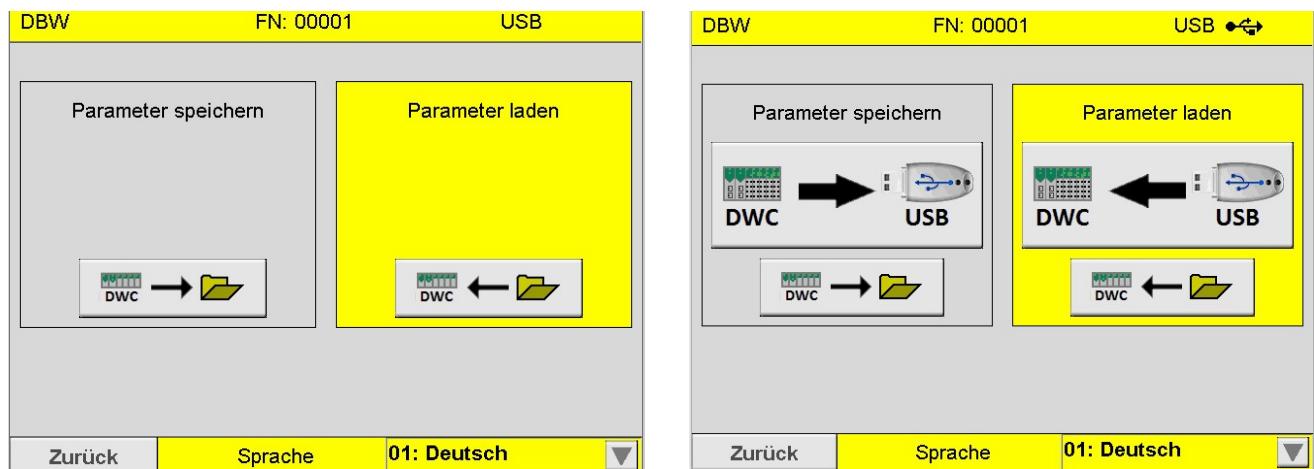
Nach Aufrufen des Menüpunktes öffnet sich das Tor per Taste zum Parametermenü.

2.2 Verwaltung von Parametersätzen

Grundsätzlich generiert das System Parameterdateien im .CSV-Format. Dieses Format kann von Textverarbeitungsprogrammen oder üblichen Tabellenkalkulationsprogrammen problemlos eingelesen und weiterverarbeitet werden. Auch ein Rücklesen ist möglich.

Das System kann diese CSV-Files sowohl auf einer internen Partition der Bedieneinheit (Archiv) oder auf einem angeschlossenen, handelsüblichen USB-Stick speichern.

Je nachdem ob ein USB-Speicher erkannt wurde, können folgende Bilder erscheinen:



In diesem Fall kann nur auf das interne Archiv in der Bedieneinheit zugegriffen werden.



Da über eine Bedieneinheit auch mehrere Basisgeräte bedient werden können, ist zu beachten, dass im Archiv AUCH PARAMTERDATEIEN VON ANDEREN ALS DER MOMENTAN AKTIVEN WAAGE LIEGEN KÖNNEN!

Es wurde ein aktiver USB-Speicher erkannt, was durch das rote Symbol rechts oben angezeigt wird. Zusätzlich erscheinen nun die beiden großen Tasten, welche ein Speichern oder Laden vom USB-Speicher erlauben.

2.3 Speichern (Sichern) des aktuellen Parametersatzes

In der obersten Zeile wird die aktuell auf der Bedieneinheit aktive Waage angezeigt.

Das grau hinterlegte Rechteck zeigt an, dass es hier zu keiner versehentlichen Fehlprogrammierung kommen kann.



Die Erstellung eines .CSV-Parameterfiles wird initiiert. Nachdem der Fortschrittsbalken abgelaufen ist, erfolgt üblicherweise eine Erfolgsmeldung, welche mit „OK“ bestätigt werden muss.



Hier erfolgt derselbe Vorgang, aber statt in den USB-Speicher wird die Datei in den internen Speicher abgelegt.

Zur Verbesserung der Lesbarkeit werden in die Parameterliste auch Klartexte eingefügt. Damit diese Klartexte auch lesbar sind, kann die gewünschte Sprache manuell per DropDown-Auswahl gewählt werden.



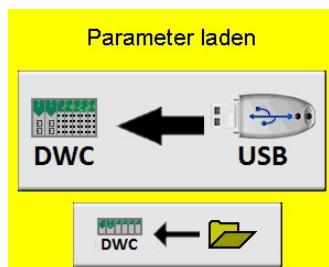
Für ein eventuelles späteres Rückladen der Parameterdatei sind diese Klartexte irrelevant, da in diesem Fall vom Computersystem nur die enthaltenen Zahlen gescannt werden.

2.4 Laden eines gespeicherten (gesicherten) Parametersatzes

In der obersten Zeile wird die aktuell auf der Bedieneinheit aktive Waage angezeigt.



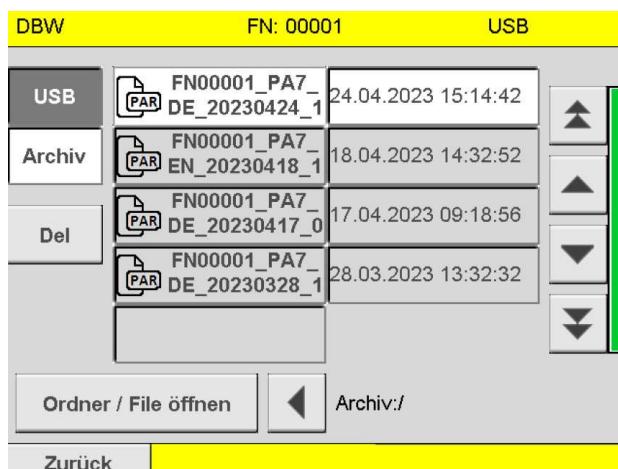
ES IST ÄUSSERST WICHTIG, DASS DIE RICHTIGE WAAGE AUSGEWÄHLT IST, da es sonst zum UNGEWOLLTEN ÜBERSCHREIBEN EINES IRRTÜMLICH AUSGEWÄHLTN SYSTEMS KOMMEN KANN!



Das gelb hinterlegte Rechteck zeigt an, dass es hier zu einer versehentlichen Fehlprogrammierung kommen kann!

Über die entsprechende Taste kann ausgewählt werden von WO die Parameter geladen werden sollen.

Nun sollte der integrierte Browser das gewünschte Medium anzeigen.



Neben den .CSV-Dateien werden, falls vorhanden, auch andere Dateien und Ordner angezeigt.

DWC-7 Parameterdateien werden mit dem Symbol dargestellt.

Der Filename beginnt üblicherweise mit FNxxxxx_PA7_yy_Datum_Uhrzeit.

xxxxx steht in diesem Fall für die 5-stellige Fabrikationsnummer und yy für die beim Speichern gewählte Klartext-Sprache.

Je nachdem ob ein Ordner oder eine Datei selektiert

Ordner / File öffnen

wurde, wird mit der Taste dieser / diese geöffnet.

Der erlaubt ein Verlassen des aktuellen Ordners.

Für ein Rückladen der Parameterdatei sind diese Klartexte irrelevant, da in diesem Fall vom Computersystem nur die enthaltenen Zahlen gescannt werden.



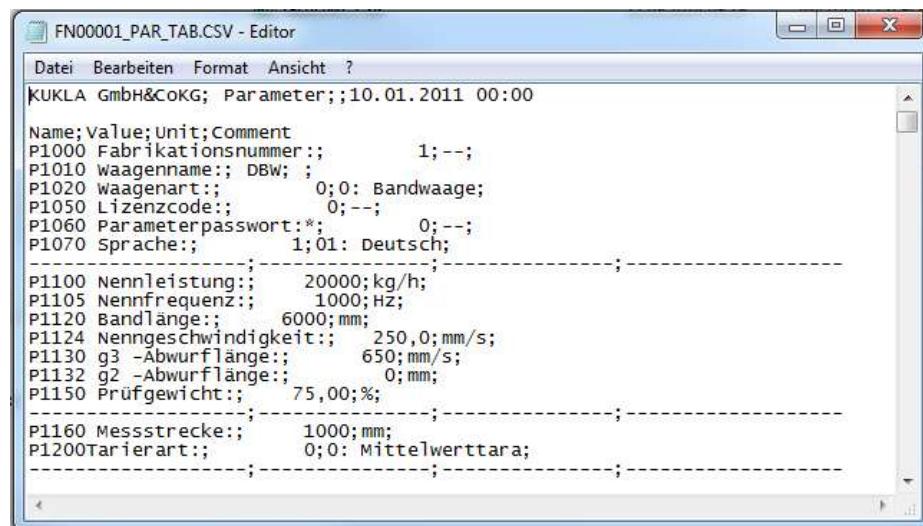
Nach wenigen Sekunden (Laden...) werden die vom Speichermedium gelesenen Werte nochmals dargestellt um eine visuelle Kontrolle zu erlauben.

Erst mit der Taste werden die Parameter in die Bedieneinheit (noch nicht in das Basisgerät/Waage) übernommen.

Sie können nun in der Bedieneinheit noch weiter editiert werden.

Erst beim Verlassen des Parametermodus entscheidet der Benutzer, ob die Änderungen verworfen oder tatsächlich in das Basisgerät geladen werden sollen.

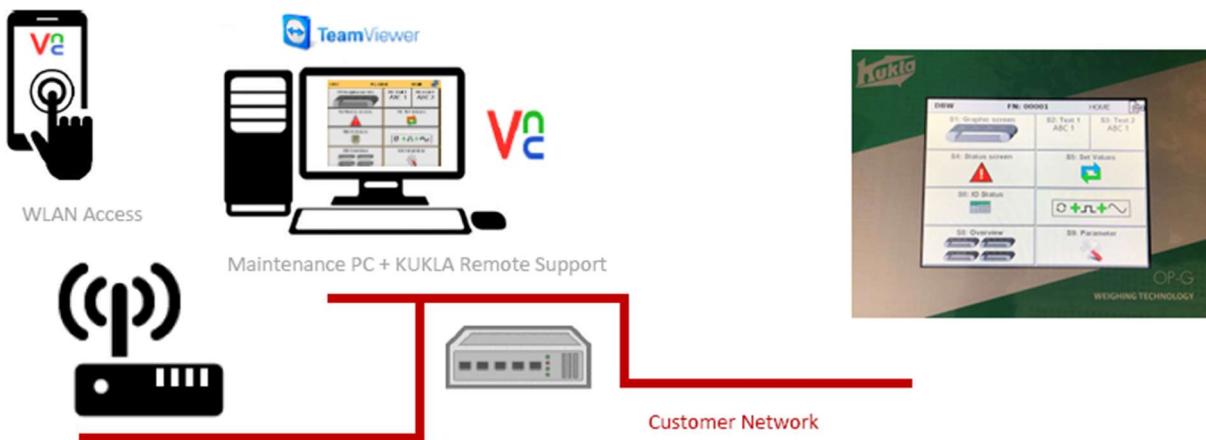
Die .csv-Datei kann mit einem normalen textorientierten Editor bearbeitet werden.



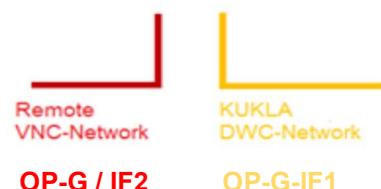
3 Verbindung in ein IT - Netzwerk

3.1 Fernzugriff via Ethernet oder WiFi - Zugriff

Die Bedieneinheit OPG stellt die Visualisierung als VNC-Server („Virtual Network Computing“) über eine eigene Ethernet-Schnittstelle zur Verfügung. Diese kann, falls gewünscht, mit einem externen Ethernet-Netzwerk verbunden werden. Über einen optionalen WiFi-Adapter kann so auch ein drahtloser Zugang auf Tablets und Mobiltelefone realisiert werden.

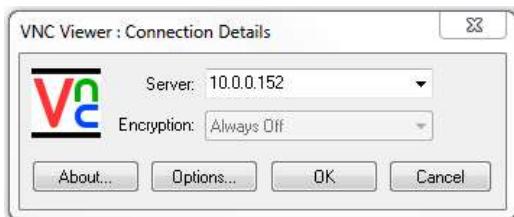


Es ist unbedingt darauf zu achten, dass die beiden RJ45-Ports jeweils dem richtigen Netzwerk zugeordnet werden.



3.2 Parametrierung via VNC-Client

Falls eine Netzwerkverbindung zu einem Endgerät besteht, kann für dieses vom Hersteller kostenlos ein VNC-Client angefordert werden. VNC-Viewer sind auch als Apps in den entsprechenden Stores verfügbar. Die Netzwerkeinstellung erfolgt durch die Parameter R992x auf der Bedieneinheit.



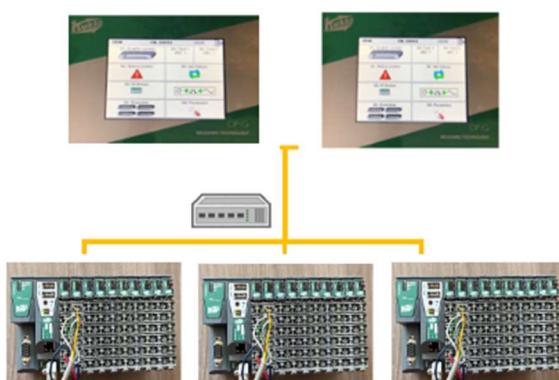
Nach dem Start des VNC-Viewers muss die IP-Adresse jener Bedieneinheit eingegeben werden, welche ferngesteuert werden soll.

OK startet den Verbindungsaufbau.

Bei Problemen mit dem Verbindungsaufbau sollte immer zuerst die Netzwerkverbindung geprüft werden. Dies erfolgt mit den üblichen ICMP-Möglichkeiten (z.B. PING-Befehl).

3.3 KUKLA DWC-Netzwerk

Das interne Netzwerk dient zur Kommunikation aller DWC-7 Waagen-Computer mit den Bedieneinheiten. An dieses Netzwerk dürfen aus Performance-Gründen nur maximal 8 Waagen-Computer und 8 Bedieneinheiten angeschlossen werden. Fremdgeräte dürfen nicht angeschlossen werden.



Diese IP-Adresse entspricht immer dem Basisbereich 10.0.1.xx.

Die letzte Stelle entspricht dabei der Knotennummer, welche auf der Rückseite der Bedieneinheit eingestellt ist.



**Der von KUKLA verwendete Netzwerkbereich ist 10.0.1.x.
Dieser Bereich ist nicht veränderbar und ist gegebenenfalls durch entsprechende Gateways von anderen Netzen zu trennen.**

4 Parameterbeschreibung

Die Parameterbeschreibung ist folgenderweise aufgebaut (Schema):

| Parameter- Nummer | Parametertext: | Datentyp |
|----------------------|------------------------|----------|
| | Einheit: / Auswahl: | Bereich: |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | | |
| Abhängigkeit: | | |

Parameternummer

Gibt die jeweilige Parameternummer an. Die verwendeten Zahlen bestehen aus vier Ziffern im Bereich von 0000 bis 9999. Zahlen mit einem vorangestellten "r" oder „R“ zeigen an, dass dieser Parameter "schreibgeschützt" ist und einen bestimmten Wert anzeigt, jedoch nicht direkt durch Angabe eines anderen Wertes über diese Parameternummer geändert werden kann.

Alle anderen Parameter beginnen mit einem "P". Die Werte dieser Parameter können in dem Bereich, der durch die Einstellungen "Min" und "Max" in der Kopfzeile angegeben wird, direkt geändert werden. Wenn diese Werte eine physikalische Einheit haben, so wird diese in eckigen Klammern angegeben.

Parametertext

Gibt den Namen des jeweiligen Parameters an.

Datentyp

Die verfügbaren Datentypen sind in der folgenden Tabelle aufgelistet.

| Zeichen | Bedeutung |
|-----------|------------------------------|
| String[x] | Zeichenkette [Zeichenanzahl] |
| INT | 32 Bit Ganzzahl |
| | |

Beschreibung

Erklärungen zur Funktion eines Parameters.

Werte

Auflistung der möglichen Werte eines Parameters.

Hinweis

Angaben zu empfohlenen Einstellungen.

Abhängigkeit

Bedingungen, die in Verbindung mit diesem Parameter erfüllt werden müssen.
Auch spezielle Auswirkungen, die diese Parameter auf andere oder andere auf diese haben.

4.1 Parametergruppe P1xxx / Waagendaten

| DBW | FN: 00001 | |
|--------------------|-----------|---|
| P1000 Waagendaten | | ▲ |
| P1500 XD Übersicht | | ▼ |
| | | ◀ |
| | | ▼ |
| | | ▼ |
| | | |

| DBW | FN: 00001 | |
|---------------------------|--------------------|---|
| P1000 Fabrikationsnummer: | 00001 | ▲ |
| P1010 Waagenname: | DBW | ▼ |
| P1020 Waagenart: | 1: Dosierbandwaage | ◀ |
| P1030 DWC-7 IP Adresse: | 10.0.1.20 | ▼ |
| | IP Setup | ▼ |
| | | |

Die Parametergruppe „Waagendaten“ beschreibt die Nenndaten und den grundsätzlichen Aufbau des Waagensystems.

Nenndaten werden üblicherweise beim Design und der Auslegung des Gesamtsystems definiert und sind mit den physikalischen Grenzen der eingesetzten Komponenten limitiert.

| P1000 | Fabrikationsnummer: | INT |
|---------------|---|---------------------|
| Einheit: | Absolut | Bereich: 1-99999 |
| Kaltstart: | 1 | |
| Beschreibung: | Beschreibt die Fabrikationsnummer des Wiegesystems | |
| Hinweis: | Diese Nummer identifiziert das gesamte System beim Hersteller. Halten Sie diese Nummer unbedingt bei jeglicher Kommunikation mit dem Hersteller KUKLA bereit, da nur so das System eindeutig identifiziert werden kann. | |

| P1010 | Waagenname: | String[16] |
|---------------|--|---|
| Einheit: | --- | Bereich: A-Z,a-z,0-9, Sonderzeichen |
| Kaltstart: | RBW (Bandwaage), DBW (Dosierbandwaage) | |
| Beschreibung: | Beschreibt die Kundenbezeichnung der Waage | |
| Hinweis: | Es sollte ein möglichst aussagekräftiger Name gewählt werden. Zusätzlich kann auch ein Anlagenkennzeichen dem Text hinzugefügt werden. Dieser Parameter ist besonders wichtig, | |

| | | |
|---|--|-----------------|
| P1020 | Waagenart: | INT |
| Auswahl: | 0: Bandwaage 1: Dosierbandwaagen 2: Durchflussmessgerät 3: Differentialdosierwaage 4: Rohrförderschnecke | Bereich: 0-3 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: 0 bis 3, je nach ausgewähltem Kaltstart | | |
| Beschreibung: Beschreibt die grundsätzliche Waagentype Eine Bandwaage ist ein reines Registriersystem, welches aus der gemessenen Geschwindigkeit und der aktuellen Materialbelegung eine Istleistung berechnet. Eine Dosierbandwaage kann zusätzlich den Hauptantrieb so regeln, dass eine bestimmte sollwertabhängige Dosierleistung erreicht wird. Ein Schüttstrommesser (auch Prallplattenwaage genannt) erfasst die Aufprallwucht eines Schüttgutes und errechnet daraus eine Istleistung. Eine Differentialdosierwaage errechnet die Istleistung aus der Gewichtsabnahme in einem Wiegebehälter. 4: Rohrförderschnecke ist weitgehend ident mit 1: Dosierbandwaagen zeigt nur eine andere Grafik in der Übersicht. | | |
| Hinweis: Basierend auf diesem Parameter werden andere Parameter zu- oder abgeschaltet. | | |

| | | |
|--|--------------------------|---------------------|
| P1030 | DWC-7 IP Adresse: | INT |
| Einheit: | Absolut | Bereich: 1-99999 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: 1 | | |
| Beschreibung: Beschreibt die IP-Adresse der Wiegeelektronik. | | |
| Hinweis: | | |

| DBW | FN: 00001 | |
|--------------------------|----------------|---|
| P1050 Lizenzcode: | 0 | ▲ |
| P1055 Eichmodus: | 0: Nicht aktiv | ▼ |
| P1060 Parameterpasswort: | 0 | ◀ |
| P1070 Sprache: | 01: Deutsch | ▼ |
| | | ▼ |

| | | |
|---------------|--|-----------------------|
| P1050 | Lizenzcode: | INT |
| | Einheit: Absolut | Bereich: 0-4294967295 |
| Kaltstart: | 0 / Notlizenz für 30 Tage | |
| Beschreibung: | Der Lizenzcode stellt sicher, dass das Wiegesystem und der Funktionsumfang regulär beim Hersteller erworben wurden. | |
| Hinweis: | Bei einer Änderung von wichtigen Hardwarekomponenten kann es notwendig sein, dass ein neuer Lizenzcode vom Hersteller schriftlich angefordert werden muss. Es ist zu beachten, dass von KUKLA nur dann eine neue Lizenz ausgestellt wird, wenn der Funktionsumfang offiziell erworben wurde. | |
| P1055 | Eichmodus: | INT |
| | Einheit: Absolut | Bereich: 1-99999 |
| Kaltstart: | 1 | |
| Beschreibung: | Industrial mode ist der normale Modus für den vollen Funktionsumfang | |
| Hinweis: | Klasse 0.5 bis 2 beschreibt Waagen welche geeicht werden. | |
| P1060 | Parameterpasswort: | INT |
| | Einheit: Absolut | Bereich: 0-99999 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Der Eichmodus sperrt alle Eichtechnisch nicht erlaubten Möglichkeiten. Das Parameterpasswort erlaubt eine Sperre der Parametrierebene für nicht berechtigte Benutzer. Falls diese Sperre nicht gewünscht wird, ist 0 einzustellen. | |
| Hinweis: | Die Zugangssperre kann aus Kompatibilitätsgründen zu früheren Systemen auch auf einen digitalen Eingang gelegt werden. Dieser kann mit einem externen Schalter verbunden | |

| P1070 | Sprache: | INT |
|---------------|--|-----------------|
| Auswahl: | 0: English 1: Deutsch 2: francaise 3: italiano 4: Espanol 5: русский 6: العربية | Bereich: 0-6 |
| Kaltstart: | 0: English | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt die Bedienungssprache. | |
| Hinweis: | Bei einer Änderung dieses Parameters erfolgt die Umschaltung der Bediensprache auf dem Display SOFORT wenn gedrückt wird. Er wird aber erst, wie jeder andere Parameter, beim Verlassen der Parameterebene im Basisgerät abgespeichert. | |

| DBW | FN: 00001 | |
|---------------------------|------------|---|
| P1100 Nennleistung: | 20000 kg/h | ▲ |
| P1105 Nennfrequenz: | 1000 Hz | ▼ |
| P1120 Bandlänge: | 6000 mm | ▲ |
| P1124 Nengeschwindigkeit: | 250.0 mm/s | ▼ |
| P1130 g3 -Abwurflänge: | 500 mm | ◀ |
| P1132 g2 -Abwurflänge: | 0 mm | ▶ |
| P1150 Prüfgewicht: | 50.00 % | ▼ |

| | | |
|---------------|---|---------------------|
| P1100 | Nennleistung: | INT |
| | Einheit: kg/h | Bereich: 0-99999999 |
| Kaltstart: | 50000 (Bandwaage), 20000 (Dosierbandwaage) | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Nennförderleistung des Waagensystems. | |
| Hinweis: | Die Nennleistung eines kontinuierlichen Fördersystems ergibt sich immer aus dem Produkt von Fördergewicht mal Fördergeschwindigkeit. Bei einer Leistungsänderung muss daher auch die Fördergeschwindigkeit und/oder die Materialbelegung entsprechend verändert werden. | |
| P1105 | Nennfrequenz: | INT |
| | Einheit: Hz | Bereich: 0-9999 |
| Kaltstart: | 100 (Bandwaage), 1000 (Dosierbandwaage) | |
| Beschreibung: | Die Nennfrequenz beschreibt bei wie vielen Impulsen pro Sekunde (am Tachoeingang D10) das Waagensystem die Nenngeschwindigkeit von 100,0% errechnet. | |
| Hinweis: | Üblicherweise kann das System auch Istgeschwindigkeiten bis zu 150% richtig messen. | |
| P1120 | Bandlänge: | INT |
| | Einheit: mm | Bereich: 0-9999999 |
| Kaltstart: | 20000 (Bandwaage), 6000 (Dosierbandwaage) | |
| Beschreibung: | Die Bandlänge beschreibt die endlose Länge des Fördergurts (inkl. Untergurt). Bei Wiegenschnecken muss hier die Schneckenlänge eingegeben werden. | |
| Hinweis: | Dieser Parameter hat primär für die Berechnung der Tarier- und Testdauer Bedeutung. | |
| P1124 | Nenngeschwindigkeit: | INT |
| | Einheit: mm/s | Bereich: 0-9999,9 |
| Kaltstart: | 500,0 (Bandwaage), 250,0 (Dosierbandwaage) | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Nenngeschwindigkeit des Materials bei 100 Geschwindigkeit. | |
| Hinweis: | Bei Förderbändern entspricht das der Gurtgeschwindigkeit, bei Förderschnecken der | |



| P1130 | g3-Abwurflänge: | INT |
|---------------|--|--------------------|
| | Einheit: mm | Bereich: 0-9999999 |
| Kaltstart: | 8000 (Bandwaage), 650 (Dosierbandwaage) | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Distanz zwischen der Messstrecke und dem Punkt an dem das Material das Waagensystem verlässt. Bei Dosiersystemen wird am g3-Punkt dosiert. | |
| Hinweis: | Da bei einer Dosierbandwaage je nach Bauform die Materialbelegung auf dem Förderband schwanken kann, ist eine exakte Eingabe dieses Parameters notwendig. Ist die Kurzeigengenauigkeit für den gesamten Prozess nicht relevant, sollte dieser Parameter auf 0,1m eingestellt werden. | |
| P1132 | g2-Abwurflänge: | INT |
| | Einheit: mm | Bereich: 0-9999999 |
| Kaltstart: | 4000 (Bandwaage), 0 (Dosierbandwaage) | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Distanz zwischen der Messstrecke und dem Zudosierpunkt. Dieser Punkt ist bei Sonderanwendungen wichtig, bei denen dem Wiegegut ein Zuschlagstoff oder Flüssigkeit zugefügt wird. Die Zufuhr hat zwischen Messstrecke und Abwurfpunkt zu erfolgen. | |
| Hinweis: | --- | |
| Abhängigkeit: | Der Parameterwert darf niemals größer als der Parameter P1130 sein. | |
| P1150 | Prüfgewicht: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 75,00 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt, wie hoch die Belegungsanzeige bei aufgelegtem Prüfgewicht sein muss. Er wird zur Ergebnisberechnung bei einem Prüfgewichtstest herangezogen. | |
| Hinweis: | Dieser Parameter wird bei einem Materialtest automatisch vom System umgerechnet, da sich die prozentuelle Auslastung bei einer Änderung des Messbereiches umgekehrt proportional ändert. | |
| P1160 | Messstrecke: | INT |
| | Einheit: mm | Bereich: 0-9999 |
| Kaltstart: | 1000 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Länge der aktiven Messstrecke. Dieser Wert ergibt sich aus dem mechanischen Aufbau des Messsystems. | |
| Hinweis: | --- | |

| P1200 | Tarierart: | INT | | | | | | | | | | |
|--------------------|---|---|---------------|------------------|-------------|-------------------|----------------|--------------------|----------------|--------------------|----------------|--|
| Auswahl: | 0: Mittelwerttara 1: Absolutwerttara | Bereich: 0-1 | | | | | | | | | | |
| Kaltstart: | 0: Mittelwerttara | | | | | | | | | | | |
| Beschreibung: | Bei „0: Mittelwerttara“ wird über einen Bandumlauf gesehen immer derselbe Tarawert vom Eingangssignal subtrahiert. Falls der Fördergurt aber an unterschiedlichen Stellen unterschiedlich schwer ist, kann dies zu kurzfristigen Abweichungen in der Belegungsmessung führen. Diese Abweichungen heben sich aber spätestens nach einem Bandumlauf gegen NULL auf. Wenn eine hohe Kurzzeitgenauigkeit notwendig ist, muss die Variante „1: Absolutwerttara“ aktiviert werden. Der Wiegecomputer speichert in diesem Fall während der Tarierung das exakte Gewicht von mehr als 1000 Bandabschnitten und subtrahiert dies später immer zum richtigen Zeitpunkt, so dass unter g1 immer das richtige Nettogewicht angezeigt wird und auch dementsprechend dosiert wird. | | | | | | | | | | | |
| Hinweis: | Für die Einstellung „1: Absolutwerttara“ muss am oder noch besser im Förderband eine zusätzliche Marke angebracht werden, welche die Wiegeelektronik mit einem Sensor erfassen kann. Diese Marke entspricht dem logischen Bandanfang im Endlosgurt. | | | | | | | | | | | |
| P1300 | Anzeigeeinheit: | INT | | | | | | | | | | |
| Auswahl: | 0: 0,1 kg/h 1: 1 kg/h 2: 0,010 t/h 3: 0,100 t/h 4: 1,000 t/h 5: --- 6: 0,001 kg/min 7: 0,01 kg/min 8: 0,1 kg/min 9: 1 kg/min 10: --- 11: 1 g/m ² 12: 1 g/h | Bereich: 0-12 | | | | | | | | | | |
| Kaltstart: | --- | | | | | | | | | | | |
| Beschreibung: | Die Anzeigeeinheit zeigt die Auflösung von Leistungswerten auf dem Display und auf Papierausgaben. | | | | | | | | | | | |
| Hinweis: | Empfehlung für die Einstellung: <table style="margin-left: 100px;"> <tr> <td>bis 999.9 kg/h</td> <td>= 0: 0.1 kg/h</td> </tr> <tr> <td>1000 - 9999 kg/h</td> <td>= 1: 1 kg/h</td> </tr> <tr> <td>10.00 - 99.99 t/h</td> <td>= 2: 0.010 t/h</td> </tr> <tr> <td>100.00 - 999.9 t/h</td> <td>= 3: 0.100 t/h</td> </tr> <tr> <td>1000.0 - 10000 t/h</td> <td>= 4: 1.000 t/h</td> </tr> </table> | bis 999.9 kg/h | = 0: 0.1 kg/h | 1000 - 9999 kg/h | = 1: 1 kg/h | 10.00 - 99.99 t/h | = 2: 0.010 t/h | 100.00 - 999.9 t/h | = 3: 0.100 t/h | 1000.0 - 10000 t/h | = 4: 1.000 t/h | |
| bis 999.9 kg/h | = 0: 0.1 kg/h | | | | | | | | | | | |
| 1000 - 9999 kg/h | = 1: 1 kg/h | | | | | | | | | | | |
| 10.00 - 99.99 t/h | = 2: 0.010 t/h | | | | | | | | | | | |
| 100.00 - 999.9 t/h | = 3: 0.100 t/h | | | | | | | | | | | |
| 1000.0 - 10000 t/h | = 4: 1.000 t/h | | | | | | | | | | | |
| Über die Taste | Setze Standardteilung! | werden P1300 und P1310 automatisiert berechnet. | | | | | | | | | | |

| P1310 | Zählereinheit: | INT |
|----------------|--|---|
| Auswahl: | 00: 0,1 kg 01: 1 kg 02: 0,010 t 03: 0,100 t 04: 1,000 t 05: --- 06: 0,2 kg 07: 2 kg 08: 0,020 t 09: 0,200 t 10: 2,000 t 11: --- 12: 0,5 kg 13: 5 kg 14: 0,050 t 15: 0,500 t 16: 5,000 t 17: 1 g | Bereich: 0-17 |
| Kaltstart: | --- | |
| Beschreibung: | Die Zählereinheit zeigt die Teilung von Zählerdaten (Mengenangaben) auf dem Display. Diese Einstellung definiert gleichzeitig auch den Zählimpulsausgang für den digitalen Impulsausgang, falls dieser verwendet wird. | |
| Hinweis: | Empfehlung für die Einstellung: bis 2999 kg/h = 00: 0,1 kg 3.00 - 29.99 t/h = 01: 1 kg 30.00 - 299.9 t/h = 02: 0,010 t 300 - 2999 t/h = 03: 0,100 t 3000 - 10000 t/h = 04: 1,000 t | |
| Über die Taste | Setze Standardteilung ! | werden P1300 und P1310 automatisiert berechnet. |

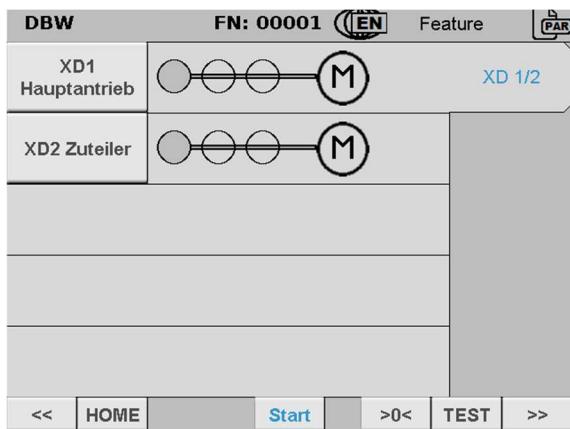
| P1315 | Impulslänge: | INT |
|---------------|---|---------------------|
| Einheit: | ms | Bereich: 20-2000 |
| Kaltstart: | 100 | |
| Beschreibung: | Die Impulslänge beschreibt die Impulslänge eines Zählimpulses am digitalen Zählimpulsausgang. | |
| Hinweis: | Aus internen Gründen sind nur durch 20ms teilbare Werte möglich. Das System rundet den Wert falls notwendig automatisch. | |

| P1320 | Startseite: | INT |
|---------------|--|--------------------|
| Auswahl: | 00: Grafikbild 01: Mode 02: Textbild 03: Sollwertvorgabe 04: Trend 05: Grafikbild 2 | Bereich: 0-5 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt welches Visualisierungsbild bei dieser Waage nach einem Anlauf der CPU standardmäßig geladen wird. | |
| Hinweis: | Da sich dieser Parameter immer auf das Basisgerät bezieht, werden auch andere Bedieneinheiten, welche sich vielleicht mit dieser Waage verbinden, diese Auswahl übernehmen! | |
| P1400 | Geschwindigkeitsmittelung: | INT |
| Einheit: | Tachoimpulse | Bereich: --- |
| Kaltstart: | 24 | |
| Beschreibung: | Die Geschwindigkeitsmessung wird über die hier eingestellte Anzahl von Tachoimpulsen gemittelt. | |
| Hinweis: | Es sollten immer Vielfache der Impulse pro Umdrehung der Messeinheit angegeben werden. (z.B. Tacholauftrad mit 12 Impulsen pro Umdrehung -> 2 Umdrehungen = 24 Impulsmittelung) | |
| P1410 | ITG- Integration Feinregler: | INT |
| Einheit: | Tachoimpulse | Bereich: 0-9999 |
| Kaltstart: | 12 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt nach wie vielen Tachoimpulsen der Feinregler für die Leistungsregelung neu getriggert wird. | |
| Hinweis: | Die Regelzeit verändert sich dadurch proportional zur Geschwindigkeit des Dosierantriebs. | |
| P1440 | ITG- Display: | INT |
| Einheit: | Tachoimpulse | Bereich: --- |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Es erfolgt eine Mittelung der Displayausgabe der Istbelegung bei g1, g3 und P3. | |
| Hinweis: | --- | |



| P1450 | ITG- Sollwert: | INT |
|---------------|--|--------------|
| | Einheit: Tachoimpulse | Bereich: --- |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Es erfolgt eine Mittelung der Displayausgabe des Sollwertes. | |
| Hinweis: | --- | |

4.1.1 P15xx Zusatzantriebe (XD1-XD5)



Hilfsantriebe sind Unterstützungssysteme, welche für den Prozess notwendig sind und funktional dem Waagensystem zugeordnet sind.

Der jeweilige Ausgang ist entweder ein physikalischer Ausgang

oder ein Steuerbit im Feldbus „BusSteuerBits2“ Register.

| DBW | FN: 00001 |
|------------------------|-----------------|
| P1501 Zusatzantrieb 1: | 00: Nicht aktiv |
| P1502 Zusatzantrieb 2: | 00: Nicht aktiv |
| P1503 Zusatzantrieb 3: | 00: Nicht aktiv |
| P1504 Zusatzantrieb 4: | 00: Nicht aktiv |
| P1505 Zusatzantrieb 5: | 00: Nicht aktiv |
| P1506 Zusatzantrieb 6: | 00: Nicht aktiv |
| P1507 Zusatzantrieb 7: | 00: Nicht aktiv |

- 00: Nicht aktiv
- 00: Nicht aktiv
- 01: Zuteiler
- 02: Lüfter
- 03: Schieber
- 04: Rückkämmung
- 05: Abkämmung
- 06: Reinigungsbürste
- 07: ASG Diff
- 08: ASG Vorbehälter
- 09: Auflockerungs injektion
- 10: Austraghilfe
- 11: Reinigungseinrichtung

Jeder Hilfsantrieb kann je nach aktueller Betriebsart (REMOTE- PANEL-LOCAL) mit unterschiedlichsten Einschaltmöglichkeiten parametrieren werden.

Die Parametergruppe P1500 beschreibt die Zusatzantriebe, die ausgewählt werden können.

| | | |
|---------------|---|------------------|
| P1501 | Zusatzantrieb 1: | INT |
| P1502 | Zusatzantrieb 2: | |
| P1503 | Zusatzantrieb 3: | |
| P1504 | Zusatzantrieb 4: | |
| P1505 | Zusatzantrieb 5: | |
| P1506 | Zusatzantrieb 6: | |
| P1507 | Zusatzantrieb 7: | |
| | Auswahl: 00: Nicht aktiv 01: Zuteiler 02: Lüfter 03: Schieber 04: Rückkämmung 05: Abkämmung 06: Reinigungsburste 07: ASG Diff 08: ASG Vorbehälter 09: Auflockerungsinjektor 10: Austraghilfe 11: Reinigungseinrichtung 12: --- 13: Auflockerung 14: STD Antrieb | Bereich: 0-14 |
| Kaltstart: | 00: Nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Es wird festgelegt welche Hilfsantriebe vom System gesteuert werden und wie deren Funktion festgelegt ist. | |
| Hinweis: | Wird ein Kanal auf „00: Nicht aktiv“ parametriert, werden alle weiteren Detaileinstellungen der P15xx Gruppe für diesen ausgeblendet. | |

| | | |
|---------------|---|--------------|
| P1509 | XD Freigaben bei Notaus zurücksetzen: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: --- |
| Kaltstart: | 1 aktiv | |
| Beschreibung: | Gibt an, ob eine neue Freigabe bei Notausquittierung notwendig ist. | |
| Hinweis: | --- | |

| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---------------|---|-----------------------------|-----|-----|--|--|--|---------|--|--|--------|--|--|--------|--|--|--|
| P1510 | Einschaltbedingung: (Zusatzantrieb 1) | INT | | | | | | | | | | | | | | | |
| P1520 | Einschaltbedingung: (Zusatzantrieb 2) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P1530 | Einschaltbedingung: (Zusatzantrieb 3) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P1540 | Einschaltbedingung: (Zusatzantrieb 4) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| P1550 | Einschaltbedingung: (Zusatzantrieb 5) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Einheit: Bitfeld | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 | | | | | | | | | | | | | | | |
| Kaltstart: | 0x00 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Beschreibung: | <p>Die Zeile „Remote“ beschreibt welche Statussignale aktiv sein müssen, damit dem ausgewählten Zusatzantrieb die Freigabe für den Betrieb gegeben wird.</p> <p>Die Zeile „Panel“ beschreibt die notwendigen Signale für den Handbetrieb.</p> <p>Die Zeile „Local“ beschreibt die notwendigen Signale für den Lokal / Vorort-Betrieb. Der Local-Mode muss vorher mit dem Parameter P3021 freigeschaltet werden.</p> | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <p>MEM speichert den EIN/AUS Zustand im PANel Modus bei einem Betriebsartenwechsel bis zur Rückkehr beim nächsten Mal.</p> <p>Achtung: Gefahr eines automatischen Antriebsstarts bei Umschaltung auf PAN!</p> <p>RDY steht für „Freigabe, nur wenn das Gesamtsystem betriebsbereit/RDY ist“.</p> <p>RUN gibt den Zusatzantrieb nur frei, wenn das Hauptförderersystem (Band oder Schnecke) läuft.</p> | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Hinweis: | <p>P1510 Einschaltbedingung:</p> <table style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>MEM</td> <td>RDY</td> <td>RUN</td> </tr> <tr> <td colspan="3"> </td> </tr> <tr> <td>Remote:</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Panel:</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Local:</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> | MEM | RDY | RUN | | | | Remote: | | | Panel: | | | Local: | | | |
| MEM | RDY | RUN | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Remote: | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Panel: | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Local: | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| | | |
|---------------|---|--------------|
| P1511 | Freigabe über Panel: (für Zusatzantrieb 1) | INT |
| P1521 | Freigabe über Panel: (für Zusatzantrieb 2) | |
| P1531 | Freigabe über Panel: (für Zusatzantrieb 3) | |
| P1541 | Freigabe über Panel: (für Zusatzantrieb 4) | |
| P1551 | Freigabe über Panel: (für Zusatzantrieb 5) | |
| | Auswahl: 00: nicht aktiv 01: aktiv | Bereich: 0-1 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt, ob die Bedientasten im Betriebs-Statusbild „S7: Zusatzfunktionen“ eingeblendet werden und somit eine manuelle Freigabesteuerung ermöglicht wird. | |
| Hinweis: | --- | |

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| P1512 | REM Kanal: (für Zusatzantrieb 1) | INT |
| P1522 | REM Kanal: (für Zusatzantrieb 2) | |
| P1532 | REM Kanal: (für Zusatzantrieb 3) | |
| P1542 | REM Kanal: (für Zusatzantrieb 4) | |
| P1552 | REM Kanal: (für Zusatzantrieb 5) | |
| Auswahl: | 00: Nicht aktiv 01: Kanal 1 02: Kanal 2 03: Kanal 3 04: Kanal 4 05: Kanal 5 06: --- 07: --- 08: Immer aktiv | Bereich: 0-8 |
| Kaltstart: | 00: Nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt welche digitalen Eingänge oder Feldbusbits die Zusatzantriebe in der REMote Betriebsart generell freigeben. | |
| Hinweis: | Siehe auch digitale Eingänge P60xx / 64,65 usw. oder Bus Kommando 3 „KANAL X START“ und „KANAL X STOP“. | |

| | | |
|---------------|--|-----------------|
| P1513 | Kanaloption REM: (für Zusatzantrieb 1) | INT |
| P1523 | Kanaloption REM: (für Zusatzantrieb 2) | |
| P1533 | Kanaloption REM: (für Zusatzantrieb 3) | |
| P1543 | Kanaloption REM: (für Zusatzantrieb 4) | |
| P1553 | Kanaloption REM: (für Zusatzantrieb 5) | |
| Auswahl: | 00: Bedeutungslos 01: Taster 02: Schalter 03: Ein Wischkontakt | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 00: Bedeutungslos | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt über welchen digitalen Eingangskanal / Feldbusbit der Zusatzantrieb freigeschaltet wird. (nur für den REMote Betrieb gültig). Bei der Auswahl „01: Taster“ muss der entsprechende digitale Eingang für „KANAL X START“ und auch der Eingang für „KANAL X STOP“ extra beschaltet werden. Bei der Auswahl „02: Schalter“ muss der entsprechende digitale Eingang für „KANAL X START“ aktiviert werden. (siehe P60xx / 64,65 usw. oder Bus Kommando 3). | |
| Hinweis: | Es ist darauf zu achten, dass die jeweiligen Kanäle (siehe P60xx / 64,65 usw.) auch mehrere Zusatzantriebe schalten können. | |

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| P1514 | PAN Kanal: (für Zusatzantrieb 1) | INT |
| P1524 | PAN Kanal: (für Zusatzantrieb 2) | |
| P1534 | PAN Kanal: (für Zusatzantrieb 3) | |
| P1544 | PAN Kanal: (für Zusatzantrieb 4) | |
| P1554 | PAN Kanal: (für Zusatzantrieb 5) | |
| Auswahl: | 00: Nicht aktiv 01: Kanal 1 02: Kanal 2 03: Kanal 3 04: Kanal 4 05: Kanal 5 06: --- 07: --- 08: Immer aktiv | Bereich: 0-8 |
| Kaltstart: | 00: Nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt welche digitalen Eingänge oder Feldbusbits die Zusatzantriebe in der PANel Betriebsart generell freigeben. | |
| Hinweis: | Siehe auch digitale Eingänge P60xx/ 64,65 usw. oder Bus Kommando 3 „KANAL X START“ und „KANAL X STOP“). | |
| P1515 | Kanaloption PAN: (für Zusatzantrieb 1) | INT |
| P1525 | Kanaloption PAN: (für Zusatzantrieb 2) | |
| P1535 | Kanaloption PAN: (für Zusatzantrieb 3) | |
| P1545 | Kanaloption PAN: (für Zusatzantrieb 4) | |
| P1555 | Kanaloption PAN: (für Zusatzantrieb 5) | |
| Auswahl: | 00: Bedeutungslos 01: Taster 02: Schalter 03: Ein Wischkontakt | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 00: Bedeutungslos | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt über welchen digitalen Eingangskanal / Feldbusbit der Zusatzantrieb freigeschaltet wird. (nur für den PANel Betrieb gültig). Bei der Auswahl „01: Taster“ muss der entsprechende digitale Eingang für „KANAL X START“ und auch der Eingang für „KANAL X STOP“ extra beschaltet werden. Bei der Auswahl „02: Schalter“ muss der entsprechende digitale Eingang für „KANAL X START“ aktiviert werden. (siehe P60xx / 64,65 usw. oder Bus Kommando 3). | |
| Hinweis: | Es ist darauf zu achten, dass die jeweiligen Kanäle (siehe P60xx / 64,65 usw.) auch mehrere Zusatzantriebe schalten können. | |

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| P1516 | LOC Kanal: (für Zusatzantrieb 1) | INT |
| P1526 | LOC Kanal: (für Zusatzantrieb 2) | |
| P1536 | LOC Kanal: (für Zusatzantrieb 3) | |
| P1546 | LOC Kanal: (für Zusatzantrieb 4) | |
| P1556 | LOC Kanal: (für Zusatzantrieb 5) | |
| Auswahl: | 00: Nicht aktiv 01: Kanal 1 02: Kanal 2 03: Kanal 3 04: Kanal 4 05: Kanal 5 06: --- 07: --- 08: Immer aktiv | Bereich: 0-8 |
| Kaltstart: | 00: Nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt welche digitalen Eingänge oder Feldbusbits die Zusatzantriebe in der LOCal Betriebsart generell freigeben. | |
| Hinweis: | Siehe auch digitale Eingänge P60xx / 64,65 usw. oder Bus Kommando 3 „KANAL X START“ und „KANAL X STOP“. | |
| P1517 | Kanaloption LOC: (für Zusatzantrieb 1) | INT |
| P1527 | Kanaloption LOC: (für Zusatzantrieb 2) | |
| P1537 | Kanaloption LOC: (für Zusatzantrieb 3) | |
| P1547 | Kanaloption LOC: (für Zusatzantrieb 4) | |
| P1557 | Kanaloption LOC: (für Zusatzantrieb 5) | |
| Auswahl: | 00: Bedeutungslos 01: Taster 02: Schalter 03: Ein Wischkontakt | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 00: Bedeutungslos | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt über welchen digitalen Eingangskanal / Feldbusbit der Zusatzantrieb freigeschaltet wird. (nur für den LOCal Betrieb gültig). Bei der Auswahl „01: Taster“ muss der entsprechende digitale Eingang für „KANAL X START“ und auch der Eingang für „KANAL X STOP“ extra beschaltet werden. Bei der Auswahl „02: Schalter“ muss der entsprechende digitale Eingang für „KANAL X START“ aktiviert werden. (siehe P60xx / 64,65 usw. oder Bus Kommando 3). | |
| Hinweis: | Es ist darauf zu achten, dass die jeweiligen Kanäle (siehe P60xx / 64,65 usw.) auch mehrere Zusatzantriebe schalten können. | |

| | | |
|--------------|--|------------|
| P1518 | Parallelfunktion 2: (für Zusatzantrieb 1) | INT |
| P1528 | Parallelfunktion 2: (für Zusatzantrieb 2) | |
| P1538 | Parallelfunktion 2: (für Zusatzantrieb 3) | |
| P1548 | Parallelfunktion 2: (für Zusatzantrieb 4) | |
| P1558 | Parallelfunktion 2: (für Zusatzantrieb 5) | |

| | | | |
|----------|--|----------|------|
| Auswahl: | 00: Nicht aktiv 01: Zuteiler 02: Lüfter 03: Schieber 04: Rückkämmung 05: Abkämmung 06: Reinigungsburste 07: ASG Diff 08: ASG Vorbehälter 09: Auflockerungsinjektor 10: Austraghilfe 11: Reinigungseinrichtung 12: Schieber Diff 13: Auflockerung 14: STD Antrieb 15: Automatisches TW 16: STD Taktantrieb 17: Haptantrieb 18: RRV 19: RSG | Bereich: | 0-14 |
|----------|--|----------|------|

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 00: Nicht aktiv |
| Beschreibung: | Manchmal werden mehrere Zusatzantriebe auf denselben digitalen Ausgangskanal angeschlossen. Damit im Betriebsbild „S7: Zusatzfunktionen“ die richtigen Antriebsbezeichnungen ausgegeben werden können, erlaubt dieser Parameter eine parallele Ausgabe mehrere Texte. |
| Hinweis: | --- |

| | | |
|--------------|--|------------|
| P1519 | Parallelfunktion 3: (für Zusatzantrieb 1) | INT |
| P1529 | Parallelfunktion 3: (für Zusatzantrieb 2) | |
| P1539 | Parallelfunktion 3: (für Zusatzantrieb 3) | |
| P1549 | Parallelfunktion 3: (für Zusatzantrieb 4) | |
| P1559 | Parallelfunktion 3: (für Zusatzantrieb 5) | |

| | |
|---------------|---|
| Beschreibung: | Zweiter Paralleltext, Funktion: siehe Beschreibung von Parameter P15x8. |
|---------------|---|

| | | |
|---------------|---|---------------------|
| P1561 | XD1 Impulsabstand bei v min: | INT |
| P1562 | XD2 Impulsabstand bei v min: | |
| P1563 | XD3 Impulsabstand bei v min: | |
| P1564 | XD4 Impulsabstand bei v min: | |
| P1565 | XD5 Impulsabstand bei v min: | |
| P1566 | XD6 Impulsabstand bei v min: | |
| P1567 | XD7 Impulsabstand bei v min: | |
| | Einheit: s | Bereich: 0.0-999.9s |
| Kaltstart: | 0.0 s | |
| Beschreibung: | Diese Parameter realisiert die Funktionalität eines Drehzahlwächters für jeden einzeln Zusatzantrieb zu realisieren. Der Parameter bestimmt innerhalb welcher Zeit eine positive Flanke am Eingang periodisch auftreten muss um eine Fehlermeldung zu verhindern. Kommt dieser Kontrollimpuls nicht rechtzeitig wird die entsprechende Fehlerstatusmeldung S48, S51, usw. Die Laufüberwachung ist nur aktiv wenn der selbe Kanal / Antrieb läuft. | |
| Hinweis: | Um Fehlauslösungen zu vermeiden wird empfohlen einen Sicherheitsfaktor von 10-20% zu addieren. Die Laufüberwachung ist nur aktiv wenn dieser Kanal / Antrieb auch wirklich läuft. | |

| | | |
|---------------|---|---------------|
| P1600 | XD1 REM Quelle: | IN |
| P1620 | XD2 REM Quelle: | T |
| P1640 | XD3 REM Quelle: | |
| P1660 | XD4 REM Quelle: | |
| P1680 | XD5 REM Quelle: | |
| P1700 | XD6 REM Quelle: | |
| P1720 | XD7 REM Quelle: | |
| Auswahl: | 00: Programmgesteuert 01: Kanal A 02: Kanal B 03: Kanal C 04: Kanal D 05: Kanal E 06: Kanal F 07: Kanal G 08: Panel 09: Panel MEM 10: --- 11: XD1 12: XD2 13: XD3 14: XD4 15: XD5 16: XD6 17: XD7 18: Schieber offen 19: Schieber geschlossen 20: Waagenantrieb ein 21: Behälter füllen 30: nicht aktiv | Bereich: 0-30 |
| Kaltstart: | 00: Programmgesteuert | |
| Beschreibung: | Erste Einschaltbedingung im Remotebetrieb | |

ng:

Hinweis:

| | | |
|--------------|--|-----------------|
| P1601 | XD1 REM Einschaltbedingung: | INT |
| P1621 | XD2 REM Einschaltbedingung: | |
| P1641 | XD3 REM Einschaltbedingung: | |
| P1661 | XD4 REM Einschaltbedingung: | |
| P1681 | XD5 REM Einschaltbedingung: | |
| P1701 | XD6 REM Einschaltbedingung: | |
| P1721 | XD7 REM Einschaltbedingung: | |
| Auswahl: | 00: Unbeeinflusst 01: RDY 02: RUN 03: RDY / RUN | Bereich: 0-3 |

Kaltstart: 00: Unbeeinflusst

Beschreibung: Zweite Einschaltbedingung für Remotebetrieb

Hinweis:

| | | |
|--------------|--|------------------|
| P1602 | XD1 REM Steueroption: | IN |
| P1622 | XD2 REM Steueroption: | T |
| P1642 | XD3 REM Steueroption: | |
| P1662 | XD4 REM Steueroption: | |
| P1682 | XD5 REM Steueroption: | |
| P1702 | XD6 REM Steueroption: | |
| P1722 | XD7 REM Steueroption: | |
| Auswahl: | 00: Unbeeinflusst 01: Kanal A [AND] 02: Kanal B [AND] 03: Kanal C [AND] 04: Kanal D [AND] 05: Kanal E [AND] 06: Kanal F [AND] 07: Kanal G [AND] 08: Panel [AND] 09: Panel MEM [AND] 10: Feldrelais 1 [AND] 11: Feldrelais 2 [AND] 12: Feldrelais 3 [AND] 13: Feldrelais 4 [AND] 14: Feldrelais 5 [AND] 15: Feldrelais 6 [AND] 16: Feldrelais 7 [AND] 17: Kanal A F0 [AND] 18: Kanal B F0 [AND] 19: Kanal C F0 [AND] 20: Kanal D F0 [AND] 21: Kanal E F0 [AND] 22: Kanal F F0 [AND] 23: Kanal G F0 [AND] 24: Panel F0 [AND] 25: Panel MEM F0 [AND] 26: Schieber offen | Bereich: 0-50 |

27: Schieber geschlossen
 28: Waagenantrieb ein
 29: ---
 30: Feldrelais 1 [OR]
 31: Feldrelais 2 [OR]
 32: Feldrelais 3 [OR]
 33: Feldrelais 4 [OR]
 34: Feldrelais 5 [OR]
 35: Feldrelais 6 [OR]
 36: Feldrelais 7 [OR]
 37: Panel F1 [OR]
 38: Panel MEM F1 [OR]
 39: DO F Jog active [OR]
 40: Feldrelais 1 [OR]
 41: Feldrelais 2 [OR]
 42: Feldrelais 3 [OR]
 43: Feldrelais 4 [OR]
 44: Feldrelais 5 [OR]
 45: Feldrelais 6 [OR]
 46: Feldrelais 7 [OR]
 47: Schieber offen [OR]
 48: Schieber geschlossen [OR]
 49: Waagenantrieb ein [OR]
 50: Mat / RUN [OR]

Kaltstart: 00: Unbeeinflusst

Beschreibung Dritte Einschaltbedingung für Remotebetrieb
:

Hinweis: Ab Index 30 Einschaltbedingung

| | | |
|-------|--------------------------------------|-----|
| P1603 | XD1 REM Einschaltverzögerung: | INT |
| P1623 | XD2 REM Einschaltverzögerung: | |
| P1643 | XD3 REM Einschaltverzögerung: | |
| P1663 | XD4 REM Einschaltverzögerung: | |
| P1683 | XD5 REM Einschaltverzögerung: | |
| P1703 | XD6 REM Einschaltverzögerung: | |
| P1723 | XD7 REM Einschaltverzögerung: | |

| | | | |
|----------|-----------------|----------|-----|
| Auswahl: | 00: nicht aktiv | Bereich: | 0-5 |
| | 01: Zeit T1 | | |
| | 02: Zeit T2 | | |
| | 03: Zeit T3 | | |
| | 04: Zeit T4 | | |
| | 05: Zeit T5 | | |

Kaltstart: 00: nicht aktiv

Beschreibung: Zeitverzögerung bei erfüllten Anfahrbedingungen

Hinweis: T1 bis T5 sind mit P1750 bis P1754 einstellbar

| | | |
|-------|--------------------------------------|-----|
| P1604 | XD1 REM Ausschaltverzögerung: | INT |
| P1624 | XD2 REM Ausschaltverzögerung: | |
| P1644 | XD3 REM Ausschaltverzögerung: | |

| | | |
|---------------|--|-----------------|
| P1664 | XD4 REM Ausschaltverzögerung: | |
| P1684 | XD5 REM Ausschaltverzögerung: | |
| P1704 | XD6 REM Ausschaltverzögerung: | |
| P1724 | XD7 REM Ausschaltverzögerung: | |
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Zeit T1 02: Zeit T2 03: Zeit T3 04: Zeit T4 05: Zeit T5 | Bereich: 0-5 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Zeitverzögerung bei abfallender Anfahrbedingungen | |
| Hinweis: | T1 bis T5 sind mit P1750 bis P1754 einstellbar | |

| | | |
|---------------|--|-----------------|
| P1605 | XD1 REM Taktzeit: | INT |
| P1625 | XD2 REM Taktzeit: | |
| P1645 | XD3 REM Taktzeit: | |
| P1665 | XD4 REM Taktzeit: | |
| P1685 | XD5 REM Taktzeit: | |
| P1705 | XD6 REM Taktzeit: | |
| P1725 | XD7 REM Taktzeit: | |
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Zeit T1 02: Zeit T2 03: Zeit T3 04: Zeit T4 05: Zeit T5 | Bereich: 0-5 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Bei getakteter Einstellung ist Ton und T pause gleich | |
| Hinweis: | T1 bis T5 sind mit P1750 bis P1754 einstellbar | |

| | | |
|---------------|---|------------------|
| P1607 | XD1 PAN Quelle: | INT |
| P1627 | XD2 PAN Quelle: | |
| P1647 | XD3 PAN Quelle: | |
| P1667 | XD4 PAN Quelle: | |
| P1687 | XD5 PAN Quelle: | |
| P1707 | XD6 PAN Quelle: | |
| P1727 | XD7 PAN Quelle: | |
| Auswahl: | Siehe P1600 | Bereich: 0-30 |
| Kaltstart: | 00: Programmgesteuert | |
| Beschreibung: | Siehe P1600 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Panel befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten. | |



| | | |
|---------------|---|---------------|
| P1608 | XD1 PAN Einschaltbedingung: | INT |
| P1628 | XD2 PAN Einschaltbedingung: | |
| P1648 | XD3 PAN Einschaltbedingung: | |
| P1668 | XD4 PAN Einschaltbedingung: | |
| P1688 | XD5 PAN Einschaltbedingung: | |
| P1708 | XD6 PAN Einschaltbedingung: | |
| P1728 | XD7 PAN Einschaltbedingung: | |
| | Auswahl: Siehe P1601 | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 00: Unbeeinflusst | |
| Beschreibung: | Siehe P1601 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Panel befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten. | |
| P1609 | XD1 PAN Steueroption: | INT |
| P1629 | XD2 PAN Steueroption: | |
| P1649 | XD3 PAN Steueroption: | |
| P1669 | XD4 PAN Steueroption: | |
| P1689 | XD5 PAN Steueroption: | |
| P1709 | XD6 PAN Steueroption: | |
| P1729 | XD7 PAN Steueroption: | |
| | Auswahl: Siehe P1602 | Bereich: 0-50 |
| Kaltstart: | 00: Unbeeinflusst | |
| Beschreibung: | Siehe P1602 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Panel befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten. | |
| P1610 | XD1 PAN Einschaltverzögerung: | INT |
| P1630 | XD2 PAN Einschaltverzögerung: | |
| P1650 | XD3 PAN Einschaltverzögerung: | |
| P1670 | XD4 PAN Einschaltverzögerung: | |
| P1690 | XD5 PAN Einschaltverzögerung: | |
| P1710 | XD6 PAN Einschaltverzögerung: | |
| P1730 | XD7 PAN Einschaltverzögerung: | |
| | Auswahl: Siehe P1603 | Bereich: 0-5 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Siehe P1603 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Panel befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten | |

| | | |
|---------------|--|--------------|
| P1611 | XD1 PAN Ausschaltverzögerung: | INT |
| P1631 | XD2 PAN Ausschaltverzögerung: | |
| P1651 | XD3 PAN Ausschaltverzögerung: | |
| P1671 | XD4 PAN Ausschaltverzögerung: | |
| P1691 | XD5 PAN Ausschaltverzögerung: | |
| P1711 | XD6 PAN Ausschaltverzögerung: | |
| P1731 | XD7 PAN Ausschaltverzögerung: | |
| | Auswahl: Siehe P1604 | Bereich: 0-5 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Siehe P1604 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Panel befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten | |

| | | |
|---------------|--|--------------|
| P1612 | XD1 PAN Taktzeit: | INT |
| P1632 | XD2 PAN Taktzeit: | |
| P1652 | XD3 PAN Taktzeit: | |
| P1672 | XD4 PAN Taktzeit: | |
| P1692 | XD5 PAN Taktzeit: | |
| P1712 | XD6 PAN Taktzeit: | |
| P1732 | XD7 PAN Taktzeit: | |
| | Auswahl: Siehe P1605 | Bereich: 0-5 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Siehe P1605 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Panel befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten | |

| | | |
|---------------|--|---------------|
| P1614 | XD1 LOC Quelle: | INT |
| P1634 | XD2 LOC Quelle: | |
| P1654 | XD3 LOC Quelle: | |
| P1674 | XD4 LOC Quelle: | |
| P1694 | XD5 LOC Quelle: | |
| P1714 | XD6 LOC Quelle: | |
| P1734 | XD7 LOC Quelle: | |
| | Auswahl: Siehe P1600 | Bereich: 0-30 |
| Kaltstart: | 00: Programmgesteuert | |
| Beschreibung: | Siehe P1600 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Local befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten | |

| | | |
|---------------|--|--------------|
| P1615 | XD1 LOC Einschaltbedingung: | INT |
| P1635 | XD2 LOC Einschaltbedingung: | |
| P1655 | XD3 LOC Einschaltbedingung: | |
| P1675 | XD4 LOC Einschaltbedingung: | |
| P1695 | XD5 LOC Einschaltbedingung: | |
| P1715 | XD6 LOC Einschaltbedingung: | |
| P1735 | XD7 LOC Einschaltbedingung: | |
| | Auswahl: Siehe P1601 | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 00: Unbeeinflusst | |
| Beschreibung: | Siehe P1601 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Local befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten | |

| | | |
|---------------|--|---------------|
| P1616 | XD1 LOC Steueroption: | INT |
| P1636 | XD2 LOC Steueroption: | |
| P1656 | XD3 LOC Steueroption: | |
| P1676 | XD4 LOC Steueroption: | |
| P1696 | XD5 LOC Steueroption: | |
| P1716 | XD6 LOC Steueroption: | |
| P1736 | XD7 LOC Steueroption: | |
| | Auswahl: Siehe P1602 | Bereich: 0-50 |
| Kaltstart: | 00: Unbeeinflusst | |
| Beschreibung: | Siehe P1602 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Local befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten | |

| | | |
|---------------|--|--------------|
| P1617 | XD1 LOC Einschaltverzögerung: | INT |
| P1637 | XD2 LOC Einschaltverzögerung: | |
| P1657 | XD3 LOC Einschaltverzögerung: | |
| P1677 | XD4 LOC Einschaltverzögerung: | |
| P1697 | XD5 LOC Einschaltverzögerung: | |
| P1717 | XD6 LOC Einschaltverzögerung: | |
| P1737 | XD7 LOC Einschaltverzögerung: | |
| | Auswahl: Siehe P1603 | Bereich: 0-5 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Siehe P1603 | |
| Hinweis: | Die Waage muss sich im Betriebsart Local befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten | |

| | | |
|-------|-------------------------------|-----|
| P1618 | XD1 LOC Ausschaltverzögerung: | INT |
| P1638 | XD2 LOC Ausschaltverzögerung: | |
| P1658 | XD3 LOC Ausschaltverzögerung: | |
| P1678 | XD4 LOC Ausschaltverzögerung: | |
| P1698 | XD5 LOC Ausschaltverzögerung: | |
| P1718 | XD6 LOC Ausschaltverzögerung: | |
| P1738 | XD7 LOC Ausschaltverzögerung: | |

Auswahl: Siehe P1604

Bereich:

0-5

Kaltstart: 00: nicht aktiv

Beschreibung: Siehe P1604

Hinweis: Die Waage muss sich im Betriebsart Panel befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten.

| | | |
|-------|-------------------|-----|
| P1619 | XD1 LOC Taktzeit: | INT |
| P1639 | XD2 LOC Taktzeit: | |
| P1659 | XD3 LOC Taktzeit: | |
| P1679 | XD4 LOC Taktzeit: | |
| P1699 | XD5 LOC Taktzeit: | |
| P1719 | XD6 LOC Taktzeit: | |
| P1739 | XD7 LOC Taktzeit: | |

Auswahl: Siehe P1605

Bereich:

0-5

Kaltstart: 00: nicht aktiv

Beschreibung: Siehe P1605

Hinweis: Die Waage muss sich im Betriebsart Panel befinden, um mit diesem Parameter zu arbeiten.

| DBW | FN: 00001 | | |
|----------------------|----------------------|----------------------------------|----------------------------------|
| P1740 Kanaloption A: | 00: Schalter | <input type="button" value="▼"/> | <input type="button" value="▲"/> |
| P1741 Kanaloption B: | 00: Schalter | <input type="button" value="▼"/> | <input type="button" value="▲"/> |
| P1742 Kanaloption C: | 00: Schalter | <input type="button" value="▼"/> | <input type="button" value="▲"/> |
| P1743 Kanaloption D: | 00: Schalter | <input type="button" value="▼"/> | <input type="button" value="◀"/> |
| P1744 Kanaloption E: | 00: Schalter | <input type="button" value="▼"/> | <input type="button" value="▼"/> |
| P1745 Kanaloption F: | 00: Schalter | <input type="button" value="▼"/> | <input type="button" value="▲"/> |
| P1746 Kanaloption G: | 00: Schalter | <input type="button" value="▼"/> | <input type="button" value="▼"/> |
| | 00: Schalter | <input type="button" value="▲"/> | |
| | 00: Schalter | <input type="button" value="▲"/> | |
| | 01: Taster | <input type="button" value="▲"/> | |
| | 02: Ein Wischkontakt | <input type="button" value="▼"/> | |

| | | |
|---------------|--|-----------------|
| P1740 | Kanaloption A: | INT |
| P1741 | Kanaloption B: | |
| P1742 | Kanaloption C: | |
| P1743 | Kanaloption D: | |
| P1744 | Kanaloption E: | |
| P1745 | Kanaloption F: | |
| P1746 | Kanaloption G: | |
| | Auswahl: 00: Schalter 01: Taster 02: Ein Wischkontakt | Bereich: 0-2 |
| Kaltstart: | 00: Schalter | |
| Beschreibung: | Konfigurationsmöglichkeit wie Kanal A-G verarbeitet werden | |
| Hinweis: | Bei „01: Taster“ muss DI „Kanal x stop“ zum Starten auf 1 sein | |

| | | |
|---------------|-----------------|------------------------|
| P1750 | Zeit T1: | INT |
| P1751 | Zeit T2: | |
| P1752 | Zeit T3: | |
| P1753 | Zeit T4: | |
| P1754 | Zeit T5: | |
| | Einheit: s | Bereich: 0.0-999.9s |
| Kaltstart: | 0.0 s | |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | | |

4.1.2 P19xx Differentialdosiersysteme DDW / Nenndaten- Parameter

P1020 Waagenart:

1: Dosierbandwaage



Die Parametergruppe P19xx ist nur in der Betriebsart „Differentialdosierwaage“ sichtbar oder wenn eine Niveaumessung aktiviert wird.

| P1900 Nenninhalt Behälter: | | INT |
|--------------------------------------|--|----------------------|
| Einheit: | kg | Bereich: 10-99999 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 10.0 | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Nomineller Wiegebereich des Behälters an dem die Differenzmessung erfolgt. Der Behälter dient auch als Zwischenspeicher für eine Niveaumessung. | |
| Hinweis: | Die Quelle der Istwerte muss separat eingestellt werden. In Abhängigkeit von der Hardwarestruktur können mehrere Quellen gewählt werden. (z.B. analoger Eingang, Bus-Signal etc.) | |
| <hr/> | | |
| P1910 Differenzregisterlänge: | INT | |
| Einheit: | --- | Bereich: 0-1999 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 200 | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Es kann festgelegt werden wie viele Zellen das System zur Differenzbildung verwenden soll. Generell führen mehr Zellen zu einer stabileren, ruhigeren Anzeige. Dies hat allerdings auch den Nachteil, dass das System auf schnelle Änderungen der Produkteigenschaften nur mehr träge reagiert. | |
| Hinweis: | --- | |
| <hr/> | | |
| P1912 G Bewertung: | INT | |
| Einheit: | --- | Bereich: -9999 -9999 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | --- | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter erlaubt die Glättung des direkten Behälter-Eingangssignals. Positive Zahlen glätten das Signal mit Hilfe einer additiven Mittelung. Mit negativen Werten kann die Steilheit der Signaländerung begrenzt werden. Somit werden kleine Änderungen voll durchgesteuert und größere Änderungen begrenzt. | |
| Hinweis: | --- | |



| P1914 | PG Merker: | INT |
|---------------|--|--------------------|
| Auswahl: | 00: Durchschnittswert 01: PG Merker 02: Letzter Wert | Bereich: 00-02 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 00: Durchschnittswert | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Die Firmware ist in der Lage während eines Entleerungsprozesses eine Kennlinie der Produkteigenschaften zu speichern. Im Nachfüllzyklus kann das System dann den Antrieb entsprechend dieser Kennlinie ansteuern, was zu einer Verbesserung der Genauigkeit führen kann. | |
| Hinweis: | Im inaktiven Zustand füllt das System mit dem Durchschnittswert des letzten Entleerungszyklus. | |
| <hr/> | | |
| P1920 | Max. Nachfüllzeit: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: 0-9999 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 12 | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Hier wird die maximal erlaubte Zeit definiert, welche eine Nachfüllung (Schritt 1) dauern darf. | |
| Hinweis: | Dauert die Nachfüllung länger als erlaubt wird die Fehlermeldung „Füllstörung“ aktiv. | |
| <hr/> | | |
| P1922 | DDW Beruhigungszeit: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: 0-9999 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | --- | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Die Beruhigungszeit wirkt nach dem Befüllen des Behälters (Schritt 2). Sie dient zur Unterdrückung von Gewichtsschwankungen durch eventuell nachfallendes Material während des Schließvorgangs. | |
| Hinweis: | L S Parameter sind nur relevant für DDW's mit zwei Austrag-Schnecken. L steht für die größere und S für die kleinere Schnecke. | |
| <hr/> | | |
| P1930 | L S Faktor: | INT |
| Einheit: | | Bereich: 0-9999 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 0 | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Gibt den Leistungsfaktor zwischen L und S Schnecke an. Ein Wert von 2 bedeutet S Schnecke liefert halbe Leistung von L Schnecke. | |
| Hinweis: | --- | |
| <hr/> | | |

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| P1931 | L S Schwellwert+: | INT |
| | Einheit: t / h | Bereich: 0-9999 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Gibt den Umschaltwert zwischen L und S an. Geht von Sollleistung aus | |
| Hinweis: | --- | |
| P1932 | L S Hysterese: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 0-9999 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Hysterese für den P1931 Schwellwert | |
| Hinweis: | Sollte niemals höher als 1/10 von P1931 sein. | |
| P1933 | L S Mode: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 0-9999 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | --- | |
| P1934 | S Nennfrequenz: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 0-9999 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | --- | |
| P1935 | ITG Anfahrmerker: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 0-9999 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | ITG für Anfahrmerker im Schritt 3 (Berechnungsschritt) | |
| Hinweis: | --- | |

| P1936 | Volum. Betriebslänge: | INT |
|---------------|--|--------------------|
| | Einheit: | Bereich: 0-9999 |
| Kaltstart: | 10 | |
| Beschreibung: | Gibt an wie lange die DDW im volumetrischen Betrieb während Schritt 3 (Berechnungsschritt) betrieben wird. | |
| Hinweis: | --- | |

4.2 Parametergruppe P2xxx / Grenzen – Warnungen

| DBW FN: 00001 | |
|-------------------------|-------------------------|
| P2000 Grenzen | P2364 Statushandl. DW 3 |
| P2200 Statuszeit DW 1 | P2500 Schwellwert |
| P2232 Statuszeit DW 2 | |
| P2264 Statuszeit DW 3 | |
| P2300 Statushandl. DW 1 | |
| P2332 Statushandl. DW 2 | |
| | |
| | |

| DBW FN: 00001 | |
|-----------------------------|--------|
| P2010 Minimum Belegung: | 33.3 % |
| P2020 Maximum Belegung: | 95.0 % |
| P2030 Waage leer: | 5.0 % |
| P2035 Tarafehlergrenze: | 10.0 % |
| P2040 Zählsperre: | 1.0 % |
| P2050 Korrekturgrenze: | 10.0 % |
| P2060 V min: | 0.00 % |
| P2080 Feinreglerabweichung: | 15.0 % |

Die Parametergruppe „**Grenzen/Warnungen**“ erlaubt die Anpassung von verschiedensten Grenzwerten an kundenspezifische Anforderungen.

Zusätzlich können Betriebsstörungen und Warnungen individuell angepasst werden.

| P2010 Minimum Belegung: | | INT |
|-------------------------|--|-------------------------|
| Einheit: | % | Bereich: 0 - 90,00 |
| Kaltstart: | 33.3 | |
| Beschreibung: | Falls die Materialbelegung am Abwurfpunkt g3 den hier eingestellten Grenzwert unterschreitet, wird die Statusmeldung „S09: Minbelegung“ gesetzt. Diese Meldung ist Teil des Statusmeldesystems und kann über die Parametergruppe P23xx auch für Warnungen und Abschaltungen genutzt werden. | |
| Hinweis: | Es kann auch ein Digitalausgang auf diesen Status parametriert werden. (siehe P64xx) | |
| P2020 Maximum Belegung: | | INT |
| Einheit: | % | Bereich: 20,00 - 200,00 |
| Kaltstart: | 95,00 | |
| Beschreibung: | Falls die Materialbelegung am Abwurfpunkt g3 den hier eingestellten Grenzwert überschreitet, wird die Statusmeldung „S10: Maxbelegung“ gesetzt. Diese Meldung ist Teil des Statusmeldesystems und kann über die Parametergruppe P23xx auch für Warnungen und Abschaltungen genutzt werden. | |
| Hinweis: | Es kann auch ein Digitalausgang auf diesen Status parametriert werden. (siehe P64xx) | |

| | | |
|---------------|--|-----------------------|
| P2030 | Waage leer: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0,00 - 50,00 |
| Kaltstart: | 5,00 | |
| Beschreibung: | <p>Falls die Materialbelegung am Messpunkt g1 den hier eingestellten Grenzwert unterschreitet, wird die Statusmeldung „S08: Waage leer“ gesetzt.</p> <p>Diese Meldung ist Teil des Statusmeldesystems und kann über die Parametergruppe P23xx auch für Warnungen genutzt werden. Abschaltungen sind nur begrenzt sinnvoll.</p> <p>Zusätzlich dient dieser Status auch als Schwellwert während der Tarierung und beim Prüfgewichtstest.</p> | |
| Hinweis: | Es kann auch ein Digitalausgang auf diesen Status parametert werden. (siehe P64xx) | |
| P2035 | Tarafehlergrenze: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0,00 - 50,00 |
| Kaltstart: | 10,00 | |
| Beschreibung: | <p>Üblicherweise wird bei einer Tarierung am Wiegekanal immer ein ähnlicher Nullpunkt gemessen, wie er in der Inbetriebnahme im Offset-Parameter des Wiegekanals hinterlegt ist (siehe P50x4).</p> <p>Weicht nun die Tara von dem hier eingestellten Wert ab, wird die Statusmeldung „S24: Tarierfehler“ aktiviert.</p> | |
| Hinweis: | Es kann auch ein Digitalausgang auf diesen Status parametert werden. (siehe P64xx) | |
| P2040 | Zählsperre: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0,00 - 20,00 |
| Kaltstart: | 2,50 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter verhindert, dass es bei einem über längere Zeit leerlaufenden Förderband zu einer Phantomgewichtszählung kommt. Geringfügige Gewichtswerte können mit diesem Parameter ausgeblendet werden. Bei einem Belegungswert unter diesem Parameterwert werden alle Zähler gesperrt. Ausgenommen ist nur der Materialtestzähler. | |
| Hinweis: | Dieser Wert sollte nicht zu hoch gewählt werden, sonst wird bei jedem Antriebsanlauf oder -stop eine bestimmte Menge NICHT gezählt. | |
| P2050 | Korrekturgrenze: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 5,00 - 80,00 |
| Kaltstart: | 10,00 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter erlaubt eine Eingrenzung einer automatischen Systemkorrektur. Bei einem Materialtest oder bei einem Prüfgewichtstest werden nur Korrekturen im hier eingestellten Bereich erlaubt. | |
| Hinweis: | --- | |

| P2080 | Feinreglerabweichung: | INT |
|---------------|---|-----------------------|
| | Einheit: % | Bereich: 2,00 - 20,00 |
| Kaltstart: | 10,00 | |
| Beschreibung: | Mithilfe dieses Parameters können Linearitätsfehler des Hauptantriebes automatisch korrigiert werden. Falls der Hauptantrieb der Wiegeelektronik einen Sollwert von 90% erhält, aber real über den Tacho gemessen nur 88% retour kommen, kann die Wiegeelektronik den Sollwert intern um maximal diesen Faktor anheben (Sollwerterhöhung um ca. 2% auf 92%), um trotzdem real die 90% retour zu bekommen. | |
| Hinweis: | Grundsätzlich sollte der Dosierhauptantrieb so gut als möglich auf das Wiegesystem abgestimmt sein. Der Istfaktor (Linearität) kann im Textbild 1 unter FR: abgelesen werden. | |

4.2.1 P22xx Fehlerzeiten / generelle Sperre von Status- und Fehlermeldungen

Details sowie zusätzliche Informationen zu den Status- und Fehlermeldungen sind im T1-Betriebshandbuch enthalten.



Wird die Zeit auf -1 gestellt, kann die entsprechende Störmeldung der folgenden P22xx - Gruppe komplett gesperrt werden.

| DBW | FN: 00001 |
|--------------------------|-----------|
| P2200 S00 WC 0 Fehler: | 3s ↑ |
| P2201 S01 WC 1 Fehler: | 3s ↑ |
| P2202 S02 WC 2 Fehler: | 3s ← |
| P2203 S03 WC 3 Fehler: | 3s ↓ |
| P2204 S04 WC 4 Fehler: | 3s ↓ |
| Info: -1s Status inaktiv | ↓ |

Die folgenden Zeitparameter erlauben die Einstellung einer Aktivierungsverzögerung der jeweiligen Statusmeldung.

| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P2200 | S00 WC 0 Fehler: | INT |
| P2201 | S01 WC 1 Fehler: | INT |
| P2202 | S02 WC 2 Fehler: | INT |
| P2203 | S03 WC 3 Fehler: | INT |
| P2204 | S04 WC 4 Fehler: | INT |
| P2205 | S05 WC 5 Fehler: | INT |
| Einheit: s | | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 3 | |
| Beschreibung: | Diese Statusmeldung wird nach der hier eingestellten Zeit aktiviert, wenn das Eingangssignal am ersten Wiegekanaleingang nicht im plausiblen Bereich ist. | |
| Hinweis: | Die Zahl -1 deaktiviert die Statusmeldung komplett, so dass sie im gesamten System nicht mehr verfügbar ist. | |

| DBW | FN: 00001 |
|--------------------------|-----------|
| P2205 S05 WC 5 Fehler: | 3s ↑ |
| P2206 S06 Motorstörung: | -1s ↑ |
| P2207 S07 Tachostörung: | -1s ← |
| P2208 S08 Waage leer: | 10s ↓ |
| P2209 S09 Minbelegung: | 10s ↓ |
| Info: -1s Status inaktiv | ↓ |

| | | |
|--------------|---------------------|------------|
| P2206 | S06 Alarm 6: | INT |
| P2207 | S07 Alarm 7: | INT |

Hinweis: derzeit nicht verwendet / deaktiviert mit -1

| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P2208 | S08 Waage leer: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Diese Statusmeldung wird aktiviert, wenn der Belegungswert auf der Messstrecke unter den in P2030 hinterlegten Grenzwert fällt. Bei einer Differenzialdosierung ist hier der Füllgrad der Schnecke gemeint. | |
| Hinweis: | Diese Statusmeldung sollte nicht verzögert werden. Die empfohlene Einstellung ist 0s. | |

| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P2209 | S09 Minbelegung: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Diese Statusmeldung wird aktiviert, wenn der Belegungswert am Abwurfpunkt unter den in P2010 hinterlegten Grenzwert fällt. | |
| Hinweis: | Diese Statusmeldung kann, falls notwendig, verzögert werden, üblich ist aber eine sofortige Aktivierung mit der Einstellung 0s. | |

| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P2210 | S10 Maxbelegung: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Diese Statusmeldung wird aktiviert, wenn der Belegungswert am Abwurfpunkt über den in P2020 hinterlegten Grenzwert steigt. | |
| Hinweis: | Diese Statusmeldung kann falls notwendig verzögert werden, üblich ist aber eine sofortige Aktivierung mit der Einstellung 0s. | |



| | | |
|--------------|--------------------------------------|------------|
| P2211 | S11 Unerlaubter Wiegebereich: | INT |
|--------------|--------------------------------------|------------|

Hinweis: derzeit nicht verwendet / deaktiviert mit -1

| | | |
|--------------|------------------------------------|------------|
| P2212 | S12 Antrieb / Tacho Fehler: | INT |
|--------------|------------------------------------|------------|

Einheit: s Bereich: -1 - 600

Kaltstart: 0

Beschreibung: Diese Statusmeldung wird aktiviert, wenn über einen digitalen Eingang eine Motorstörung erkannt wird oder wenn bei einem laufenden Antrieb keine Tachoimpulse gemessen werden.

Hinweis: Diese Statusmeldung kann, falls notwendig, verzögert werden, üblich ist aber eine sofortige Aktivierung mit der Einstellung 0s.

| | | |
|--------------|--|------------|
| P2213 | S13 Synchronisiermarke nicht erkannt: | INT |
|--------------|--|------------|

Einheit: s Bereich: -1 - 600

Kaltstart: 0

Beschreibung: Diese Statusmeldung wird aktiviert, wenn bei Auswahl der Absolutwerttara (P1200 Tarierart) die Synchronisiermarke, welche üblicherweise ins Gewebe des Bandes eingearbeitet ist, nicht richtig oder rechtzeitig erkannt wurde.

Hinweis: Keinesfalls sollten Metallstreifen AUF das Band aufgeklebt werden, da sich diese üblicherweise rasch vom Band lösen und zu diesem Fehler führen. Falls dieser Fehler auftritt, sollte auch der Sensor sowie der Schaltabstand zwischen Bandmarke und Sensor geprüft werden.

| | | |
|--------------|----------------------------|------------|
| P2214 | S14 Zuteilergrenze: | INT |
|--------------|----------------------------|------------|

Einheit: s Bereich: -1 - 600

Kaltstart: 10

Beschreibung: Diese Statusmeldung wird aktiviert, wenn der Zuteilfaktor des Zuteilers seine erlaubten Grenzen erreicht hat und eine weitere automatische Nachjustierung nicht mehr möglich ist. Es muss versucht werden, die Förderleistung extern in die richtige Richtung anzupassen. Auch starke Änderungen der Schüttgewichtsdichte oder eine fehlerhafte Entleerung von Zellenradschleusen oder Förderschnecken können diese Meldung aktivieren.

Hinweis: ---

| | | |
|---------------|--|-------------------|
| P2215 | S15 Bandschieflauf: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 10 | |
| Beschreibung: | Von einem externen Sensor wurde ein Bandschieflauf gemeldet. Üblicherweise dient dieses Signal zur Abschaltung des Bandantriebs. | |
| Hinweis: | Diese Meldung sollte verwendet werden, wenn keine Auswertung der Ablaufseite möglich ist. Falls auf jeder Seite extra ein eigener Sensor existiert und gemeldet wird, sollten die Meldungen „S21: Bandablauf links“ und „S22: Bandablauf rechts“ verwendet werden. Diese Statusmeldung sollte üblicherweise 10-30s verzögert werden, um nach Fehlerbeseitigung und Quittierung einen Rücklauf des Bandes in den normalen Arbeitsbereich zu ermöglichen. | |
| P2216 | S16 Schlupf: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Von einem externen Sensor wurde ein Schlupf am Hauptförderersystem festgestellt. Üblicherweise ist dieser Sensor auf der Spanntrommel des Hauptförderbandes montiert. | |
| Hinweis: | Diese Meldung kann auch durch einen Gurtriss oder eine Schneckenblockade ausgelöst werden. | |
| P2217 | S17 Antrieb steht: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Hier handelt es sich um eine reine Statusmeldung, welche signalisiert, dass am Tacho keine Impulse gemessen werden und somit der Stillstand des Hauptantriebes gemeldet wird. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nicht sinnvoll. | |
| P2218 | S18 Sollwertfehler: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 10 | |
| Beschreibung: | Diese Meldung signalisiert einen fehlerhaften Sollwert. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nicht sinnvoll. | |

| | | |
|---------------|--|-------------------|
| P2219 | S19 Regelabweichung: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 10 | |
| Beschreibung: | Weicht der aktuelle Istleistungswert mehr als über einen einstellbaren Grenzwert hinaus vom vorgegeben Sollwert ab, erfolgt diese Statusmeldung. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |
| P2220 | S20 Eichverschluss offen | INT |
| Hinweis: | derzeit nicht verwendet / deaktiviert mit -1 | |
| P2221 | S21 Bandablauf links: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 10 | |
| Beschreibung: | Von einem externen Sensor wurde ein Bandschieflauf in Förderrichtung auf der LINKEN Seite gemeldet. Üblicherweise dient dieses Signal zur Abschaltung des Bandantriebs. | |
| Hinweis: | <p>Diese Meldung sollte verwendet werden, wenn auf jeder Seite ein eigener Sensor eingebaut ist. Falls nur ein einzelnes Eingangssignal existiert und gemeldet wird, sollte die Meldung S15 (Bandschieflauf) verwendet werden.</p> <p>Diese Statusmeldung sollte üblicherweise 10-30s verzögert werden, um nach Fehlerbeseitigung und Quittierung einen Rücklauf des Bandes in den normalen Arbeitsbereich zu ermöglichen.</p> | |
| P2222 | S22 Bandablauf rechts: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 10 | |
| Beschreibung: | Von einem externen Sensor wurde ein Bandschieflauf in Förderrichtung auf der RECHTEN Seite gemeldet. Üblicherweise dient dieses Signal zur Abschaltung des Bandantriebs. | |
| Hinweis: | Siehe P2221 | |
| P2223 | S23 Kettenspannungsfehler: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 10 | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird bei Systemen mit integrierten Reinigungseinrichtungen verwendet. Ein Näherungsschalter signalisiert, dass die Kette(n) für die Reinigungskratzer nachgespannt werden muss (müssen). | |
| Hinweis: | Es wird eine Verzögerungszeit von 5-30s empfohlen, um Fehlauslösungen während der Start- oder Stoppphase zu vermeiden. | |

| | | |
|---------------|--|-------------------|
| P2224 | S24 Tarierfehler: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Während des Tarievorganges wurde auf der (den) Wiegebrücke(n) ein unerlaubter Messwert gemessen. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nicht sinnvoll. | |
| P2225 | S25 Test falsch: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Beim Prüfgewichtstest wurde die Sollzahl 1000 um mehr als die erlaubte Toleranz (+/- 1,0%) nicht erreicht. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nicht sinnvoll. | |
| P2226 | S26 Füllstörung: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Der Nachfülvorgang (Differentialdosierung) im Vorbehälter dauerte länger als im eingestellten Parameter erlaubt. Fehlendes oder schlecht fließendes Material kann diese Störung aktivieren. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |
| P2227 | S27 Bewegungsstörung: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 1 | |
| Beschreibung: | Während des Entleerungsvorganges der Differentialdosierwaage wurde eine nicht plausible Gewichts Zu- oder Abnahme, größer als der eingestellte Grenzwert erlaubt, gemessen. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |
| P2228 | S28 Dezentrales IO Modul: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Die Verbindung zum lokalen IO-Modul (auch Kabelreduktionspaket genannt) direkt an der Waage ist nicht mehr verfügbar. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |

| | | |
|---------------|---|----------------------|
| P2229 | S29 Parameterfehler: | INT |
| <hr/> | | |
| Hinweis: | derzeit nicht verwendet / deaktiviert mit -1 | |
| <hr/> | | |
| P2230 | S30 Notaus aktiv: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 0 | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Über einen digitalen Eingang oder ein Feldbussignal kann dem System gemeldet werden, wenn eine externe Sicherheitsabschaltung aktiviert wurde. Damit kann eine Klartextanzeige mit einer klaren Aussage im Fehlerstatusbild erzeugt werden. | |
| <hr/> | | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |
| <hr/> | | |
| P2231 | S31 Bus offline: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 0 | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Es ist ein Feldbusmodul in das Wiegesystem eingebaut, aber es ist momentan nicht mit einem zentralen Mastersystem verbunden. | |
| <hr/> | | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |

| DBW | FN: 00001 | |
|---------------------------------|-----------|---|
| P2232 S32 MM00 Störung | 5s | ▲ |
| P2233 S33 MM00 Umrichterfehler: | 5s | ▲ |
| P2234 S34 MM00 offline: | 5s | ◀ |
| P2235 S35 Alarm 35: | -1s | ■ |
| P2236 S36 MM01 Störung | 5s | ▼ |
| Info: -1s Status inaktiv | | ▼ |

| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P2232 | S32 MM00 Störung: | INT |
| P2236 | S36 MM01 Störung: | INT |
| P2240 | S40 MM10 Störung: | INT |
| P2244 | S44 MM11 Störung: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 s | |
| Beschreibung: | Der angeschlossene MoviMot Frequenzumformer (Kanal xx) meldet eine Störung. Wenn der Fehler länger als die parametrierten Sekunden aktiv ist wird er auch im DWC-7 als solcher signalisiert. Soweit dies sinnvoll ist können damit kurzzeitige Fehler ausgeblendet werden. | |
| Hinweis: | Die Übermittlung dieser Statusmeldung ist Teil der RS485 Kommunikation zwischen dem DWC-7 MM-Modul und dem MoviMot- Umrichter. Details dazu sind in den SEW-MoviMot-Handbüchern beschrieben. | |
| P2233 | S33 MM00 Umrichterfehler: | INT |
| P2237 | S37 MM01 Umrichterfehler: | INT |
| P2241 | S41 MM10 Umrichterfehler: | INT |
| P2245 | S45 MM11 Umrichterfehler: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 s | |
| Beschreibung: | Der angeschlossene MoviMot Frequenzumformer (Kanal xx) meldet einen internen Fehler. Wenn der Fehler länger als die parametrierten Sekunden aktiv ist wird er auch im DWC-7 als solcher signalisiert. Soweit dies sinnvoll ist können damit kurzzeitige Fehler ausgeblendet werden. | |
| Hinweis: | Die Übermittlung dieser Statusmeldung ist Teil der RS485 Kommunikation zwischen dem DWC-7 MM-Modul und dem MoviMot- Umrichter. Details dazu sind in den SEW-MoviMot-Handbüchern beschrieben. | |
| P2234 | S34 MM00 offline: | INT |
| P2238 | S38 MM01 offline: | INT |
| P2242 | S42 MM10 offline: | INT |
| P2246 | S46 MM11 offline: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 s | |
| Beschreibung: | Der angeschlossene MoviMot Frequenzumformer (Kanal xx) meldet sich nicht. Wenn der Fehler länger als die parametrierten Sekunden aktiv ist wird er auch im DWC-7 als solcher signalisiert. Soweit dies sinnvoll ist können damit kurzzeitige Fehler ausgeblendet werden. | |
| Hinweis: | Es werden derzeit keine RS-485 Datentelegramme erfolgreich ausgetauscht. | |



| | | |
|-------|---------------|-----|
| P2235 | S35 Alarm 35: | INT |
| P2239 | S39 Alarm 39: | INT |
| P2243 | S43 Alarm 43: | INT |
| P2247 | S47 Alarm 47: | INT |

Hinweis: derzeit nicht verwendet / deaktiviert mit -1

| | | |
|-------|--------------------------|-----|
| P2248 | S48 XD1 Laufüberwachung: | INT |
| P2251 | S51 XD2 Laufüberwachung: | INT |
| P2254 | S54 XD3 Laufüberwachung: | INT |
| P2257 | S57 XD4 Laufüberwachung: | INT |
| P2260 | S60 XD5 Laufüberwachung: | INT |
| P2263 | S63 XD6 Laufüberwachung: | INT |
| P2266 | S66 XD7 Laufüberwachung: | INT |

Einheit: s Bereich: -1 - 600

Kaltstart: 0 s

Beschreibung: Mit diesem Parameter kann der „Laufüberwachungsfehler“ des Zusatzantriebs nach dem physikalischen Trigger zusätzlich um n-Sekunden verzögert werden.

Hinweis: Mit diesem Parameter werden üblicherweise ungewollte kurze Störungen ausgeblendet.

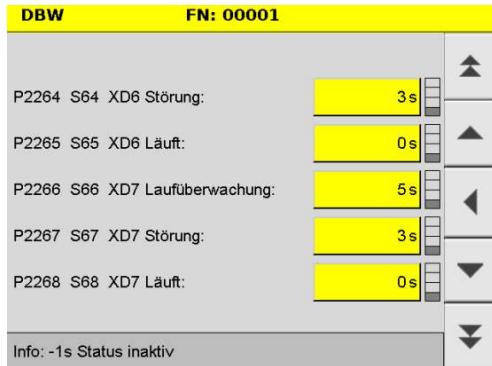
| | | |
|-------|------------------|-----|
| P2249 | S49 XD1 Störung: | INT |
| P2252 | S52 XD2 Störung: | INT |
| P2255 | S55 XD3 Störung: | INT |
| P2258 | S58 XD4 Störung: | INT |
| P2261 | S61 XD5 Störung: | INT |
| P2264 | S64 XD6 Störung: | INT |
| P2267 | S67 XD7 Störung: | INT |

Einheit: s Bereich: -1 - 600

Kaltstart: 0 s

Beschreibung: Mit diesem Parameter kann die Meldung „XDx-Störungsmeldung“ des Zusatzantriebs nach dem physikalischen Trigger zusätzlich um n-Sekunden verzögert werden.

Hinweis: Mit diesem Parameter werden üblicherweise ungewollte kurze Störungen ausgeblendet.



| | | |
|--------------|-----------------------|------------|
| P2250 | S50 XD1 Läuft: | INT |
| P2253 | S53 XD2 Läuft: | INT |
| P2256 | S56 XD3 Läuft: | INT |
| P2259 | S59 XD4 Läuft: | INT |
| P2262 | S62 XD5 Läuft: | INT |
| P2265 | S65 XD6 Läuft: | INT |
| P2268 | S68 XD7 Läuft: | INT |

Einheit: s Bereich: -1 - 600

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 0 s |
| Beschreibung: | Mit diesem Parameter kann die „XDx-Läuftmeldung“ des Zusatzantriebs nach dem physikalischen Trigger zusätzlich um n-Sekunden verzögert werden. |
| Hinweis: | Dieser Parameter sollte immer auf 0 eingestellt werden, um die Statusanzeige nicht zu verzögern. |

| | | |
|---------------|--|-------------------|
| P2269 | S69 Lizenzfehler: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Wird bei Hardwareänderung von Eichtechnisch relevanten Komponenten gesetzt | |
| Hinweis: | Wird nur bei geeichten Systemen verwendet. | |



| P2270 | S70 Zeitfehler Schieber: | INT |
|---------------|---|-------------------|
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Wird ausgelöst, wenn beim Öffnen oder Schließen des Schiebers zu viel Zeit vergeht. Zeit wird mit „P4187 Schieber T max“ parametriert. | |
| Hinweis: | Hier wird mit „131 Schieber offen“ und „132 Schieber geschlossen“ gearbeitet. | |
| P2271 | S71 XD1 Serviceschalter: | INT |
| P2272 | S72 XD2 Serviceschalter: | INT |
| P2273 | S73 XD3 Serviceschalter: | |
| P2274 | S74 XD4 Serviceschalter: | |
| P2275 | S75 XD5 Serviceschalter: | |
| P2276 | S76 XD6 Serviceschalter: | |
| P2277 | S77 XD7 Serviceschalter: | |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Sobald der jeweilige Eingang anliegt, wird der Status ausgegeben | |
| Hinweis: | Ein Service-Schalter erlaubt das sichere Abschalten eines Antriebs durch nicht elektrotechnisch ausgebildete Personen mittels eines Vorhängeschloß (Padlock). | |
| P2278 | S78 Versorgungsspannung Fehler: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Wird ausgelöst, wenn die Versorgungsspannung der IO/CPU zu niedrig ist, aber die CPU noch nicht ausfällt | |
| Hinweis: | Wird vorwiegend bei Eichgeräten verwendet | |

| | | |
|---|----------------------|------------|
| P2279 | S79 Alarm 79: | INT |
| P2283 | S83 Alarm 83: | INT |
| Hinweis: derzeit nicht verwendet / deaktiviert mit -1 | | |

| | | |
|---------------|--|----------------------|
| P2280 | S80 RRV blockiert: | INT |
| P2281 | S81 RSG blockiert | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Fehlermeldung bei Reversierbare Schleuse / Schieber | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |
| P2282 | S82 Sonderwarnung | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |

| | | |
|---------------|--|----------------------|
| P2284 | S84 6-Leiter Kompensation | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Diese Meldung kommt bei sehr langen Kraftaufnehmer (> 100m) Kabellängen zum Einsatz. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |

| | | |
|---------------|----------------------------|-------------------|
| P2286 | S86 Schwellwert 1 leer: | INT |
| P2287 | S87 Schwellwert 1 min min: | INT |
| P2288 | S88 Schwellwert 1 min: | INT |
| P2289 | S89 Schwellwert 1 max: | INT |
| P2290 | S90 Schwellwert 1 max max: | INT |
| P2291 | S91 Schwellwert 2 leer: | |
| P2292 | S92 Schwellwert 2 min min: | |
| P2293 | S93 Schwellwert 2 min: | |
| P2294 | S94 Schwellwert 2 max: | |
| P2295 | S95 Schwellwert 2 max max: | |
| Einheit: s | | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | | |

4.2.2 P23xx Betriebsbereitabschaltung / Warnungen und Fehlerspeicher

Details sowie zusätzliche Informationen zu den Status- und Fehlermeldungen sind im T1-Betriebshandbuch enthalten.

| DBW | FN: 00001 |
|------------------------|--|
| | RDY WA MEM |
| P2300 S00 WC 0 Fehler: | <input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> <input checked="" type="checkbox"/> |
| P2301 S01 WC 1 Fehler: | <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> |
| P2302 S02 WC 2 Fehler: | <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> |
| P2303 S03 WC 3 Fehler: | <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> |
| P2304 S04 WC 4 Fehler: | <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> |
| RDY .. Ready | WA .. Warnung |
| MEM .. Memory | |

Diese Parametergruppe entscheidet, wie sich eine Statusmeldung auf den Fehlerstatus des Systems auswirkt.

Ein Haken in der Spalte signalisiert, dass dieser Status ausgelöst wird.

Fehler schaltet „Betriebsbereit“ ab
 Fehler generiert „Warnung“
 Fehler wird gespeichert (Quittierung)

Wenn eine Fehlermeldung das RDY/Betriebsbereit abschaltet, muss darauf geachtet werden, dass hiermit nicht die Beseitigung des Fehlers blockiert wird (Wenn bspw. Ein Motor dafür wieder laufen muss).

| | | |
|--------------|-------------------------|-----------------------------|
| P2300 | S00 WC 0 Fehler: | INT |
| P2301 | S01 WC 1 Fehler: | INT |
| P2302 | S02 WC 2 Fehler: | INT |
| P2303 | S03 WC 3 Fehler: | INT |
| P2304 | S04 WC 4 Fehler: | INT |
| P2305 | S05 WC 5 Fehler: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | RDY --- MEM |
| Beschreibung: | Dieser Fehler signalisiert ein schweres Problem in der Gewichtsmessung. Daher muss die Betriebsbereitmeldung unbedingt abgeschaltet werden. |
| Hinweis: | --- |

| | | |
|--------------|-------------------------|------------|
| P2306 | S06 Alarm 6: | INT |
| P2307 | S07 Alarm 7: | INT |
| | | |
| Hinweis: | derzeit nicht verwendet | |

| | | |
|---------------|---|-----------------------------|
| P2308 | S08 Waage leer: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| | | |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Die „Waage leer“ Meldung wird üblicherweise nur als Status (GRAU) angezeigt. Eventuell kann auch eine Warnung eingeschaltet werden. | |
| Hinweis: | --- | |

| | | |
|---------------|---|-----------------------------|
| P2309 | S09 Minbelegung: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| | | |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise nur als Status (GRAU) angezeigt. Bei Dosierbandwaagen ist auch eine Warnung sinnvoll, um anzudeuten, dass die Dosierung aufgrund von Materialmangel oder leichtem Schüttgewicht gefährdet ist. | |
| Hinweis: | --- | |



| P2310 | S10 Maxbelegung: | INT |
|---------------|---|-----------------------------|
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise nur als Status (GRAU) angezeigt. Bei Dosierbandwaagen ist auch eine Warnung sinnvoll, um anzudeuten, dass die Dosierung auf Grund von sehr hohem Schüttgewicht oder fehlerhafter Einstellung des Schüttköpfenblechs gefährdet ist. | |
| Hinweis: | --- | |
| P2311 | S11 Unerlaubter Wiegebereich: | INT |
| Hinweis: | derzeit nicht verwendet | |
| P2312 | S12 Antrieb / Tacho: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | RDY --- MEM | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise zumindest als Warnung (GELB) angezeigt. Es wird signalisiert, dass am Antrieb eine Störung vorliegt. | |
| Hinweis: | Es ist zu entscheiden, ob bei dieser Meldung auch das „ReaDY“ abgeschaltet werden muss. | |
| P2313 | S13 Synchronisiermarke nicht erkannt: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Üblicherweise sollte bei einem Synchronmarkenfehler eine Warnung (GELB) ausgegeben werden, da die Kurzzeitgenauigkeit des Systems dadurch eingeschränkt ist. | |
| Hinweis: | --- | |
| P2314 | S14 Zuteilergrenze: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise zumindest als Warnung (GELB) angezeigt. Es wird signalisiert, dass der Zuteilersollwert seine erlaubten Grenzen erreicht hat. | |
| Hinweis: | --- | |

| | | |
|---------------|--|-----------------------------|
| P2315 | S15 Bandschieflauf: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | RDY --- --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Betriebsbereitabschaltung verwendet (ROT). Es wird signalisiert, dass der Fördergurt seitlich abläuft. | |
| Hinweis: | Diese Meldung sollte auch gespeichert werden, um einen automatischen Wiederanlauf zu vermeiden. | |
| P2316 | S16 Schlupf: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | RDY --- MEM | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise zumindest als Warnung (GELB) angezeigt. | |
| Hinweis: | --- | |
| P2317 | S17 Antrieb steht: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- --- --- | |
| Beschreibung: | Hierbei handelt es sich um eine reine Statusmeldung. | |
| Hinweis: | ---- | |
| P2318 | S18 Sollwertfehler: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Warnung (GELB) angezeigt. | |
| Hinweis: | --- | |
| P2319 | S19 Regelabweichung: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung zeigt an, dass die Istleistung mehr als über einen einstellbaren Grenzwert hinaus vom vorgegebenen Sollwert abweicht. Es ist somit kein ordnungsgemäßer Dosierprozess mehr sichergestellt. | |
| Hinweis: | Dieser Fehler kann beispielsweise auftreten, wenn sich kein oder zu wenig Material auf dem Dosiersystem befindet. | |



| | | |
|---------------|---|-----------------------------|
| P2320 | S20 Eichverschluss offen: | INT |
| <hr/> | | |
| Hinweis: | derzeit nicht verwendet | |
| <hr/> | | |
| P2321 | S21 Bandablauf links: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | RDY --- --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Betriebsbereitabschaltung verwendet (ROT). Es wird signalisiert, dass der Fördergurt auf der linken Seite abläuft. | |
| Hinweis: | Diese Meldung sollte auch gespeichert werden, um einen automatischen Wiederanlauf zu vermeiden | |
| <hr/> | | |
| P2322 | S22 Bandablauf rechts: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | RDY --- --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Betriebsbereitabschaltung verwendet (ROT). Es wird signalisiert, dass der Fördergurt auf der rechten Seite abläuft. | |
| Hinweis: | Diese Meldung sollte auch gespeichert werden, um einen automatischen Wiederanlauf zu vermeiden | |
| <hr/> | | |
| P2323 | S23 Kettenspannungsfehler: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Warnung (GELB) angezeigt. Die Reinigungseinrichtung muss aber rasch gewartet werden, um eventuelle zukünftige Schäden zu verhindern. | |
| Hinweis: | --- | |
| <hr/> | | |
| P2324 | S24 Tarierfehler: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Warnung (GELB) angezeigt. | |
| Hinweis: | --- | |
| <hr/> | | |
| P2325 | S25 Test falsch: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | --- --- --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung kann bei Bedarf als Warnung (GELB) angezeigt werden. | |
| Hinweis: | --- | |

| | | |
|---------------|---|-----------------------------|
| P2326 | S26 Füllstörung: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Warnung (GELB) angezeigt. . | |
| Hinweis: | ---- | |
| P2327 | S27 Bewegungsstörung: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- WA --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Warnung (GELB) angezeigt. . | |
| Hinweis: | ---- | |
| P2328 | S28 Dezentrales IO Modul: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | RDY --- --- | |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Betriebsbereitabschaltung verwendet (ROT). Dies ist notwendig, da wesentliche Steuerungsteile nicht mehr online sind. | |
| Hinweis: | --- | |
| P2329 | S29 Parameterfehler: | INT |
| | | |
| Hinweis: | derzeit nicht verwendet | |
| P2330 | S30 Notaus aktiv: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- --- MEM | |
| Beschreibung: | Da es sich um eine reine Anzeige des Status handelt, kann WA sinnvoll sein. MEM ist permanent aktiv, es ist VERBOTEN eine Sicherheitsabschaltung direkt über das DWC-7A zu realisieren. | |
| Hinweis: | --- | |



| | | |
|--------------|-------------------------|-----------------------------|
| P2331 | S31 Bus Offline: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | --- WA --- |
| Beschreibung: | Diese Meldung wird üblicherweise als Warnung (GELB) angezeigt. |
| Hinweis: | --- |

| | | |
|--------------|--------------------------|-----------------------------|
| P2332 | S32 MM00 Störung: | INT |
| P2336 | S36 MM01 Störung: | INT |
| P2340 | S40 MM10 Störung: | INT |
| P2344 | S44 MM11 Störung: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | --- |
| Beschreibung: | Diese Meldung kann als Betriebsbereitabschaltung verwendet (ROT) werden falls gewünscht ist dass die Störung des Zusatzantriebes zur Abschaltung des Gesamtsystems führen muss. Falls der Antrieb keine so hohe Priorität für die Produktion hat kann auch eine Meldung als Warnung (GELB) kann sinnvoll sein. |
| Hinweis: | - |

| | | |
|--------------|----------------------------------|-----------------------------|
| P2333 | S33 MM00 Umrichterfehler: | INT |
| P2337 | S37 MM01 Umrichterfehler: | INT |
| P2341 | S41 MM10 Umrichterfehler: | INT |
| P2345 | S45 MM11 Umrichterfehler: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | --- |
| Beschreibung: | Diese Meldung kann als Betriebsbereitabschaltung verwendet (ROT) werden falls gewünscht ist dass der Umrichterfehler des Zusatzantriebes zur Abschaltung des Gesamtsystems führen muss. Falls der Antrieb keine so hohe Priorität für die Produktion hat kann auch eine Meldung als Warnung (GELB) kann sinnvoll sein. |
| Hinweis: | - |

| | | |
|--------------|--------------------------|-----------------------------|
| P2334 | S34 MM00 offline: | INT |
| P2338 | S38 MM01 offline: | INT |
| P2342 | S42 MM10 offline: | INT |
| P2346 | S46 MM11 offline: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | --- |
| Beschreibung: | Diese Meldung kann als Betriebsbereitabschaltung verwendet (ROT) werden falls gewünscht ist dass der offline-Status des MovIMot zur Abschaltung des Gesamtsystems führen muss. Falls der Antrieb keine so hohe Priorität für die Produktion hat, kann auch eine Meldung als Warnung (GELB) kann sinnvoll sein. |
| Hinweis: | - |

| | | |
|--------------|-------------------------|------------|
| P2335 | S35 Alarm 35: | INT |
| P2339 | S39 Alarm 39: | INT |
| P2343 | S43 Alarm 43: | INT |
| P2347 | S47 Alarm 47: | INT |
| Hinweis: | derzeit nicht verwendet | |

| | | |
|--------------|---------------------------------|-----------------------------|
| P2348 | S48 XD1 Laufüberwachung: | INT |
| P2351 | S51 XD2 Laufüberwachung: | INT |
| P2354 | S54 XD3 Laufüberwachung: | INT |
| P2357 | S57 XD4 Laufüberwachung: | INT |
| P2360 | S60 XD5 Laufüberwachung: | INT |
| P2363 | S63 XD6 Laufüberwachung: | INT |
| P2366 | S66 XD7 Laufüberwachung: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | --- |
| Beschreibung: | Diese Meldung kann als Betriebsbereit- Abschaltung verwendet (ROT) werden falls gewünscht ist dass ein Laufüberwachungsfehler des Zusatzantriebs zur Abschaltung des Gesamtsystems führen muss. Falls der Antrieb keine so hohe Priorität für die Produktion hat kann auch eine Meldung als Warnung (GELB) kann sinnvoll sein. |
| Hinweis: | - |

| | | |
|---------------|---|-----------------------------|
| P2349 | S49 XD1 Störung: | INT |
| P2352 | S52 XD2 Störung: | INT |
| P2355 | S55 XD3 Störung: | INT |
| P2358 | S58 XD4 Störung: | INT |
| P2361 | S61 XD5 Störung: | INT |
| P2364 | S64 XD6 Störung: | INT |
| P2367 | S67 XD7 Störung: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- | |
| Beschreibung: | <p>Diese Meldung kann als Betriebsbereit- Abschaltung verwendet (ROT) werden falls gewünscht ist dass eine allgemeine Störung des Zusatzantriebs zur Abschaltung des Gesamtsystems führen muss.</p> <p>Falls der Antrieb keine so hohe Priorität für die Produktion hat kann auch eine Meldung als Warnung (GELB) kann sinnvoll sein.</p> | |
| Hinweis: | | |



| | | |
|---------------|---|-----------------------------|
| P2350 | S50 XD1 Läuft: | INT |
| P2353 | S53 XD2 Läuft: | INT |
| P2356 | S56 XD3 Läuft: | INT |
| P2359 | S59 XD4 Läuft: | INT |
| P2362 | S62 XD5 Läuft: | INT |
| P2365 | S65 XD6 Läuft: | INT |
| P2368 | S68 XD7 Läuft: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0x01 / 0x02 / 0x04 |
| Kaltstart: | --- | |
| Beschreibung: | - | |
| Hinweis: | Ein Betriebsbereit- Abschaltung (ROT) oder Warnung (GELB) ist für die Läuft-Meldung nicht sinnvoll. | |

| | | |
|--------------|--------------------------|------------|
| P2369 | S69 Lizenzfehler: | INT |
|--------------|--------------------------|------------|

| | | | |
|----------|---|----------|----------|
| Einheit: | s | Bereich: | -1 - 600 |
|----------|---|----------|----------|

| | |
|------------|---|
| Kaltstart: | 0 |
|------------|---|

| | |
|---------------|--|
| Beschreibung: | Wird nur bei DWC7/8 für die Eichausführung benötigt. |
|---------------|--|

| | |
|----------|--|
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. |
|----------|--|

| | | |
|--------------|---------------------------------|------------|
| P2370 | S70 Zeitfehler Schieber: | INT |
|--------------|---------------------------------|------------|

| | | | |
|----------|---|----------|----------|
| Einheit: | s | Bereich: | -1 - 600 |
|----------|---|----------|----------|

| | |
|------------|---|
| Kaltstart: | 0 |
|------------|---|

| | |
|---------------|--|
| Beschreibung: | |
|---------------|--|

| | |
|----------|--|
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. |
|----------|--|

| | | |
|--------------|---------------------------------|------------|
| P2371 | S71 XD1 Serviceschalter: | INT |
|--------------|---------------------------------|------------|

| | | |
|--------------|---------------------------------|------------|
| P2372 | S72 XD2 Serviceschalter: | INT |
|--------------|---------------------------------|------------|

| | | |
|--------------|---------------------------------|------------|
| P2373 | S73 XD3 Serviceschalter: | INT |
|--------------|---------------------------------|------------|

| | | |
|--------------|---------------------------------|------------|
| P2374 | S74 XD4 Serviceschalter: | INT |
|--------------|---------------------------------|------------|

| | | |
|--------------|---------------------------------|------------|
| P2375 | S75 XD5 Serviceschalter: | INT |
|--------------|---------------------------------|------------|

| | | |
|--------------|---------------------------------|------------|
| P2376 | S76 XD6 Serviceschalter: | INT |
|--------------|---------------------------------|------------|

| | | |
|--------------|---------------------------------|------------|
| P2377 | S77 XD7 Serviceschalter: | INT |
|--------------|---------------------------------|------------|

| | | | |
|----------|---|----------|----------|
| Einheit: | s | Bereich: | -1 - 600 |
|----------|---|----------|----------|

| | |
|------------|---|
| Kaltstart: | 0 |
|------------|---|

| | |
|---------------|---|
| Beschreibung: | I |
|---------------|---|

| | |
|----------|--|
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. |
|----------|--|

| | | |
|--------------|--|------------|
| P2378 | S78 Versorgungsspannung Fehler: | INT |
|--------------|--|------------|

| | | | |
|----------|---|----------|----------|
| Einheit: | s | Bereich: | -1 - 600 |
|----------|---|----------|----------|

| | |
|------------|---|
| Kaltstart: | 0 |
|------------|---|

| | |
|---------------|--|
| Beschreibung: | |
|---------------|--|

| | |
|----------|--|
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. |
|----------|--|

| | | |
|-------|-----------------------------------|-----|
| P2379 | S79 Alarm 79: | INT |
| P2383 | S83 Alarm 83: | INT |
| P2386 | S86 Schwellwert 1 leer: | INT |
| P2387 | S87 Schwellwert 1 min min: | INT |
| P2388 | S88 Schwellwert 1 min: | INT |
| P2389 | S89 Schwellwert 1 max: | INT |
| P2390 | S90 Schwellwert 1 max max: | INT |
| P2391 | S91 Schwellwert 2 leer: | INT |
| P2392 | S92 Schwellwert 2 min min: | INT |
| P2393 | S93 Schwellwert 2 min: | INT |
| P2394 | S94 Schwellwert 2 max: | INT |
| P2395 | S95 Schwellwert 2 max max: | INT |

Beschreibung:

Hinweis:

| | | |
|---------------|--|-------------------|
| P2380 | S80 RRV blockiert: | INT |
| P2381 | S81 RSG blockiert: | |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Es ist ein Feldbusmodul in das Wiegesystem eingebaut, aber es ist momentan nicht mit einem zentralen Mastersystem verbunden. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |

| | | |
|---------------|--|-------------------|
| P2382 | S82 Sonderwarnung: | |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Es ist ein Feldbusmodul in das Wiegesystem eingebaut, aber es ist momentan nicht mit einem zentralen Mastersystem verbunden. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |

P2384 S84 6-Leiter Kompensation:

| | | | |
|---------------|--|----------|----------|
| Einheit: | s | Bereich: | -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | | |
| Beschreibung: | Es ist ein Feldbusmodul in das Wiegesystem eingebaut, aber es ist momentan nicht mit einem zentralen Mastersystem verbunden. | | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | | |

P2385 S85 USER-mem voll:

| | | | |
|---------------|--|----------|----------|
| Einheit: | s | Bereich: | -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | | |
| Beschreibung: | Es ist ein Feldbusmodul in das Wiegesystem eingebaut, aber es ist momentan nicht mit einem zentralen Mastersystem verbunden. | | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | | |

| DBW | FN: 00001 | |
|--------------------------------|-----------------|---|
| P2500 Schwellwert 1 Quelle: | 00: nicht aktiv | ▼ |
| P2501 Schwellwert 1 Hysterese: | 0.00 % | ▲ |
| P2502 Schwellwert 1 leer: | 0.00 % | ▲ |
| P2503 Schwellwert 1 min min: | 0.00 % | ◀ |
| P2504 Schwellwert 1 min: | 0.00 % | ▼ |
| P2505 Schwellwert 1 max: | 0.00 % | ▼ |
| P2506 Schwellwert 1 max max: | 0.00 % | ▼ |

| | | |
|---------------|--|-------------------|
| P2500 | Schwellwert 1 Quelle: | INT |
| P2501 | Schwellwert 1 Hysterese: | |
| P2502 | Schwellwert 1 leer: | |
| P2503 | Schwellwert 1 min min: | |
| P2504 | Schwellwert 1 min: | |
| P2505 | Schwellwert 1 max: | |
| P2506 | Schwellwert 1 max max: | |
| P2510 | Schwellwert 2 Quelle: | |
| P2511 | Schwellwert 2 Hysterese: | |
| P2512 | Schwellwert 2 leer: | |
| P2513 | Schwellwert 2 min min: | |
| P2514 | Schwellwert 2 min: | |
| P2515 | Schwellwert 2 max: | |
| P2516 | Schwellwert 2 max max: | |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Wird zum Auslösen des jeweiligen Status benötigt. | |
| Hinweis: | Eine Verzögerung dieser Meldung ist nur begrenzt sinnvoll. | |

4.2.3 P29xx Differentialdosiersysteme DDW Grenzwerte

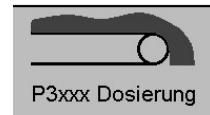
| P2910 | Behälter Nachfüllen EIN: | INT |
|---------------|---|----------|
| | Einheit: s | Bereich: |
| Kaltstart: | 20.0 % | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt den Einschaltgrenzwert für den Nachfüllvorgang. Die Regelung wird auf volumetrisch umgeschaltet. | |
| Hinweis: | Dieser Schwellwert muss immer deutlich kleiner als der folgende Parameter P2912 sein, um eine entsprechende Hysterese für den Entleer- Zyklus zu haben. | |
| P2912 | Behälter Nachfüllen AUS: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: |
| Kaltstart: | 80.0 % | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt das Ende des Nachfüllvorganges. Nach der Beruhigungszeit wird wieder in die gravimetrische Betriebsart übergegangen. | |
| Hinweis: | Dieser Schwellwert muss immer deutlich höher als der Parameter P2910 sein um eine entsprechende Hysterese für den Entleer- Zyklus zu haben. | |
| P2920 | Bewegungsstörung Behälter: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: |
| Kaltstart: | 5.0 s | |
| Beschreibung: | Dieser Grenzwert überwacht den Messwert vom Wiegebehälter. Bei einer Änderung (+/-) größer als die eingestellte Toleranz (bezogen auf 100% Behälterinhalt) innerhalb kurzer Zeit erfolgt die Störmeldung „S27 Bewegungsstörung“ | |
| Hinweis: | - | |
| P2930 | Differentialbehälter leer: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: |
| Kaltstart: | 5.0 % | |
| Beschreibung: | Bei einer Unterschreitung des Istgewichts im Materialbehälter wird der interne Zustand „LEER“ gesetzt. | |
| Hinweis: | Nach der Aktivierung des LEER- Status wird der Dosierprozess zeitnah unterbrochen. | |



| P2932 | Differentialbehälter max: | INT |
|---------------|--|----------|
| | Einheit: s | Bereich: |
| Kaltstart: | 80.0 % | |
| Beschreibung: | Bei einer Überschreitung des Istgewichts im Materialbehälter wird der interne Zustand „MAX“ gesetzt. | |
| Hinweis: | Der interne Behälterstatus „MAX“ dient primär der Signalisierung, der Dosierprozess wird nicht unterbrochen. | |
| P2934 | Differentialbehälter min: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: |
| Kaltstart: | 20.0 % | |
| Beschreibung: | Bei einer Unterschreitung des Istgewichts im Materialbehälter wird der interne Zustand „MIN“ gesetzt. | |
| Hinweis: | Der interne Behälterstatus „MIN“ dient primär der Warnung, dass ohne zeitnahe Nachfüllung der Dosierprozess in Gefahr ist. | |

4.3 Parametergruppe P3xxx / Dosierung

| DBW | FN: 00001 |
|-------------------|-----------|
| P3000 Dosierung | |
| P3300 Zuteiler | |
| P3360 Vorbehälter | |
| P3600 Auto Sg | |



In der Parametergruppe **P3xxx Dosierung** sind alle Parameter enthalten, welche auf den Dosierprozess Einfluss haben.

| DBW | FN: 00001 |
|-------------------------|---------------------------|
| P3000 Dosierart: | 00: Standard |
| P3005 Integrierbereich: | 3.0 |
| P3010 Remote: | 15: Bus ABS 1 [1/10 kg/h] |
| P3011 Panel: | 01: Panel |
| P3012 Local: | 19: AI00 |
| P3020 Panelsteuerung: | 00: Panel |
| P3021 Lokalsteuerung: | 00: Nicht vorhanden |

| P3000 | Dosierart: | INT |
|---------------|---|-----------------|
| Auswahl: | 0: Standard 1: Zuteiler 2: Vorbehälterregler | Bereich: 0-2 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 0 oder 1, je nach ausgewähltem Kaltstart | |
| Beschreibung: | Beschreibt die Art der Dosierung. Normale Dosierbandwaagen arbeiten mit der Einstellung „0: Standard“. Die Auswahl „1: Zuteiler“ ist die übliche Auswahl für Zellenradschleusen oder Zuförderschnecken, welche direkt auf das Wiegeband oder die Wiegeschnecke dosieren. Ist ein eigener Vorbehälter direkt auf der Waage vorhanden, ist die Variante „2: Vorbehälterregler“ zu wählen. | |
| Hinweis: | --- | |

| P3005 | Integrierbereich: | INT |
|---------------|--|-----------------------|
| | Einheit: % | Bereich: 1,00 - 10,00 |
| Kaltstart: | 3,0 | |
| Beschreibung: | <p>Mit diesem Parameter wird festgelegt in welchem Bereich bei Dosierung die Geschwindigkeit des Wiegebandes bei einer Änderung der Bandbelegung nachgeregelt wird.</p> <p>Integrierbereich 3,0 bedeutet, dass der Belegungswert „g“ zwischen 33,3% und 100% liegen darf. Bei der Einstellung 4,0 darf „g“ z.B. zwischen 25% und 100% liegen.</p> <p>Bei Registrierbandwaagen und Durchflussmessgeräten mit Zuteilerregelung wird der Integrierbereich auf 1,0 eingestellt, da keine Geschwindigkeitsregelung möglich ist.</p> <p>Einfach gesagt, ist sehr wenig oder sehr leichtes Material auf der Messstrecke (Abwurfplanpunkt g3) muss die Fördergeschwindigkeit (v=) sehr schnell werden. Bei schwerem Material wird die Waage langsamer.</p> | |
| Hinweis: | Der in den technischen Daten der Waage angegebene Wert darf nicht verändert werden. | |
| P3010 | Remote: | INT |
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Panel 02: Panel % 03: Bus 1 [%] 04: Bus 2 [%] 05: Bus 3 [%] 06: Bus 4 [%] 07: Bus 1 [1/10 t/h] 08: Bus 2 [1/10 t/h] 09: Bus 3 [1/10 t/h] 10: Bus 4 [1/10 t/h] 11: Bus 1 [kg/h] 12: Bus 2 [kg/h] 13: Bus 3 [kg/h] 14: Bus 4 [kg/h] 15: Bus 1 [1/10 kg/h] 16: Bus 2 [1/10 kg/h] 17: Bus 3 [1/10 kg/h] 18: Bus 4 [1/10 kg/h] 19: AI00 20: AI01 21: AI10 22: AI11 23: BCD0 24: BCD1 25: BCD0 ABS 26: BCD1 ABS 27: --- 28: --- 29: --- 30: Lv x TV1 31: Lv x TV2 32: --- 33: Lv x TV1 x WW 34: Lv x TV2 x WW 35: --- 36: CV1 37: CV2 | Bereich: 0-45 |

38: ---
 39: ---
 40: Transferwert 1
 41: Transferwert 2
 42: ---
 43: ---
 44: P4701 Fixwert 1
 45: P4702 Fixwert 2

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 07: Bus 1 [1/10 t/h] |
| Beschreibung: | Beschreibt die Sollwertquelle für die Betriebsart „Remote“. Dieser Betriebsmodus wird üblicherweise als Fernsteuermodus verwendet, wenn eine übergeordnete Steuerung Sollwerte und EIN/AUS Kommandos vorgibt. Neben einfachen, direkten Sollwerten sind auch Multiplikationen von mehreren Werten möglich. So kann funktionell beispielsweise die Führungsgröße ähnlich einer Königswelle realisiert werden. Es kann auch eine sich verändernde Arbeitsbreite (WW – „working width“) als dritter Wert in die Sollwertberechnung miteinbezogen werden. |
| Hinweis: | --- |

| P3011 | Panel: | INT |
|---------------|---|---------------|
| Auswahl: | siehe Parameter P3010 | Bereich: 0-45 |
| Kaltstart: | 01: Panel | |
| Beschreibung: | Beschreibt die Sollwertquelle für die Betriebsart „Panel“. Dieser Betriebsmodus wird üblicherweise als Handmodus verwendet, wenn die übergeordnete Steuerung inaktiv ist oder wenn Wartungsarbeiten am Waagensystem durchgeführt werden müssen. | |
| Hinweis: | --- | |

| P3012 | Local: | INT |
|---------------|--|---------------|
| Auswahl: | siehe Parameter P3010 | Bereich: 0-45 |
| Kaltstart: | 19: A100 | |
| Beschreibung: | Beschreibt die Sollwertquelle für die Betriebsart „Local“. Dieser Betriebsmodus wird üblicherweise als Vorort-Modus durch einen Schalter direkt am Waagensystem aktiviert. | |
| Hinweis: | --- | |

| P3020 | Panelsteuerung: | INT |
|---------------|---|----------------------|
| Auswahl: | 00: Panel 01: Taster 02: Schalter 03: KUKLA BA Schalter | Bereich: 0x00 - 0x03 |
| Kaltstart: | 00: Panel | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt, ob die Bedieneinheit im Panel-Modus die Bedientasten für Start und Stopp des Hauptantriebes anbietet. | |
| Hinweis: | Diese Option sollte nur aktiviert werden, wenn die Handsteuerung im Panelmodus direkt über das Display, ohne weitere Bedienelemente wie Taster oder Schalter, gewünscht wird. | |



| P3021 | Lokalsteuerung: | INT |
|---------------|---|----------------------|
| Auswahl: | 00: Nicht vorhanden 01: Taster 02: Schalter 03: KUKLA BA Schalter | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 00: Nicht vorhanden | |
| Beschreibung: | Falls eine echte Vorort-Steuerung gewünscht wird, kann diese hier aktiviert werden. Es kann dabei bestimmt werden, ob die Steuerung über Schalter, Taster oder spezielle Betriebsartenschalter der Fa. KUKLA erfolgen soll. | |
| Hinweis: | Es ist zu beachten, dass eventuell vorhandene Zusatzantriebe ebenfalls berücksichtigt werden müssen. | |
| P3051 | Leitwert: | INT |
| Einheit: | Absolut | Bereich: 1-100000 |
| Kaltstart: | 10000 | |
| Beschreibung: | Bei Sollwerten, die durch Multiplikation ermittelt werden (z.B. „Lv x TV1“), wird der erste Wert mit „Skalierung1“ auf 100% festgelegt (bei A/D 100% = 10 000). | |
| Hinweis: | --- | |
| P3052 | Leitmenge: | INT |
| Einheit: | Je nach P3072 | Bereich: 1-100000 |
| Kaltstart: | 10000 | |
| Beschreibung: | Bei Sollwerten, die durch Multiplikation ermittelt werden (z.B. „Lv x TV1“), wird der zweite Wert mit diesem Parameter auf 100% festgelegt. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3053 | Arbeitsbreite: | INT |
| Einheit: | Je nach P3073 | Bereich: 1-100000 |
| Kaltstart: | 10000 | |
| Beschreibung: | Bei Sollwerten, die durch Multiplikation ermittelt werden und bei denen auch noch eine Arbeitsbreite miteinberechnet wird, wird der dritte Wert mit diesem Parameter auf 100% festgelegt. | |
| Hinweis: | Mit dieser Option kann der Sollwert automatisch flexibel an unterschiedliche Produktionsbreiten (z.B. bei Faserstoffe) angepasst werden. | |

| P3054 | Materialhöhe: | INT |
|---------------|--|-------------------|
| | Einheit: | Bereich: 1-100000 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Wird nur zum berechnen des Schüttgewichts benötigt. Wird erst aktiv sobald P3064 AKT Materialhöhe aktiviert wird. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3061 | AKT Leitwert: | INT |
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Abs Vorgabe1 02: Abs Vorgabe2 03: Pr Vorgabe1 04: Pr Vorgabe2 05: --- 06: Bus 1 [%] 07: Bus 2 [%] 08: Bus 3 [%] 09: Bus 4 [%] 10: --- 11: Bus 1 [abs] 12: Bus 2 [abs] 13: Bus 3 [abs] 14: Bus 4 [abs] 15: --- 16: AI00 17: AI01 18: AI10 19: AI11 20: --- 21: P4702 Fixwert 2 22: P4701 Fixwert 1 23: --- 24: Transferwert 1 25: Transferwert 2 | Bereich: 00-25 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt über welche Quelle der Leitwert eingelesen wird. Üblicherweise erfolgt die Erfassung direkt über einen analogen Sensor (z.B. AI00) oder per Feldbus, wenn dieser Wert von einer zentralen Steuerung übermittelt wird. | |
| Hinweis: | AKT steht für derzeit AKTiveren/verwendeten Wert. | |

| P3063 | AKT Arbeitsbreite: | INT |
|---------------|--|-------------------|
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Abs Vorgabe1 02: Abs Vorgabe2 03: Pr Vorgabe1 04: Pr Vorgabe2 05: --- 06: Bus 1 [%] 07: Bus 2 [%] 08: Bus 3 [%] 09: Bus 4 [%] 10: --- 11: Bus 1 [abs] 12: Bus 2 [abs] 13: Bus 3 [abs] 14: Bus 4 [abs] 15: --- 16: AI00 17: AI01 18: AI10 19: AI11 20: --- 21: P4702 Fixwert 2 22: P4701 Fixwert 1 23: --- 24: Transferwert 1 25: Transferwert 2 | Bereich: 00-25 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt über welche Quelle die aktuelle Arbeitsbreite ermittelt wird. | |
| Hinweis: | --- | |

| P3064 | AKT Materialhöhe: | INT |
|----------|--|-------------------|
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Abs Vorgabe1 02: Abs Vorgabe2 03: Pr Vorgabe1 04: Pr Vorgabe2 05: --- 06: Bus 1 [%] 07: Bus 2 [%] 08: Bus 3 [%] 09: Bus 4 [%] 10: --- 11: Bus 1 [abs] 12: Bus 2 [abs] 13: Bus 3 [abs] 14: Bus 4 [abs] 15: --- 16: AI00 17: AI01 18: AI10 19: AI11 | Bereich: 00-25 |

| |
|---------------------|
| 20: --- |
| 21: P4702 Fixwert 2 |
| 22: P4701 Fixwert 1 |
| 23: --- |
| 24: Transferwert 1 |
| 25: Transferwert 2 |

Kaltstart: 00: nicht aktiv

Beschreibung: Dieser Parameter bestimmt über welche Quelle die aktuelle Materialhöhe ermittelt wird.

Hinweis: ---

| P3072 | Einheit Leitmenge: | INT |
|---------------|--|--------------|
| Auswahl: | 0: [g/m ²] 1: [kg/m ²] 2: [l] 3: [%] | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 0: [g/m ²] | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt die Einheit in welcher die Leitmenge vorgegeben wird und wie diese Zahl als Sollwert angezeigt und eingegeben werden kann. | |
| Hinweis: | In der Dämmstoffproduktion werden sehr oft Flächengewichte, wie zum Beispiel Gramm pro Quadratmeter (g/m ²) vorgegeben. | |

| P3073 | Einheit Arbeitsbreite: | INT |
|------------|------------------------|--------------|
| Auswahl: | 0: [mm] 1: [%] | Bereich: 0-1 |
| Kaltstart: | 0: [mm] | |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 0: [mm] |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt mit welcher Einheit dieser Sollwertanteil in den Betriebs- und Sollwertbildern angezeigt wird. |
| Hinweis: | --- |

| P3100 | Regelgrenze: | INT |
|---------------|--|-----------------------|
| Einheit: | % | Bereich: 0,00 - 60,00 |
| Kaltstart: | 33,33 | |
| Beschreibung: | Dieser Wert bestimmt, bis zu welcher Mindestbelastung am Abwurfpunkt g3 die Drehzahl des Antriebsmotors zur Einhaltung des Sollwertes nachgeregelt wird. Wenn hier ein Wert eingestellt wird, der kleiner als der durch den „Integrierbereich“ erlaubte Minimalwert ist, kann bei Leistungen unter der Nennleistung noch bei kleinerem Gewicht der Sollwert eingehalten werden. | |
| Hinweis: | Die Maximalgeschwindigkeit von 100% kann nicht überschritten werden, daher funktioniert diese Möglichkeit nur bis zum Erreichen der Nenngeschwindigkeit des Dosierantriebes. Die Nennleistung der Waage kann nicht mehr erreicht werden. | |

| | | |
|---------------|---|------------------------|
| P3110 | Regelabweichung: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0,00 - 20,00 |
| Kaltstart: | 3,00 | |
| Beschreibung: | Ist die Differenz zwischen der Sollleistung und der Istleistung größer als der hier eingestellte Wert, kommt die Fehlermeldung „Regelabweichung“. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3120 | Min Sollwert: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0,00 - 80,00 |
| Kaltstart: | 10,00 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den kleinsten erlaubten Sollwert. Fällt der aktuelle Sollwert unter diesen Wert, wird die dazugehörige Fehlermeldung aktiviert. | |
| Hinweis: | Der Sollwert 0 selbst führt zu keiner Fehlermeldung. | |
| P3130 | Soll zu null: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0,00 - 50,00 |
| Kaltstart: | 2,00 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den kleinsten erlaubten Sollwert. Fällt der aktuelle Sollwert unter diesen Wert, wird dieser automatisch auf null gesetzt. | |
| Hinweis: | Dieser Parameter erlaubt eine Unterdrückung von kleinen Werten und ist primär bei analogen Sollwertquellen relevant. | |
| P3170 | Test Tara Geschwindigkeit: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0,00 - 100,00 |
| Kaltstart: | 50,00 | |
| Beschreibung: | Die Geschwindigkeit beim Tarieren und beim Prüfgewichtstest wird mit diesem Parameter festgelegt. Die Umschaltung von der betriebsmäßigen Geschwindigkeit auf die hier eingestellte Geschwindigkeit erfolgt nach dem Start des Tarier- oder Testvorgangs. | |
| Hinweis: | --- | |

4.3.1 P33xx Zuteiler - Parameter

| DBW | FN: 00001 | |
|------------------------------|-----------------|----------------------------------|
| P3300 Belegungssollwert: | 00: nicht aktiv | <input type="button" value="▼"/> |
| P3305 Funktion bei AUS: | 01: Mittelwert | <input type="button" value="▼"/> |
| P3310 F Min-Grenze: | 50.0 % | <input type="button" value="▲"/> |
| P3312 F Max-Grenze: | 120.0 % | <input type="button" value="▼"/> |
| P3320 F Nachstellfaktor ZU: | 50.0 % | <input type="button" value="◀"/> |
| P3322 F Nachstellfaktor AUF: | 50.0 % | <input type="button" value="▶"/> |
| P3332 F Regelfreigabe: | 02: Größer min | <input type="button" value="▼"/> |
| P3340 F-Freigabegrenze: | 20.0 % | <input type="button" value="▼"/> |

| P3300 | Belegungssollwert: | INT |
|----------|---|------------------|
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Pr Vorgabe1 02: Pr Vorgabe2 03: Auto Sg 04: Bus 1 [%] 05: Bus 2 [%] 06: Bus 3 [%] 07: Bus 4 [%] 08: AI00 09: AI01 10: AI10 11: AI11 12: AI00 x AI01 13: AI10 x AI11 14: AI01 x Bus Prozent 1 15: AI00 x Panel 16: AI01 x Panel 17: Bus Prozent 2 x Panel 18: Bus Prozent 3 x Panel 19: P4701 Fixwert 1 20: P4702 Fixwert 2 21: WK 1 22: WK 2 23: WK 3 24: WK 4 25: WK 5 26: Behälter Sim 27: VB Ges in Pr 28: --- 29: --- 30: Transferwert 1 31: Transferwert 2 32: --- 33: DWC3/5 SW1 34: DWC3/5 SW2 35: DWC3/5 SW3 36: DWC3/5 SW4 37: DWC3/5 SL1 | Bereich: 0-38 |



38: DWC3/5 SL2

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 01: Pr Vorgabe1 |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt die Sollwertquelle für den Zuteilregler. Ein vorgeschalteter Zuteiler wird immer versuchen auf dem Förderband möglichst die hier eingestellte Belegung zu erreichen, um bei der Leistungsdosierung am Bandende möglichst geringe Geschwindigkeitsänderungen zu ermöglichen. Der Belegungssollwert sollte idealerweise in der Mitte des erlaubten Integrierbereichs liegen. |
| Hinweis: | Für geregelte Bandwaagen mit einem Integrierbereich von 1,0 ist dieser Parameter nicht relevant, da versucht wird möglichst genau auf einen Leistungswert hinzuregeln. |

| P3305 | Funktion bei AUS: | INT |
|---------------|--|-----------------|
| Auswahl: | 00: letzter Wert 01: Mittelwert 02: Sollwert ausgeben | Bereich: 0-2 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt wie sich der Zuteilregler bei fehlender Reglerfreigabe (z.B. bei einem Anlagenstop) verhält. Es kann bestimmt werden, mit welchem Dosierfaktor ein Neustart erfolgt. Bei der Einstellung 0 wird das Verhältnis für die Zuteilerstellgröße auf den Mittelwert zwischen „F Min-Grenze“ und „F Max-Grenze“ eingestellt. Alternativ ist das Festhalten auf dem zuletzt berechneten Verhältnis oder eine Übernahme des aktuellen Sollwerts möglich. | |
| Hinweis: | --- | |

| P3310 | F Min-Grenze: | INT |
|---------------|---|--------------------------|
| Einheit: | % | Bereich: 0,00 - 90,00 |
| Kaltstart: | 50,00 | |
| Beschreibung: | Dieser Wert bestimmt den kleinstmöglichen Zuteilfaktor. Falls der Zuteilregler einen kleineren Wert als den hier eingestellten Wert errechnet, wird dieser Wert durch den hier eingestellten Wert limitiert. Grundsätzlich sollte diese Grenze vom Zuteilregler im Normalbetrieb eigentlich niemals erreicht werden, daher erfolgt auch eine Meldung im Status/Störmeldesystem, dass der Zuteiler eine der Begrenzungen erreicht hat. | |
| Hinweis: | --- | |

| P3312 | F Max-Grenze: | INT |
|---------------|--|----------------------------|
| Einheit: | % | Bereich: 50,00 - 180,00 |
| Kaltstart: | 100,00 | |
| Beschreibung: | Dieser Wert bestimmt den größtmöglichen Zuteilfaktor. Falls der Zuteilregler einen größeren Wert als den hier eingestellten Wert errechnet, wird dieser Wert durch den hier eingestellten Wert limitiert. Grundsätzlich sollte diese Grenze vom Zuteilregler im Normalbetrieb eigentlich niemals erreicht werden, daher erfolgt auch eine Meldung im Status/Störmeldesystem, dass der Zuteiler eine der Begrenzungen erreicht hat. | |
| Hinweis: | --- | |

| P3320 | F Nachstellfaktor ZU: | INT |
|---------------|--|-------------------------|
| | Einheit: % | Bereich: 50,00 - 100,00 |
| Kaltstart: | 70,00 | |
| Beschreibung: | Bei einer Einstellung von 100% wird bei jedem Regelvorgang die gesamte Regelabweichung abgebaut. Verhält sich der Zuteiler nicht linear zur Zuteilerstellgröße, wie zum Beispiel bei einer Förderrinne, kann durch eine Reduktion des Nachstellfaktors eine Verbesserung des Regelverhaltens erzielt werden. | |
| Hinweis: | Die Praxis hat gezeigt, dass Werte zwischen 70 und 90% fast immer eine deutliche Beruhigung des Regelprozesses bringen, da der Zuteiler eher konservativ beschleunigt. | |
| P3322 | F Nachstellfaktor AUF: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 50,00 - 100,00 |
| Kaltstart: | 70,00 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter entspricht funktional dem vorherigen Parameter, ist aber für das Verzögern der Zuteilergeschwindigkeit zuständig. | |
| Hinweis: | Auch hier sollten eher Werte zwischen 70 und 90% verwendet werden. | |
| P3332 | F Regelfreigabe: | INT |
| | Auswahl: 00: nicht aktiv 01: Aktiv 02: Größer min | Bereich: 0-2 |
| Kaltstart: | 02: Größer min | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt wann und wie der Zuteilregler freigegeben wird. Damit wird unerwünschter Materialfluss bei einer Änderung des Betriebszustands verhindert. | |
| Hinweis: | Bei einer Einstellung von „01: Aktiv“ muss die Freigabe über das dazugehörige, digitale Kommandobit aktiviert werden. | |
| P3340 | F Freigabegrenze: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 50,00 - 100,00 |
| Kaltstart: | 30,00 | |
| Beschreibung: | Falls der Zuteiler auf „02: Größer min“ eingestellt ist, wird der Zuteilregler nur freigegeben, wenn die Belegung der Messstrecke größer als der hier eingestellte Wert ist. | |
| Hinweis: | Dieser Wert sollte dem festgelegten Integrierbereich angepasst werden. | |

| | | |
|---------------|---|-------------------------|
| P3342 | F Nachregelfenster: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 50,00 - 100,00 |
| Kaltstart: | 3,00 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt bis zu welchem Prozentwert bei Dosierwalzensteuerungen keine Stellgrößenänderungen durchgeführt werden, um Kleinstschwingungen zu vermeiden. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3350 | F Totstrecke: | INT |
| | Einheit: m | Bereich: 0,01 - 50,00 |
| Kaltstart: | 30,00 | |
| Beschreibung: | Der Zuteilregler führt immer nach Ablaufen der Totstrecke eine Neuberechnung durch. | |
| Hinweis: | Es sollte die Distanz zwischen dem Zuteiler und der Mitte der Messstrecke in Abwurfrichtung zuzüglich ca. 10% Reserve eingegeben werden. Bei einer stärkeren Mittelung des Wiegesignales ist dieser Parameter dementsprechend länger zu wählen. | |
| P3355 | Fv_Folgeregler: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0-1 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Sonderparameter | |
| Hinweis: | Nur nach Absprache mit dem Hersteller einsetzen. | |

| DBW | FN: 00001 | | |
|------------------------------|-----------------|---|---|
| P3360 PB Istwert: | 00: nicht aktiv | ▼ | ▲ |
| P3362 PB Totzeit: | 2s | ▼ | ▲ |
| P3368 PBv Regler: | | ◀ | ▶ |
| P3370 PB Tendenz aktiv: | | ◀ | ▶ |
| P3375 PB Tendenzaktionszeit: | 5s | ▼ | ▲ |
| P3380 PB Regelhysterese: | 0.50 % | ▼ | ▲ |

| | | |
|---------------|--|---------------------|
| P3360 | PB Istwert: | INT |
| Auswahl: | siehe P3300 | Bereich: 0-38 |
| Kaltstart: | 21: WK1 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt die Istwertquelle des Gewichtsignals für die Vorbehältermessung. | |
| Hinweis: | „PB“ steht für Vorbehälter/ PreBin. | |
| P3362 | PB Totzeit: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: 1 - 500 |
| Kaltstart: | 2 | |
| Beschreibung: | Es wird bestimmt, wie träge die Vorbehälterregelung arbeitet. Nach Ablauf dieser Zeit wird ein neuer Regelschritt ausgeführt. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3368 | PBv Regler: | INT |
| Einheit: | Checkbox | Bereich: 0-1 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Hier kann vorgegeben werden, dass der Vorbehältersollwert sich primär proportional zur Istgeschwindigkeit des Förderbandes verhalten soll. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3370 | PB Tendenz aktiv: | INT |
| Einheit: | Checkbox | Bereich: 0-1 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Aktiviert den Tendenzregler. Diese Funktion verhindert das Überregeln bei Träger Vorbehälterregelung. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3375 | PB Tenndenzaktionszeit: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: 0-1 |
| Kaltstart: | 5,00 | |
| Beschreibung: | Totzeit bis zum nächsten Vergleich des Vorbehälterfaktor. | |
| Hinweis: | --- | |



| P3380 | PB Regelhysterese: | INT |
|---------------|--|---------------|
| | Einheit: % | Bereich: 0-1 |
| Kaltstart: | 0,50 | |
| Beschreibung: | Hysterese in der sich der Vorbehälter ändern darf, basierend auf P3375. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3590 | A-Red. Sollwert: | INT |
| | Einheit: Siehe P3300 | Bereich: 0-38 |
| Kaltstart: | 21: WK 1 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt die Istwertquelle des Gewichtsignals für die Vorbehältermessung. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3592 | A-Red. Istwert: | INT |
| | Einheit % Siehe P3300 | Bereich: 0-38 |
| Kaltstart: | 21: WK 1 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt die Istwertquelle des Gewichtsignals für die Vorbehältermessung. | |
| Hinweis: | --- | |
| P3594 | A-Red. Faktor: | INT |
| | Einheit: siehe P3300 | Bereich: 0-38 |
| Kaltstart: | 21:WK 1 | |
| Beschreibung: | Maximale Reduktion bei 100% A-Red. | |
| Hinweis: | --- | |

4.3.2 P36xx Automatische Anpassung des Belegungssollwerts / AutoSg

Diese Option kommt bei sehr gut fließenden Materialien wie z.B Stuckgips in Verbindung mit zusätzlicher (Kaskadensonde (n) zum Einsatz.

| DBW | FN: 00001 |
|--------------------------|-----------------|
| P3600 Zuteilerreduktion: | 00: nicht aktiv |
| P3601 Sg bei 20%: | 60.0 % |
| P3602 Sg bei 100%: | 50.0 % |
| P3605 Total Zeit: | 60s |
| P3610 Step minus: | 45s |
| P3611 Step plus: | 10s |
| P3615 Max Step: | 10.0 % |

| P3600 | Zuteilerreduktion: | INT |
|----------|---|------------------|
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Pr Vorgabe1 02: Pr Vorgabe2 03: --- 04: Bus 1 [%] 05: Bus 2 [%] 06: Bus 3 [%] 07: Bus 4 [%] 08: AI00 09: AI01 10: AI10 11: AI11 12: AI00 x AI01 13: AI10 x AI11 14: AI01 x Bus Prozent 1 15: AI00 x Panel 16: AI01 x Panel 17: Bus Prozent 2 x Panel 18: Bus Prozent 3 x Panel 19: P4701 Fixwert 1 20: P4702 Fixwert 2 21: WC 1 22: WC 2 23: WC 3 24: WC 4 25: WC 5 26: Behälter Sim 27: VB Ges in Pr 28: --- 29: --- 30: Transferwert 1 31: Transferwert 2 32: --- | Bereich: 0-38 |

33: DWC3/5 SW1
 34: DWC3/5 SW2
 35: DWC3/5 SW3
 36: DWC3/5 SW4
 37: DWC3/5 SL1
 38: DWC3/5 SL2

Kaltstart: 00: nicht aktiv

Beschreibung: Quelle für Zuteilerreduktion. Verringert den Zuteilfaktor

Hinweis: ---

| | | |
|--------------|--------------------|------------|
| P3601 | Sg bei 20%: | INT |
|--------------|--------------------|------------|

| | |
|------------|-------------------|
| Einheit: % | Bereich: 0-100,00 |
|------------|-------------------|

Kaltstart: 50,00

Beschreibung: Hier muss der gewünschte Belegungssollwert bei 20% Nennleistung eingestellt werden. Dieser Wert wird niemals unterschritten und nach oben hin zum 100% Wert interpoliert.

Hinweis: ---

| | | |
|--------------|---------------------|------------|
| P3602 | Sg bei 100%: | INT |
|--------------|---------------------|------------|

| | |
|------------|-------------------|
| Einheit: % | Bereich: 0-100,00 |
|------------|-------------------|

Kaltstart: 40,00

Beschreibung: Hier muss der gewünschte Belegungssollwert bei 100% Nennleistung eingestellt werden. Dieser Wert wird niemals überschritten und nach unten hin zum 20% Wert interpoliert.

Hinweis: Dieser Wert sollte auf den eingestellten Integrierbereich abgestimmt werden.

| | | |
|--------------|--------------------|------------|
| P3605 | Total Zeit: | INT |
|--------------|--------------------|------------|

| | |
|------------|------------------|
| Einheit: s | Bereich: 10-1000 |
|------------|------------------|

Kaltstart: 300

Beschreibung: Beschreibt die Gesamtzeit, nach der ein neuer Regelschritt ausgeführt wird.

Hinweis: ---

| | | |
|--------------|--------------------|------------|
| P3610 | Step minus: | INT |
|--------------|--------------------|------------|

| | |
|------------|------------------|
| Einheit: s | Bereich: 10-1000 |
|------------|------------------|

Kaltstart: 200

Beschreibung: Definiert wann der Sollwert um einen Stepwert (0,1) reduziert werden soll. Ist die Reduktionssonne länger als die hier eingestellte Anzahl von Sekunden innerhalb einer Totalzeit bedeckt, wird nach Ablauf der Totalzeit der Korrekturfaktor sofort um 0,1% vermindert.

Hinweis: Dieser Wert muss unbedingt **größer** als „Step plus“ sein!

| | | |
|--------------|-------------------|------------|
| P3611 | Step plus: | INT |
|--------------|-------------------|------------|

| | |
|------------|------------------|
| Einheit: s | Bereich: 10-1000 |
|------------|------------------|

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 10 |
| Beschreibung: | Definiert wann der Sollwert um einen Stepwert (0,1) erhöht werden soll. Ist die Reduktionssonde weniger als die hier eingestellte Anzahl von Sekunden innerhalb einer Totalzeit bedeckt, wird nach Ablauf der Totalzeit der Korrekturfaktor sofort um 0,1% erhöht. |
| Hinweis: | Dieser Wert muss unbedingt kleiner als „Step minus“ sein! |

| P3615 | Max Step: | INT |
|---------------|--|--------------------|
| | Einheit: % | Bereich: 10-100,00 |
| Kaltstart: | 10,00 | |
| Beschreibung: | Mit diesem Parameter kann der Korrekturwert begrenzt werden. Dieser Wert wirkt sowohl in positive als auch in negative Richtung. | |
| Hinweis: | Dieser Wert sollte auf den eingestellten Integrierbereich abgestimmt werden. | |

Die Regelzeit läuft nur wenn das Förderband LÄUFT und die Istbelegung g1 größer als der „Zuteiler Freigabe“-Prozentwert ist.

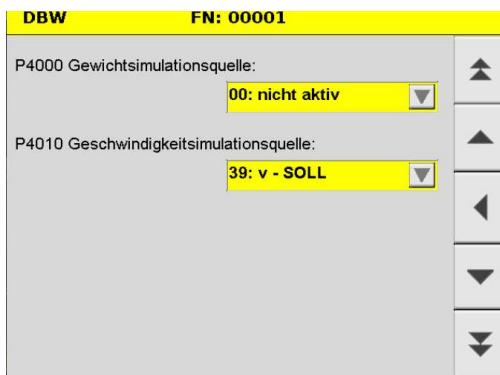
Wenn die Istbelegung g1 unter die eingestellte Freigabeschwelle fällt, wird der Korrekturfaktor auf 0 gestellt. Damit sucht sich das Gesamtsystem nach einem Anfahren mit Material erneut seinen Arbeitspunkt.

| P3620 | Auto Sg Korrektur 1: | INT |
|---------------|---|----------|
| P3621 | Auto Sg Korrektur 2: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: |
| Kaltstart: | 0,00 % | |
| Beschreibung: | Diese beiden Parameter erlauben eine Anhebung oder Reduktion des Sollwertes bei bis zu 2 unterschiedlichen Materialien. Die Materialauswahl erfolgt dabei über den digitalen Eingang. | |
| Hinweis: | - | |

4.4 Parametergruppe P4xxx / Sonderfunktionen

In der Parametergruppe „**Sonderfunktionen**“ sind Parameter enthalten, welche keiner anderen Gruppe zugeordnet werden können.

Meist beschreiben sie spezielle Möglichkeiten des Waagensystems, welche primär bei spezifischen Sonderanwendungen benötigt werden.



| P4000 | Gewichtssimulationsquelle: | INT |
|----------|--|------------------|
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Pr Vorgabe1 02: Pr Vorgabe2 03: --- 04: Bus 1 [%] 05: Bus 2 [%] 06: Bus 3 [%] 07: Bus 4 [%] 08: AI00 09: AI01 10: AI10 11: AI11 12: AI00 x AI01 13: AI10 x AI11 14: AI01 x Bus Prozent 1 15: AI00 x Panel 16: AI01 x Panel 17: Bus Prozent 2 x Panel 18: Bus Prozent 3 x Panel 19: P4701 Fixwert 1 20: P4702 Fixwert 2 21: WC 1 22: WC 2 23: WC 3 24: WC 4 25: WC 5 26: Behälter Sim 27: VB Ges in Pr | Bereich: 0-38 |

28: ---
 29: ---
 30: Transferwert 1
 31: Transferwert 2
 32: ---
 33: DWC3/5 SW1
 34: DWC3/5 SW2
 35: DWC3/5 SW3
 36: DWC3/5 SW4
 37: DWC3/5 SL1
 38: DWC3/5 SL2

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Sollwertquelle für eine Gewichtssimulation. Diese Möglichkeit erlaubt einen Notbetrieb der Dosierbandwaagen oder wird manchmal auch bei Vorführungen und Feldbustests von Waagensystemen verwendet, um einen nicht vorhandenen Kraftaufnehmer zu simulieren. |
| Hinweis: | --- |

| P4010 | Geschwindigkeitssimulationsquelle: | INT |
|---------------|--|------------------|
| Auswahl: | siehe vorherigen Parameter | Bereich: 0-38 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Sollwertquelle für eine Geschwindigkeitssimulation. Diese Möglichkeit erlaubt einen Notbetrieb der Dosierbandwaagen oder wird manchmal auch bei Vorführungen und Feldbustests von Waagensystemen verwendet, um einen nicht vorhandenen Tachometer zu simulieren. | |
| Hinweis: | Die Geschwindigkeitssimulation ist nur aktiv, wenn der dazugehörige Eingang „System läuft“ aktiv ist, sonst erfolgt eine 0-Simulation. Unbedingt notwendig ist eine Geschwindigkeitssimulation bei Schüttstrommessern, da diese Geräte über keinen Tacho verfügen. Die Rückmeldung wird üblicherweise von der Laufmeldung des Zuführgerätes abgeleitet. | |

4.4.1 P41xx Elektrische oder pneumatische Bandlenksteuerung

Es können sowohl pneumatische als auch elektrische Bandlenkeinrichtungen gesteuert werden.



| P4100 | Bandlenkeinrichtung: | INT |
|---------------|---|-----------------|
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Verzögerungszeitregler 02: 2-Punktsteuerung 03: EL-Bandlenkung | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Bandlenksysteme können zuverlässig verhindern, dass ein Förderband seinen erlaubten Arbeitsbereich seitlich verlässt. Es muss unterschieden werden, ob es sich um eine rein mechanische Lösung (Einstellung „00: nicht aktiv“) oder um eine elektrische / pneumatische Lösung handelt. In diesem Fall wird unterschieden, ob nur eine Bandkante abgetastet wird („01: Verzögerungszeitregler“), wobei das Lenksignal nach einer in den folgenden Parametern einstellbaren Zeit automatisch gegenregelt, oder, ob wirklich zwischen den Sensoren jeder Seite des Bandes hin- und hergeschalten wird (02: 2-Punktsteuerung) . | |
| Hinweis: | Es ist darauf zu achten, dass die richtigen digitalen Eingänge und Ausgänge verwendet werden. | |
| Abhängigkeit: | Binäre Eingänge für Bandlenksensoren (P60xx) oder per Feldbus Bus Kommando Binärer Ausgang für Lenksignal (P64xx) oder per Feldbus BusSteuerBits | |



| P4110 | Lenkverzögerung aus: | INT |
|---------------|--|----------------------|
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 2,0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt nach wie vielen Sekunden bei der Einstellung „01: Verzögerungszeitregler“ im vorherigen Parameter automatisch gegengesteuert wird. | |
| Hinweis: | --- | |

| P4111 Lenkverzögerung ein: | | INT |
|---------------------------------------|---|----------------------|
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 2,0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt nach wie vielen Sekunden bei der Einstellung „01: Verzögerungszeitregler“ im Parameter P4100 automatisch gegengesteuert wird. | |
| Hinweis: | --- | |
| P4120 Pausenfaktor bei v=100%: | | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0,0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Wartezeit zwischen zwei Lenkbefehlen. | |
| Hinweis: | --- | |
| P4121 Steuerzeit [100ms]: | | INT |
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0,0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Dauer der Lenkzeit pro Lenkbefehl. | |
| Hinweis: | --- | |

4.4.2 P413x Auflockerungs injektor

Dosierbandwaagen fördern oft Material welches schwer fließt. Um die Fluss Eigenschaften zu verbessern werden oft Luftinjektoren oder Rüttler eingesetzt. Diese Systeme können direkt über den entsprechenden Ausgang gesteuert werden. Das Timing dieses Ausgangs kann über die folgende Parametergruppe gesteuert werden.

| DBW | FN: 00001 | |
|---|-----------|---|
| P4130 Auflockerungs injektor Arbeitszeit: | 0.0s | ▲ |
| P4132 Auflockerungs injektor Pausenzeitz: | 0.0s | ◀ |
| P4134 Auflockerungs injektor min Grenze: | 0.00 % | ▼ |

Die tatsächlichen Schaltbefehle werden über die digitalen Ausgänge DO's der Parametergruppe P64xx zugewiesen.

| | | |
|---------------|--|------------|
| P4130 | Auflockerungsinjektor Arbeitszeit: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: |
| Kaltstart: | 0.0 s | |
| Beschreibung: | Dauer des Ein-Signals | |
| Hinweis: | Der Wert bestimmt üblicherweise bei Luftinjektoren die Luftmenge. | |
| P4132 | Auflockerungsinjektor Pausenzeit: | INT |
| Einheit: | s | Bereich: |
| Kaltstart: | 0.0 s | |
| Beschreibung: | Dauer der Pausenzeit zwischen zwei Ein-Signalen | |
| Hinweis: | | |
| P4134 | Auflockerungsinjektor min Grenze: | INT |
| Einheit: | % | Bereich: |
| Kaltstart: | 0.0 s | |
| Beschreibung: | Manchmal sind die Fluss- Eigenschaften des Materials sehr unterschiedlich. Ist bereits sehr viel Material auf / im Mess- System wäre eine zusätzliche Auflockerung kontraproduktiv. Falls die g1- Belegung über diesen Wert steigt wird der Auflockerungs- Ausgang NICHT mehr aktiviert um eine Überfüllung zu verhindern. | |
| Hinweis: | 0.0 schaltet diese Funktion inaktiv | |

4.4.3 P414x Reinigungseinrichtung



Eine Reinigungseinrichtung besteht üblicherweise aus Kratzer-Leisten beidseitig durch Ketten bewegt werden.

Diese Einrichtung ist unterhalb des Fördergurt angeordnet und erlaubt so herabfallenden Staub zu entfernen.

Die folgenden Parameter bestimmen wie oft und wie lange der Antrieb des Reinigungs-Systems eingeschaltet wird.

| DBW | FN: 00001 |
|--|---|
| P4140 Reinigungseinrichtung Arbeitszeit: | <input type="text" value="0 Min."/> <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100%;"> ▲ ▼ </div> |
| P4142 Reinigungseinrichtung Pausenzeit: | <input type="text" value="0 Min."/> <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100%;"> ◀ ▼ </div> |

| | | |
|--------------|---|----------------|
| P4140 | Reinigungseinrichtung Arbeitszeit: | INT |
| | Einheit: Min. | Bereich: 0-999 |

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 0 |
| Beschreibung: | Dauer des EIN-Periodenanteils (Reinigung läuft) |
| Hinweis: | - |

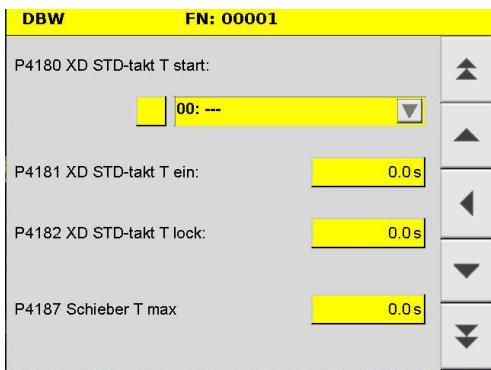
| | | |
|---------------|--|------------|
| P4142 | Reinigungseinrichtung Pausenzeit: | INT |
| | Einheit: Min. | Bereich: |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Dauer des AUS-Periodenanteils (Reinigung gestoppt) | |
| Hinweis: | Dieser Parameter sollte nicht zu hoch gewählt werden da sich sonst eventuell bereits sehr viel Staub angesammelt hat welcher dann direkt in den Abwurfbereich geschoben wird und somit kurzzeitig zu einer höheren Dosierleistung führen kann! | |

4.4.4 P415x Schlupftacho

Im Gegensatz zu handelsüblichen Auswertesystemen erfolgt die Schlupferkennung nicht auf Zeitbasis, sondern wegbasierend.

| DBW | FN: 00001 |
|---------------------|--|
| P4150 Schlupftacho: | <input type="text" value="0"/> <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100%;"> ▲ ▼ </div> |

| | | |
|---------------|--|--------------------|
| P4150 | Schlupftacho: | INT |
| | Einheit: Impulse | Bereich: 1- 100000 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Mithilfe des Binäreinganges „Schlupf“ kann eine Laufüberwachung realisiert werden. Dabei wird die Anzahl von Tachoimpulsen eingestellt, nach der ein Kontrollimpuls einlangen muss. Werden mehr Tachoimpulse gezählt als hier eingestellt, wird die entsprechende Statusmeldung sowie der dazugehörige Binärausgang gesetzt. | |
| Hinweis: | --- | |



| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P4180 | XD STD-takt T start: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0,0 | |
| Beschreibung: | Quelle für Einschaltbedingung STD-takt. | |
| Hinweis: | --- | |

| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P4181 | XD STD-takt T ein: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0,0 | |
| Beschreibung: | Gibt die Arbeitszeit des STD-takt Funktion an | |
| Hinweis: | --- | |

| | | |
|---------------|--|-------------------|
| P4182 | XD STD-takt T lock: | INT |
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0,0 | |
| Beschreibung: | Gibt die Pausenzeit des STD-takt Funktion an | |
| Hinweis: | --- | |

| P4187 | Schieber T max DDW: | INT |
|---------------|--|----------------------|
| Einheit: | s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 0,0 | |
| Beschreibung: | Gibt die Maximale Zeit beim Schließen und Öffnen des Schiebers an. | |
| Hinweis: | Löst S70 Zeitfehler Schieber aus. | |

4.4.5 P419x AW g Konfiguration (Flächengewichts- Anzeige)

Manchmal ist statt der üblichen Gewichtsanzeige für die Materialbelegung in Prozent eine alternative Anzeige beispielsweise von g/m² oder kg/m³ erwünscht. Dies ist mit den folgenden Parametern realisierbar.

| DBW | FN: 00001 |
|-------------------------------|---------------------------|
| P4190 Flächengewicht g: | 0 g/m ² |
| P4192 Flächengewicht Einheit: | 0: 1[g/m ²] ▼ |
| P4194 Grafikbildanzeige: | 0: p [abs] ▼ |
| | ▲ |
| | ▼ |
| | ◀ |
| | ▶ |
| | ▼ |

| P4190 | Flächengewicht g: | INT |
|---------------|---|---------------------|
| Einheit: | | Bereich: 0-99999 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Hier wird bestimmt welche absolute Zahl 100% des gemessenen Ausgangswerts entspricht. | |
| Hinweis: | --- | |

| P4192 | Flächengewicht Einheit: | INT |
|---------------|---|-----------------|
| Auswahl: | 0: 1[g/m ²] 1: 0,01[kg/m ²] 2: 0,1[kg/m ²] 3: 1[kg/m ²] 4: 1[l] | Bereich: 0-4 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter definiert die Einheit und die Komma- Skalierung des gewünschten Werts. | |
| Hinweis: | --- | |

| | | |
|---------------|--|--------------|
| P4194 | Grafikbildanzeige: | INT |
| | Auswahl: 0: inaktiv 1: AW p 2: AW g1 3: AW p / AW g1 | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter definiert welcher Wert als Basis für die Anzeige verwendet wird. | |
| Hinweis: | Es kann sowohl die Materialbelegung als auch die Förderleistung als Grundlage für die gewünschte Anzeige im Grafikbild gewählt werden. | |

4.4.6 42xx Wiegebehälter

Diese Parametergruppe ermöglicht die zusätzliche Integration eines Behälters, welcher mit einer Füllstandmessung ausgestattet ist. Für Differentialdosierungen Parametergruppe P19xx und P29xx verwenden.

| DBW | FN: 00001 |
|-------------------------------------|-----------------|
| P4200 Wiegebehälter 100%: | 200 kg |
| P4202 Anzeigeeinheit Behälter: | 01: 1[kg] |
| P4205 Wiegebehälter Istwert: | 00: nicht aktiv |
| P4210 Füllen EIN: | 40.00 % |
| P4215 Füllen AUS | 60.00 % |
| P4220 Wiegebehälter leer: | 10.00 % |
| P4222 Wiegebehälter Beruhigungszeit | 0s |

Es ist zu beachten, dass diese Option eine zusätzliche Messkanal-Karte (z.B. WC01) erfordert, Siehe Parametergruppen ab P501x.

| | | |
|---------------|--|-------------------|
| P4200 | Wiegebehälter 100%: | INT |
| | Einheit: g | Bereich: 0-100000 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Nennbereich eines Wiegebehälters, welcher zum Beispiel für eine Kontrollwaage verwendet werden kann. | |
| Hinweis: | --- | |

| | | |
|---------------|--|--------------|
| P4202 | Anzeigeeinheit Behälter: | INT |
| | Auswahl: 00: [g] 01: [kg] 02: [t] | Bereich: 0-2 |
| Kaltstart: | 00: [g] | |
| Beschreibung: | Die Anzeigeeinheit wird durch die Größe des Behälters bereits grob definiert. Während bei sehr kleinen Behältern auch die Einstellung 00: [g] sinnvoll sein kann wäre diese für einen Behälter mit vielen Tonnen nicht sinnvoll. | |

Hinweis: ---

| P4205 Wiegebehälter Istwert: | | INT |
|-------------------------------------|---|--------------|
| Einheit: | Absolut | Bereich: 0-4 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Anzahl der Messkanäle, welche für den Wiegebehälter verwendet werden. | |
| Hinweis: | --- | |

| P4210 Füllen EIN: | | INT |
|--------------------------|--|-------------------|
| Einheit: | % | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Grenzwert für das Aktivieren der Nachfüllung des Wiegebehälters. | |
| Hinweis: | --- | |

| P4215 Füllen AUS: | | INT |
|--------------------------|--|-------------------|
| Einheit: | % | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Grenzwert für das Deaktivieren der Nachfüllung des Wiegebehälters. | |
| Hinweis: | --- | |

| P4220 Wiegebehälter leer: | | INT |
|----------------------------------|--|-------------------|
| Einheit: | % | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Grenzwert für die Leer-Erkennung des Wiegebehälters. | |
| Hinweis: | --- | |

| DBW FN: 00001 | |
|-------------------------------|-----------------|
| P4250 Signal Sondenwarnung: | 00: --- |
| P4251 Sondenüberwachungszeit: | 0Min. |
| P4252 Arbeitsweise: | 00: Nicht aktiv |
| P4255 AI source | 00: nicht aktiv |
| P4256 AI Schwellwert: | 0.00 % |
| P4257 AI Hysterese: | 3.00 % |



| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P4250 | Signal Sonderwarnung: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Quelle für Sonderwarnung | |
| Hinweis: | Digitale Eingänge Auswahlbar | |
| P4251 | Sonderüberwachungszeit: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Zeitfenster der Sonderwarnung | |
| Hinweis: | --- | |
| P4252 | Arbeitsweise: | INT |
| | Auswahl: 00: nicht aktiv 01: Immer aktiv 02: RUN | Bereich: 0-3 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Arbeitsweise wann die Sondewarnung abgearbeitet wird | |
| Hinweis: | S82 Sondenwarnung kann über DI und oder AI ausgelöst werden | |
| P4255 | AI source: | INT |
| | Auswahl: Siehe P3300 Belegungssollwert | Bereich: 0-38 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Analoge Istwert für Sonderwarnung | |
| Hinweis: | --- | |
| P4256 | AI Schwellwert: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Gibt den Analogen Schwellwert an | |
| Hinweis: | --- | |
| P4257 | AI Hysterese: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Hysterese zu Parameter 4256 | |

Hinweis: ---

4.4.7 P43xx Kontrollwaage

| P4300 | Kontrollwaage: | INT |
|--|---|--------------|
| | Auswahl: 00: nicht aktiv 01: Kontrollwaage aktiv | Bereich: 0-1 |
| Kaltstart: 00: Nicht aktiv | | |
| Beschreibung: Diese Option ermöglicht die halbautomatische Korrektur des Wiegesystems über eine Nachmessung per vorgeschaltetem Wiegebehälter. Die eigentliche Korrektur muss über einen Binäreingang eingeleitet werden. | | |
| Hinweis: Die Anwendung dieser Option erfordert einen ganz spezifischen Aufbau des Gesamtsystems. | | |

4.4.8 P432x Reversierbetrieb

Damit der Reversierbetrieb unter Zusatzfunktionen aufgelistet wird, muss min. ein Zusatzantrieb als „18: RRV“ oder „19: RSG“ parametriert sein.

| DBW | FN: 00001 |
|----------------------------------|-----------------|
| P4320 MD Dauer Reversierbetrieb: | 0.0 s |
| P4330 RV Rev. Dauer: | 0.3 s |
| P4331 RV Rev. Zeitfenster: | 10.0 s |
| P4332 RV Rev. max. Reverse : | 3 |
| P4333 RV Rev. Istwert: | 00: nicht aktiv |
| P4334 RV Rev. Schwellwert: | 90.00 % |

Der Reversierbetrieb dient dazu, dass gelegentliche Blockaden bei einer Zellenradschleuse automatisch gelöst werden können.

| P4320 | MD Dauer Revisierbetrieb: | INT |
|---|---------------------------|-------------------|
| | Einheit: s | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: 1,0 | | |
| Beschreibung: Gibt die Dauer vom Reversierbetrieb des Zuförderorgans an | | |
| Hinweis: --- | | |

| P4330 | RV Rev. Dauer: | INT |
|--|----------------|-------------------|
| | Einheit: s | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: 0,3 | | |
| Beschreibung: Gibt die Dauer des Revisierorgans an | | |



Hinweis: ---

| P4331 | RV Rev. Zeitfenster: | INT |
|---------------|--------------------------------------|-------------------|
| | Einheit: s | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 10,00 | |
| Beschreibung: | Zeitfenster für den Reversierbetrieb | |
| Hinweis: | --- | |

| P4332 | RV Rev. Max Reverse: | INT |
|---------------|---|-------------------|
| | Einheit: | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 3 | |
| Beschreibung: | Maximale Reversierversuche bis S80 gesetzt wird | |
| Hinweis: | --- | |

| P4333 | RV Rev. Istwert: | INT |
|---------------|--|---------------|
| | Auswahl: Siehe P3300 Belegungssollwert | Bereich: 0-38 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Gemessener Motorstrom des Zuförderorgans | |
| Hinweis: | --- | |

| P4334 | RV Rev. Schwellwert: | INT |
|---------------|---|-------------------|
| | Einheit: % | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 90,00 | |
| Beschreibung: | Schwellwert bezogen auf RV Rev. Istwert | |
| Hinweis: | --- | |

| P4340 | SG Rev. Dauer: | INT |
|---------------|----------------|-------------------|
| | Einheit: s | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,3 | |
| Beschreibung: | Siehe P4330 | |
| Hinweis: | --- | |

| P4341 | SG Rev. Zeitfenster: | INT |
|-------|----------------------|-------------------|
| | Einheit: s | Bereich: 0-150,00 |

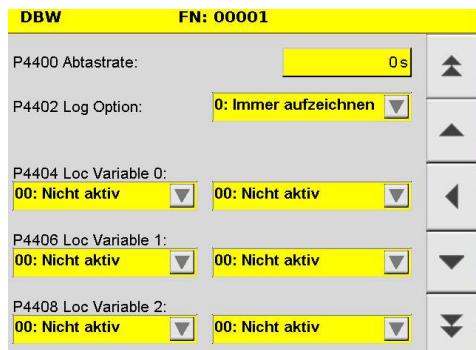
| | |
|---------------|-------------|
| Kaltstart: | 10,00 |
| Beschreibung: | Siehe P4331 |
| Hinweis: | --- |

| P4342 | SG Rev. Max Reverse: | INT |
|---------------|----------------------|-------------|
| Einheit: | | Bereich: |
| Kaltstart: | | 0-150,00 |
| Beschreibung: | | Siehe P4332 |
| Hinweis: | | --- |

| P4343 | SG Rev. Istwert: | INT |
|---------------|-------------------------------|-------------|
| Einheit: | Siehe P3300 Belegungssollwert | Bereich: |
| Kaltstart: | | 0-38 |
| Beschreibung: | | Siehe P4333 |
| Hinweis: | | --- |

| P4344 | SG Rev. Schwellwert: | INT |
|---------------|----------------------|-------------|
| Einheit: | % | Bereich: |
| Kaltstart: | | 0-150,00 |
| Beschreibung: | | Siehe P4334 |
| Hinweis: | | --- |

4.4.9 P440x LOG-Funktionen



Dient zum automatischen Loggen von Prozessdaten in eine Log-Datei.

| P4400 | Abtastrate: | INT |
|---------------|-------------|-------------|
| Einheit: | s | Bereich: |
| Kaltstart: | | 0-150,00 |
| Beschreibung: | | Siehe P4335 |
| Hinweis: | | --- |



Beschreibung: Gibt die Abtastrate der Prozessdaten für den Log an

Hinweis: Log wird aktiviert, sobald der Wert über 0 ist

| P4402 | Log Option: | INT |
|----------|---|-----------------|
| Auswahl: | 0: Immer aufzeichnen 1: nur wenn läuft | Bereich: 0-1 |

Kaltstart: 0: Immer aufzeichnen

Beschreibung: Gibt die Arbeitsweise des Logs an

Hinweis: ---

| P4404 | Loc Variable 0: | INT |
|----------|-----------------------------------|-------------------|
| Auswahl: | TEXTGRUPPE T14404_LogVar einfügen | Bereich: 0-119 |

Kaltstart: 00: Nicht aktiv

Beschreibung: Auswahl der aufgezeichneten Prozessdaten

Hinweis: ---

| P4406 | Loc Variable 1: | INT |
|----------|-----------------|-------------------|
| Auswahl: | Siehe P4404 | Bereich: 0-119 |

Kaltstart: 00: Nicht aktiv

Beschreibung: Siehe P4404

Hinweis: ---

| P4408 | Loc Variable 2: | INT |
|----------|-----------------|-------------------|
| Auswahl: | Siehe P4404 | Bereich: 0-119 |

Kaltstart: 00: Nicht aktiv

Beschreibung: Siehe P4404

Hinweis: ---

4.4.10 P45xx Chargensteuerung

| DBW | FN: 00001 |
|---------------------------|-----------------|
| P4510 Chargensollwert: | 00: nicht aktiv |
| P4515 Feinstrommenge: | 0kg |
| P4520 Vorabschaltmenge 1: | 0kg |
| P4521 Vorabschaltmenge 2: | 0kg |
| P4522 Vorabschaltmenge 3: | 0kg |
| P4523 Vorabschaltmenge 4: | 0kg |
| P4525 Rampe Min: | 0.00 % |

Damit kann die Waage kontrolliert eine vorher definierte Materialmenge abgeben und am Ende möglichst exakt stoppen.

| | | |
|---------------|---|----------------------|
| P4510 | Chargensollwert Intern: | INT |
| P4515 | Feinstrommenge: | INT |
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Charge 1 02: Charge 2 03: Bus 1 [kg] 04: Bus 2 [kg] 05: Bus 3 [kg] 06: Bus 4 [kg] 07: Bus 1 [kg] 08: Bus 2 [kg] 09: Bus 3 [kg] 10: Bus 4 [kg] 11: Bus 1 [1/10kg] 12: Bus 2 [1/10kg] 13: Bus 3 [1/10kg] 14: Bus 4 [1/10kg] 15: Transferwert 1 16: Transferwert 2 | Bereich: 0-16 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | --- | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt die Sollwertquelle für den internen/externen Chargensollwert. | |
| Hinweis: | Prozentwerte wie die Auswahl „02: Panel %“ sind nicht sinnvoll. Nur die Verwendung von Absolutwerten ist sinnvoll. | |
| <hr/> | | |
| P4520 | Vorabschaltmenge 1: | INT |
| P4521 | Vorabschaltmenge 2: | INT |
| P4522 | Vorabschaltmenge 3: | INT |
| P4523 | Vorabschaltmenge 4: | INT |
| Einheit: | nach P1310 | Bereich: 0-100000 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | --- | |
| Beschreibung: | Diese Parameter bestimmen die Sollwertquelle für den externen Chargensollwert. | |
| Hinweis: | Prozentwerte wie die Auswahl „02: Panel %“ sind nicht sinnvoll. Nur die Verwendung von Absolutwerten ist sinnvoll. | |



| P4525 | Rampe Min: | INT |
|---------------|----------------------------|-------------------|
| | Einheit: % | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Minimale Ausgabe der Rampe | |
| Hinweis: | --- | |

| P4530 | Nachlaufzeit: | INT |
|---------------|--|-------------------|
| | Einheit: s | Bereich: -1 - 600 |
| Kaltstart: | 2,0 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie lange der Förderantrieb des Wiegesystems eingeschaltet bleibt, nachdem am Abwurfpunkt g3 LEER erkannt wurde. | |
| Hinweis: | --- | |

| P4535 | Korrekturfaktor: | INT |
|---------------|---|-------------------|
| | Einheit: % | Bereich: 0-150,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Gibt an um wieviel % der Abweichung der Charge korrigiert wird. | |
| Hinweis: | --- | |

4.4.11 P47xx Fix- und Transferwerte

| DBW | FN: 00001 | |
|------------------------|-----------|--|
| P4701 Fixwert 1: | 0.00 % | |
| P4702 Fixwert 2: | 0.00 % | |
| P4705 Parametercode 1: | 0 | |
| P4706 Parametercode 2: | 0 | |
| P4707 Parametercode 3: | 0 | |
| | | |
| | | |

| | | |
|--------------|-------------------|------------------------|
| P4701 | Fixwert 1: | INT |
| P4702 | Fixwert 2: | INT |
| | Einheit % | Bereich: 0,00 - 150,00 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 0,00 |
| Beschreibung: | Diese Parameter erlauben die Hinterlegung fest eingestellter Prozentwerte in der Parameterebene. Sie können in fast allen Sollwertauswahlfenstern unter der Auswahl „30: Fixwert 1“ oder „31: Fixwert 2“ verwendet werden. |
| Hinweis: | Als Sollwertvorgabe kann dieser Parameter eine nachträgliche Veränderung durch den Benutzer im Normalbetriebsmodus zuverlässig verhindern. |

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| P4705 | Parametercode 1: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 0-8000 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Es sind sämtliche Parameter und Prozessdaten abrufbar | |
| Hinweis: | Details siehe Anleitung T3 Abschnitt 7.4.3 folgend | |

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| P4706 | Parametercode 2: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 0-8000 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Es sind sämtliche Parameter und Prozessdaten abrufbar | |
| Hinweis: | Details siehe Anleitung T3 Abschnitt 7.4.3 folgend | |

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| P4707 | Parametercode 3: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 0-8000 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Es sind sämtliche Parameter und Prozessdaten abrufbar | |
| Hinweis: | Details siehe Anleitung T3 Abschnitt 7.4.3 folgend | |

4.4.12 Rechenwerte

Damit können einfache Rechnungen vom User selbst konfiguriert werden. Die Ergebnisse können als Sollwerte weitergegeben werden.

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| P4720 | CV1 Quelle 1: | INT |
| P4724 | CV1 Quelle 2: | |
| P4728 | CV1 Quelle 3: | |
| Auswahl: | TEXTGRUPPE T14711_Set_TV einfügen | Bereich: 0 - 61 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Quelle für den Rechenwert 1 | |
| Hinweis: | Die beiden Rechenwerte können dann ihrerseits wieder als Sollwertquellen für analoge Ausgänge oder Feldbuskommunikation verwendet werden. Damit ergibt sich eine extrem flexible Struktur wie Daten weitergegeben werden können. | |

| | | |
|---------------|---|----------------|
| P4722 | CV1 Operator 1: | INT |
| P4726 | CV1 Operator 2: | |
| Auswahl: | TEXTGRUPPE T14722_TV_Opereinfügen | Bereich: 0 - 4 |
| Kaltstart: | 00: --- | |
| Beschreibung: | Operatoren die zum berechnen des Rechenwerts dienen | |
| Hinweis: | | |

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| P4730 | CV2 Quelle 1: | INT |
| P4734 | CV2 Quelle 2: | |
| P4738 | CV2 Quelle 3: | |
| Auswahl: | Siehe P4720 CV1 Quelle 1 | Bereich: 0 - 61 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Quelle für den Rechenwert 2 | |
| Hinweis: | Die beiden Rechenwerte können dann ihrerseits wieder als Sollwertquellen für analoge Ausgänge oder Feldbuskommunikation verwendet werden. Damit ergibt sich eine extrem flexible Struktur wie Daten weitergegeben werden können. | |

| | | |
|--------------|------------------------|------------|
| P4732 | CV2 Operator 1: | INT |
| P4736 | CV2 Operator 2: | |

| | | | |
|---------------|---|----------|-------|
| Auswahl: | Siehe P4722 CV1 Operator 1 | Bereich: | 0 - 4 |
| <hr/> | | | |
| Kaltstart: | 00: --- | | |
| Beschreibung: | Operatoren die zum berechnen des Rechenwerts dienen | | |

| | | | |
|-----------------------------------|---|------------|--------|
| P4770 | TV1 Quelle 1: | INT | |
| P4774 TV1 Quelle 2: | | | |
| P4778 TV1 Quelle 3: | | | |
| <hr/> | | | |
| Auswahl: | Siehe P4720 CV1 Quelle 1 | Bereich: | 0 - 61 |
| <hr/> | | | |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | | |
| Beschreibung: | Quelle für den Transferwert 1 | | |
| Hinweis: | Die beiden Transferwerte können dann ihrerseits wieder als Sollwertquellen für analoge Ausgänge oder Feldbuskommunikation verwendet werden. Damit ergibt sich eine extrem flexible Struktur wie Daten weitergegeben werden können. | | |

| | | | |
|-------------------------------------|---|------------|-------|
| P4772 | TV1 Operator 1: | INT | |
| P4776 TV1 Operator 2: | | | |
| <hr/> | | | |
| Auswahl: | Siehe P4722 CV1 Operator 1 | Bereich: | 0 - 4 |
| <hr/> | | | |
| Kaltstart: | 00: --- | | |
| Beschreibung: | Operatoren, die zum Berechnen des Transferwertes dienen | | |
| Hinweis: | <hr/> | | |

| | | | |
|-----------------------------------|---|------------|--------|
| P4780 | TV2 Quelle 1: | INT | |
| P4784 TV2 Quelle 2: | | | |
| P4788 TV2 Quelle 3: | | | |
| <hr/> | | | |
| Auswahl: | Siehe P4720 CV1 Quelle 1 | Bereich: | 0 - 61 |
| <hr/> | | | |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | | |
| Beschreibung: | Quelle für den Transferwert 2 | | |
| Hinweis: | Die beiden Transferwerte können dann ihrerseits wieder als Sollwertquellen für analoge Ausgänge oder Feldbuskommunikation verwendet werden. Damit ergibt sich eine extrem flexible Struktur wie Daten weitergegeben werden können. | | |

| | | | |
|-------------------------------------|---|------------|-------|
| P4782 | TV2 Operator 1: | INT | |
| P4786 TV2 Operator 2: | | | |
| <hr/> | | | |
| Auswahl: | Siehe P4722 CV1 Operator 1 | Bereich: | 0 - 4 |
| <hr/> | | | |
| Kaltstart: | 00: --- | | |
| Beschreibung: | Operatoren, die zum Berechnen des Transferwertes dienen | | |
| Hinweis: | <hr/> | | |

4.4.13 P48xx Linearisierung – Parameter

| DBW | FN: 00001 | |
|------------------------------|-----------|---|
| P4800 Linearisierungswert 0: | 0.0% | ▲ |
| P4801 Linearisierungswert 1: | 0.0% | ▲ |
| P4802 Linearisierungswert 2: | 0.0% | ▲ |
| P4803 Linearisierungswert 3: | 0.0% | ▲ |
| P4804 Linearisierungswert 4: | 0.0% | ◀ |
| P4805 Linearisierungswert 5: | 0.0% | ▼ |
| P4806 Linearisierungswert 6: | 0.0% | ▼ |
| P4807 Linearisierungswert 7: | 0.0% | ▼ |
| P4808 Linearisierungswert 8: | 0.0% | ▼ |

| | | |
|---------------|---|-------------------------|
| P4800 | Linearisierungswert 0: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: -50,00 - 50,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Manche Wiegesysteme haben, bedingt durch den internen Aufbau, keine lineare Kennlinie des Gewichtssignals. Hauptsächlich relevant für Durchfluss-Messungen. Die Parametergruppe P48xx erlaubt eine entsprechende Anpassung des Gewichtssignals sowohl subtraktiv als auch additiv. Jeder Parameter ist für einen bestimmten Gewichtsmessbereich zuständig. | |
| Hinweis: | Liegt ein gemessenes Istgewicht zwischen zwei Kennlinienpunkten, erfolgt eine Geradeninterpolation. Somit wird jener Linearisierungswert stärker berücksichtigt, der dem gemessenen Rohsignal näher liegt. | |
| P4801 | Linearisierungswert 1: | INT |
| Beschreibung: | siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 8.0% relevant. | |
| P4802 | Linearisierungswert 2: | INT |
| Beschreibung: | siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 16.0% relevant. | |
| P4803 | Linearisierungswert 3: | INT |
| Beschreibung: | siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 24.0% relevant. | |
| P4804 | Linearisierungswert 4: | INT |
| Beschreibung: | siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 32.0% relevant. | |
| P4805 | Linearisierungswert 5: | INT |
| Beschreibung: | siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 40.0% relevant. | |
| P4806 | Linearisierungswert 6: | INT |
| Beschreibung: | siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 48.0% relevant. | |
| P4807 | Linearisierungswert 7: | INT |

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 56.0% relevant.

| | | |
|--------------|-------------------------------|------------|
| P4808 | Linearisierungswert 8: | INT |
|--------------|-------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 64.0% relevant.

| | | |
|--------------|-------------------------------|------------|
| P4809 | Linearisierungswert 9: | INT |
|--------------|-------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 72.0% relevant.

| | | |
|--------------|--------------------------------|------------|
| P4810 | Linearisierungswert 10: | INT |
|--------------|--------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 80.0% relevant.

| | | |
|--------------|--------------------------------|------------|
| P4811 | Linearisierungswert 11: | INT |
|--------------|--------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 88.0% relevant.

| | | |
|--------------|--------------------------------|------------|
| P4812 | Linearisierungswert 12: | INT |
|--------------|--------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 96.0% relevant.

| | | |
|--------------|--------------------------------|------------|
| P4813 | Linearisierungswert 13: | INT |
|--------------|--------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 104.0% relevant.

| | | |
|--------------|--------------------------------|------------|
| P4814 | Linearisierungswert 14: | INT |
|--------------|--------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 112.0% relevant.

| | | |
|--------------|--------------------------------|------------|
| P4815 | Linearisierungswert 15: | INT |
|--------------|--------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 120.0% relevant.

| | | |
|--------------|--------------------------------|------------|
| P4816 | Linearisierungswert 16: | INT |
|--------------|--------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 128.0% relevant.

| | | |
|--------------|--------------------------------|------------|
| P4817 | Linearisierungswert 17: | INT |
|--------------|--------------------------------|------------|

Beschreibung: siehe P4800 / Parameter ist für Belegungs-Rohsignale von 136.0% relevant.

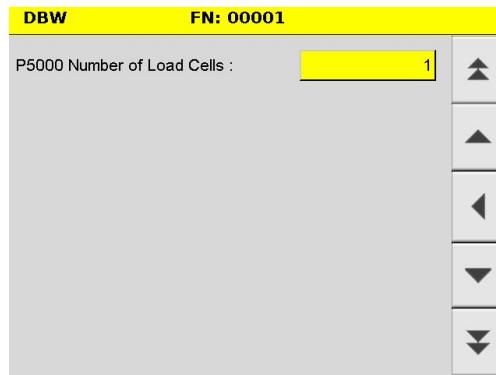
4.4.14 P485x Subtraktionssystem

| P4850 | Sub g: | INT |
|---------------|---|------------------|
| Auswahl: | 00: nicht aktiv 01: Pr Vorgabe1 02: Pr Vorgabe2 03: --- 04: Bus 1 [%] 05: Bus 2 [%] 06: Bus 3 [%] 07: Bus 4 [%] 08: AI00 09: AI01 10: AI10 11: AI11 12: AI00 x AI01 13: AI10 x AI11 14: AI01 x Bus Prozent 1 15: AI00 x Panel 16: AI01 x Panel 17: Bus Prozent 2 x Panel 18: Bus Prozent 3 x Panel 19: P4701 Fixwert 1 20: P4702 Fixwert 2 21: WC 1 22: WC 2 23: WC 3 24: WC 4 25: WC 5 26: Behälter Sim 27: VB Ges in Pr 28: --- 29: --- 30: Transferwert 1 31: Transferwert 2 32: --- 33: DWC3/5 SW1 34: DWC3/5 SW2 35: DWC3/5 SW3 36: DWC3/5 SW4 37: DWC3/5 SL1 38: DWC3/5 SL2 39: v - Soll | Bereich: 0-38 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter kommt dann zum Einsatz, wenn mehrere Bandwaagen im selben Förderband eingebaut sind. Normalerweise misst die folgende Bandwaage auch immer das Material der vorherigen Bandwaage. Mit Hilfe dieses Parameters kann eine Netto- Anzeige realisiert werden. | |
| Hinweis: | Auf Grund der internen Komplexität eines solchen Netto- Systems wird von der Verwendung dringend abgeraten. Solche Netto- Anzeigen können in modernen Visualisierung Systemen viel einfacher realisiert werden. Dieser Parameter wurde primär zur Kompatibilität mit früheren Gerätegenerationen noch integriert. Erlaubt den Einbau von mehreren Bandwaagen im selben Band. | |

4.4.15 P486x Trockengewichtsberechnung

| P4860 | Feuchte: | INT |
|---------------|---|-----------------------|
| | Auswahl: siehe P4850 | Bereich: 0-38 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Falls das Waagensystem das Trockengewicht eines Produktes erfassen soll, kann diese Möglichkeit hier aktiviert werden. Dieser Parameter bestimmt welche Quelle für den Feuchteistwert verwendet wird. Dieser Wert wird üblicherweise von einem Produktfeuchtesensor ermittelt, welcher über einen analogen Eingang angeschlossen ist. Alternativ kann dieser Wert auch über den Feldbus übermittelt werden. | |
| Hinweis: | Eine Trockengewichtsberechnung ohne kontinuierlichen Feuchtesensor ist üblicherweise nicht sinnvoll. | |
| P4862 | Grundfeuchte: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0,00 - 50,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Die hier eingestellte Grundfeuchte wird immer vom gemessenen Feuchtgewicht subtrahiert. Dies erfolgt unabhängig vom gemessenen Istwert des Produktfeuchtesensors. | |
| Hinweis: | --- | |
| P4864 | Feuchte 100%: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 0,00 - 80,00 |
| Kaltstart: | 0,00 | |
| Beschreibung: | Der hier eingestellte Feuchtebereich wird bei 100% (vollem) Eingangssignal vom Produktfeuchtesensor zusätzlich zur Grundfeuchte subtrahiert. Ein entsprechend geringerer Wert wird vom gemessenen Feuchtgewicht subtrahiert, wenn das Sensorsignal einen geringeren Wert zeigt. | |
| Hinweis: | --- | |
| P4870 | CosPhi Quelle: | INT |
| | Auswahl: Siehe P4850 Sub g: | Bereich: 0-39 |
| Kaltstart: | 00: nicht aktiv | |
| Beschreibung: | Diese Funktion ermöglicht es das die Waage bei unterschiedlichen Schräglagen nicht neu kalibriert werden muss. | |
| Hinweis: | Es wird ein eigener Sensor zum Feststellen der Neigung benötigt oder es wird der aktuelle Winkel per Feldbus übermittelt. | |

4.5 Parametergruppe P5xxx / Analoge E/A



In der Parametergruppe „**Analoge E/A**“ sind alle Parameter zusammengefasst, welche für die angeschlossenen Kraftaufnehmer Eingänge sowie für die konventionellen analogen Ein- und Ausgänge relevant sind.

4.5.1 P50xx Wiegekanal - Parameter

| P5000 | WK Anzahl: | INT |
|---------------|--|--------------|
| | Einheit: Absolut | Bereich: 1-4 |
| Kaltstart: | 1 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie viele Kraftaufnehmer für die Istgewichtsmessung auf der Messstrecke (Hauptmessung) reserviert sind. Alle folgenden Kraftaufnehmer werden für optionale Messungen, wie zum Beispiel Vorbehältergewichtsmessung o. ä. verwendet. | |
| Hinweis: | --- | |

| DBW | FN: 00001 | | |
|----------------------------|------------|--|----------------------------------|
| P5012 Nennkennwert WC1: | 2.00 mV/V | <input type="button" value=">0<"/> | <input type="button" value="▲"/> |
| P5014 Wiegekanal 1 Offset: | 01.5000 mV | <input type="button" value="▼"/> | |
| P5016 Wiegekanal 1 Span: | 08.0000 mV | <input type="button" value="◀"/> | <input type="button" value="▼"/> |
| | 100.00 % | Span | |
| aktueller wert: | -2.1774 mV | WC1: | -45.96 % |

| | | |
|---------------|--|-----------------------|
| P5002 | Nennkennwert WC 0: | INT |
| P5012 | Nennkennwert WC 1: | INT |
| P5022 | Nennkennwert WC 2: | INT |
| P5032 | Nennkennwert WC 3: | INT |
| P5042 | Nennkennwert WC 4: | INT |
| P5052 | Nennkennwert WC 5: | INT |
| | Einheit: mV/V | Bereich: 0,01 – 99,99 |
| Kaltstart: | 2,00 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Nullpunkt des jeweiligen mV-Eingangs. Über die graue Taste "Set Offset" kann der tatsächlich gemessene Wert automatisch in den Parameter übertragen werden. | |
| Hinweis: | Wie viele Kraftaufnehmerkarten sind eingebaut? (R9500) | |

| | | |
|------------------|---|-------------------------|
| P5004 | Wiegekanal 0 Offset: | INT |
| P5014 | Wiegekanal 1 Offset: | INT |
| P5024 | Wiegekanal 2 Offset: | INT |
| P5034 | Wiegekanal 3 Offset: | INT |
| P5044 | Wiegekanal 4 Offset: | INT |
| P5054 | Wiegekanal 5 Offset: | INT |
| Einheit: mV | | Bereich: 0,550 - 10,000 |
| Kaltstart: | 1,000 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Nullpunkt des jeweiligen mV-Eingangs. Über die graue Taste „Nullpunkt“ kann der aktuell gemessene Wert automatisch in den Parameter übertragen werden. | |
| Hinweis: | Wie viele Kraftaufnehmerkarten sind eingebaut? (R9500) | |
| P5006 | Wiegekanal 0 Span: | INT |
| P5016 | Wiegekanal 1 Span: | INT |
| P5026 | Wiegekanal 2 Span: | INT |
| P5036 | Wiegekanal 3 Span: | INT |
| P5046 | Wiegekanal 4 Span: | INT |
| P5056 | Wiegekanal 5 Span: | INT |
| Einheit: mV | | Bereich: 0,500 - 12,000 |
| Kaltstart: | 2,000 | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Messspanne (100%) des jeweiligen mV-Eingangs. Über die graue Taste „Span“ kann der aktuell gemessene Wert automatisch in den Parameter übertragen werden. Dabei wird der Wert mit dem danebenstehenden, einstellbaren Prozentwert automatisch skaliert. | |
| Hinweis: | Dieser Parameter ist der wichtigste Parameter für die Messung des gesamten Wiegesystems. Generell führt eine Reduktion des Parameters dazu, dass das Wiegesystem MEHR misst bzw. zählt. Umgekehrt führt eine Erhöhung des Parameters dazu, dass das Wiegesystem WENIGER erfasst, da durch die höhere Messspanne auch ein höheres Eingangssignal notwendig wird. | |
| P5007 | WK0 Hardwarefilter: | INT |
| P5017 | WK1 Hardwarefilter: | INT |
| P5027 | WK2 Hardwarefilter: | INT |
| P5037 | WK3 Hardwarefilter: | INT |
| P5047 | WK4 Hardwarefilter: | INT |
| P5057 | WK5 Hardwarefilter: | INT |
| Einheit: Absolut | | Bereich: 1 - 10000 |
| Beschreibung: | Dieser Parameter erlaubt die Glättung des Eingangssignals. Diese Abarbeitung vom Wiegekanal ist geschwindigkeitsunabhängig | |

| | |
|----------|--|
| Hinweis: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Eingangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |
|----------|--|

| | | |
|--------------|-----------------------|-----------------------|
| P5008 | WK0 Mittelung: | INT |
| P5018 | WK1 Mittelung: | INT |
| P5028 | WK2 Mittelung: | INT |
| P5038 | WK3 Mittelung: | INT |
| P5048 | WK4 Mittelung: | INT |
| P5058 | WK5 Mittelung: | INT |
| | Einheit: Absolut | Bereich: -1000 - 1000 |

| | |
|---------------|--|
| Beschreibung: | Dieser Parameter erlaubt die Glättung des Eingangssignals. Positive Zahlen glätten das Signal mit Hilfe einer additiven Mittelung. Es werden kontinuierlich n-Werte addiert und nach Ablauf wird durch jene Anzahl dividiert. Mit negativen Werten kann die Steilheit einer Signaländerung begrenzt werden. Somit werden kleinen Änderungen voll durchgesteuert und größere Änderungen begrenzt. |
| Hinweis: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Eingangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

| | | |
|--------------|-------------------|--------------|
| P5019 | WC1 Tara: | INT |
| P5029 | WC2 Tara: | INT |
| P5039 | WC3 Tara: | INT |
| P5049 | WC4 Tara: | INT |
| P5059 | WC5 Tara: | INT |
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0/1 |

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 0 |
| Beschreibung: | Beschreibt wie die Tara eines Wiegekanals gebildet wird. Diese kann je nach Anwendung unterschiedlich sein. (z.B. Behältermessungen oder Links/Rechts-Auswertung) |
| Hinweis: | --- |

4.5.2 P52xx Analogeingangskanäle - Parameter

| DBW | FN: 00001 | |
|-------------------------|--|-------------------------------------|
| P5202 AI 00 Signaltyp: | 01: I / Strom [mA] | <input type="button" value="▼"/> |
| | <input type="button" value="Nullpunkt"/> | <input type="button" value="▲"/> |
| P5204 AI 00 Offset: | 2000 | <input type="button" value="▼"/> |
| P5206 AI 00 Span: | 8000 | <input type="button" value="◀"/> |
| Span in %: | 100.00 % | <input type="button" value="Span"/> |
| P5208 AI 00: Mittelung: | -30 | <input type="button" value="▼"/> |
| aktueller wert: | 0.01 % | <input type="button" value="▼"/> |

| | | |
|--------------|--|-----------------|
| P5202 | AI 00 Signaltyp: | INT |
| P5212 | AI 01 Signaltyp: | INT |
| P5222 | AI 10 Signaltyp: | INT |
| P5232 | AI 11 Signaltyp: | INT |
| Auswahl: | 00: U / Spannung 01: I / Strom (mA) | Bereich: 0-1 |

| | |
|---------------|--|
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Betriebsmodus des jeweiligen analogen Eingangskanals. Es kann zwischen Spannungssignal (V) und Stromsignal (mA) gewählt werden, wobei darauf geachtet werden muss, dass auch der Eingangskontakt auf der Karte bei den beiden Einstellungen unterschiedlich ist. |
| Hinweis: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Eingangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |
| Abhängigkeit: | Analogeingangskarte eingebaut? (R9520) |

| | | |
|--------------|----------------------|-------------------------|
| P5204 | AI 00 Offset: | INT |
| P5214 | AI 01 Offset: | INT |
| P5224 | AI 10 Offset: | INT |
| P5234 | AI 11 Offset: | INT |
| Einheit: | Absolut | Bereich: -200 - 5000 |

| | |
|---------------|--|
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Nullpunkt des jeweiligen analogen Eingangskanals. Über die graue Taste „Nullpunkt“ kann der aktuell gemessene Wert automatisch in den Parameter übertragen werden. Falls eine 4..20mA - Ausgabe erwünscht ist, muss dieser Parameter auf 2000 (20.00%), gestellt werden, um das Basissignal auf 4mA festzulegen. |
| Hinweis: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Eingangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

| | | |
|--------------|--------------------|------------|
| P5206 | AI 00 Span: | INT |
| P5216 | AI 01 Span: | INT |
| P5226 | AI 10 Span: | INT |

| | | |
|--------------|--------------------|-------------------------|
| P5236 | AI 11 Span: | INT |
| | Einheit: % | Bereich: 10,00 - 120,00 |

| | |
|----------------------|--|
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Bereich der Ausgabespanne des jeweiligen analogen Eingangskanals. Über die graue Taste „Span“ kann der aktuell gemessene Wert (Vollausschlag) automatisch in den Parameter übertragen werden. Falls eine 4..20mA - Ausgabe erwünscht ist, muss dieser Parameter auf 8000 (80.00%) gestellt werden, um den Arbeitsbereich des Signals auf 16mA festzulegen. |
| Hinweis: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Eingangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

| | | |
|--------------|-------------------------|-----------------------|
| P5208 | AI 00 Mittelung: | INT |
| P5218 | AI 01 Mittelung: | INT |
| P5228 | AI 10 Mittelung: | INT |
| P5238 | AI 11 Mittelung: | INT |
| | Einheit: Absolut | Bereich: -1000 - 1000 |

| | |
|----------------------|---|
| Beschreibung: | Dieser Parameter erlaubt die Glättung des Eingangssignals. Positive Zahlen glätten das Signal mit Hilfe einer additiven Mittelung. Es werden kontinuierlich n-Werte addiert und nach Ablauf wird durch jene Anzahl dividiert. Mit negativen Werten kann die Steilheit einer Signaländerung begrenzt werden. Somit werden kleine Änderungen voll durchgesteuert und größere Änderungen begrenzt. |
| Hinweis: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Eingangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

4.5.3 P55xx Analogausgangskanäle - Parameter

| DBW | FN: 00001 | |
|------------------------|------------------|---|
| P5500 AO 00: | 02: Antrieb WB | ▲ |
| P5502 AO 00 Signaltyp: | 00: U / Spannung | ▲ |
| P5504 AO 00 Offset: | 0 | ◀ |
| P5506 AO 00 Span: | 10000 | ◀ |
| P5508 AO 00 Mittelung: | -1 | ▼ |
| FT: | 100.00 % | |



| | | |
|-------|---|------------------|
| P5500 | AO 00: | INT |
| P5510 | AO 01: | INT |
| P5520 | AO 02: | INT |
| P5530 | AO 03: | INT |
| P5540 | AO10: | INT |
| P5550 | AO11: | INT |
| P5560 | AO12: | INT |
| P5570 | AO13: | INT |
| | Auswahl: 00: P3 Leistung 01: Zuteilerstellgröße 02: Antrieb WB 03: 0% ausgeben 04: 50% ausgeben 05: 100% ausgeben 06: g1-Belegung 07: g2-Belegung 08: g3-Belegung 09: Skalierung 2 10: Sollwert ausgeben 11: P2 Leistung 12: P1 Leistung 13: Regelabweichung % 14: ChargeFeinstrom 15: Zuteilerabweichung 16: g3-Bruttobelegung 17: Transferwert 1 18: Transferwert 2 19: Bruttobelegung 20: Behältergewicht % 21: Vorbehälterregler 22: Geschwindigkeit 23: AW 24: Prüfgewicht 25: g1RR-Gewicht 26: g1R-Gewicht 27: g1L-Gewicht 28: g1LL-Gewicht 29: g1 abs [g] 30: g3 abs [g] 31: --- | Bereich: 0-31 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 06: g1-Belegung |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt das Ausgabesignal, welches auf dem Kanal ausgegeben wird. |
| Hinweis: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Ausgangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |
| Abhängigkeit: | Analoge Ausgangskarte eingebaut? (R9550) |

| | | |
|-------|------------------|-----|
| P5502 | AO 00 Signaltyp: | INT |
| P5512 | AO 01 Signaltyp: | INT |
| P5522 | AO 02 Signaltyp: | INT |

| | | |
|--------------|---|-----------------|
| P5532 | AO 03 Signaltyp: | INT |
| P5542 | AO10 Signaltyp: | INT |
| P5552 | AO11 Signaltyp: | INT |
| P5562 | AO12 Signaltyp: | INT |
| P5572 | AO13 Signaltyp: | INT |
| | Auswahl: 00: U / Spannung 01: I / Strom (mA) | Bereich: 0-1 |

| | |
|----------------------|--|
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Betriebsmodus des jeweiligen analogen Ausgangskanals. Es kann zwischen Spannungssignal (V) und Stromsignal (mA) gewählt werden, wobei darauf geachtet werden muss, dass auch der Ausgangspin auf der Karte bei den beiden Einstellungen unterschiedlich ist. |
| Hinweis: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Ausgangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

| | | |
|--------------|----------------------|----------------------|
| P5504 | AO 00 Offset: | INT |
| P5514 | AO 01 Offset: | INT |
| P5524 | AO 02 Offset: | INT |
| P5534 | AO 03 Offset: | INT |
| P5544 | AO10 Offset: | INT |
| P5554 | AO11 Offset: | INT |
| P5564 | AO12 Offset: | INT |
| P5574 | AO13 Offset: | INT |
| | Einheit: Absolut | Bereich: 0 - 5000 |

| | |
|----------------------|--|
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Nullpunkt des jeweiligen analogen Ausgangskanals. Falls eine 4..20mA - Ausgabe erwünscht ist, muss dieser Parameter auf 2000 (20.00%),gestellt werden, um das Basissignal auf 4mA festzulegen. |
| Hinweis: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Ausgangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

| | | |
|--------------|--------------------|-----------------------|
| P5506 | AO 00 Span: | INT |
| P5516 | AO 01 Span: | INT |
| P5526 | AO 02 Span: | INT |
| P5536 | AO 03 Span: | INT |
| P5546 | AO10 Span: | INT |
| P5556 | AO11 Span: | INT |
| P5566 | AO12 Span: | INT |
| P5576 | AO13 Span: | INT |
| | Einheit: Absolut | Bereich: 0 - 10000 |

| | |
|----------------------|---|
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Bereich der Ausgabespanne des jeweiligen analogen Ausgangskanals. Falls eine 4..20mA - Ausgabe erwünscht ist, muss dieser Parameter auf 8000 (80.00%) |
|----------------------|---|

gestellt werden, um den Arbeitsbereich des Signals auf 16mA festzulegen.

Hinweis: Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Ausgangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird.

| | | |
|------------------|-------------------------|------------------------|
| P5508 | AO 00 Mittelung: | INT |
| P5518 | AO 01 Mittelung: | INT |
| P5528 | AO 02 Mittelung: | INT |
| P5538 | AO 03 Mittelung: | INT |
| P5548 | AO10 Mittelung: | INT |
| P5558 | AO11 Mittelung: | INT |
| P5568 | AO12 Mittelung: | INT |
| P5578 | AO13 Mittelung: | INT |
| Einheit: Absolut | | Bereich: -1000 - 1,000 |

Beschreibung: Dieser Parameter erlaubt die Glättung des Ausgangssignals.
 Positive Zahlen glätten das Signal mit Hilfe einer additiven Mittelung. Es werden kontinuierlich n-Werte addiert und nach Ablauf durch jene Anzahl dividiert.
 Mit negativen Werten kann die Steilheit einer Signaländerung begrenzt werden. Somit werden kleine Änderungen voll durchgesteuert und größere Änderungen begrenzt.

Hinweis: Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazu gehörende Ausgangskarte gesteckt ist und vom System erkannt wird.

4.5.4 P58xx MoviMot – Parameter

| DBW | FN: 00001 |
|--------------------------------|----------------|
| P5800 MM00 Sollwertquelle: | 02: Antrieb WB |
| P5801 MM00 Einschaltbedingung: | 00: --- |
| P5802 MM00 Drehrichtung: | 00: Rechtslauf |
| P5804 MM00 Offset: | 0 |
| P5806 MM00 Span: | 10000 |
| P5808 MM00 Mittelung: | -1 |

Die folgende Parametergruppe beschreibt die direkte Ansteuerung eines SEW-MoviMot Frequenzumformers per RS485- Kommunikationsmodul. Logisch gesehen ist die Ansteuerung primär mit einem analogen Ausgang vergleichbar. Statt eines Volt oder Milli- Amperesignals wird der Zahlenwert digital übermittelt. Offset, Span und Mittelung können zur Signaloptimierung wie bei einem konventionellen analogen Ausgang angepasst werden.

Die erste Kommunikationskarte MM1yx kann zwei MoviMots (MM00 – MM01) ansteuern.

Die zweite Kommunikationskarte MM2yx kann ebenfalls zwei MoviMots (MM02 – MM03) ansteuern.

| | | |
|--------------|--|------------------|
| P5800 | MM00 Sollwertquelle: | INT |
| P5810 | MM01 Sollwertquelle: | INT |
| P5820 | MM10 Sollwertquelle: | INT |
| P5830 | MM11 Sollwertquelle: | INT |
| Auswahl: | 00: P3 Leistung 01: Zuteilerstellgröße 02: Antrieb WB 03: 0% ausgeben 04: 50% ausgeben 05: 100% ausgeben 06: g1-Belegung 07: g2-Belegung 08: g3-Belegung 09: Skalierung 2 10: Sollwert ausgeben 11: P2 Leistung 12: P1 Leistung 13: Regelabweichung % 14: ChargeFeinstrom 15: Zuteilerabweichung 16: g3-Bruttobelegung 17: Transferwert 1 18: Transferwert 2 19: Bruttobelegung 20: Behältergewicht % 21: Vorbehälterregler 22: Geschwindigkeit 23: AW 24: Prüfgewicht 25: g1RR-Gewicht | Bereich: 0-31 |

26: g1R-Gewicht
 27: g1L-Gewicht
 28: g1LL-Gewicht
 29: g1 abs [g]
 30: g3 abs [g]
 31: ---

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 00: P3 Leistung |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt das Ausgabesignal, welches als Zahl direkt an den MoviMot übertragen wird. |
| Hinweis: | Die häufigsten Sollwerte sind die Nummer 03: für den Sollwert des Förderbandes und 01: für den MoviMot des Zuteilers. |
| Abhängigkeit: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazugehörende MoviMot- Karte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

| | | |
|--------------|--|------------------|
| P5801 | MM00 Einschaltbedingung: | INT |
| P5811 | MM01 Einschaltbedingung: | INT |
| P5821 | MM10 Einschaltbedingung: | INT |
| P5831 | MM11 Einschaltbedingung: | INT |
| Auswahl: | 00: --- 01: Warnung 02: Betriebsbereit 03: Gestoppt 04: Leer 05: g3 min-Belegung 06: g3 max-Belegung 07: Panel 08: Remote 09: Regelabweichung 10: Schlupf 11: Test/Tara läuft 12: Prüfgewicht auflegen 13: Wagenantrieb ein 14: Zuteiler ein 15: Zuteilerreduktion 16: Zuteilerrichtung 17: Zuteiler auf 18: Zuteiler zu 19: REM/RDY 20: Motor Waage 21: Chargenfreigabe 22: Grobstromdosierung 23: Feinstromdosierung 24: --- 25: Behälter füllen 26: Behälter leer 27: Bewegungsstörung 28: Kontrollwaagenabweichung 29: --- 30: Zählerimpuls 31: Live Bit 32: Feldrelais1 33: Feldrelais2 34: Feldrelais3 | Bereich: 0-95 |

35: Feldrelais4
 36: Feldrelais5
 37: Feldrelais6
 38: Feldrelais7
 39: ---
 40: ---
 41: Bandlenkbefehl
 42: ---
 43: Bandschieflauf
 44: ---
 45: Local
 46: ACK OUT
 47: Antriebe gesperrt
 48: ---
 49: Bandlenkung einziehen
 50: Bandlenkung ausfahren
 51: XD1 Zusatzantrieb 1 ein
 52: XD2 Zusatzantrieb 2 ein
 53: XD3 Zusatzantrieb 3 ein
 54: XD4 Zusatzantrieb 4 ein
 55: XD5 Zusatzantrieb 5 ein
 56: ---
 57: ---
 58: Parmodus
 59: Parameter sichern
 60: Behälter max
 61: Behälter min
 62: SF Waagenantrieb ein 1
 63: SF Waagenantrieb ein 2
 64 – 87: ---
 88: BCD0_Scan_XXX1
 89: BCD0_Scan_XX1X
 90: BCD0_Scan_X1XX
 91: BCD0_Scan_1XXX
 92: BCD1_Scan_XXX1
 93: BCD1_Scan_XX1X
 94: BCD1_Scan_X1XX
 95: BCD1_Scan_1XXX

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt das Freigabe- Signal (EIN) mit dem der MoviMot- Antrieb gestartet und gestoppt wird. |
| Hinweis: | Die häufigsten Sollwerte sind die Nummer 13: für den Hauptantrieb und 14: für den MoviMot des Zuteilers. |
| Abhängigkeit: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazugehörige MoviMot- Karte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

| | | |
|--------------|---------------------------------|-----------------|
| P5802 | MM00 Drehrichtung: | INT |
| P5812 | MM01 Drehrichtung: | INT |
| P5822 | MM10 Drehrichtung: | INT |
| P5832 | MM11 Drehrichtung: | INT |
| Auswahl: | 00: Rechtslauf 01: Linkslauf | Bereich: 0-1 |

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 00: Rechtslauf |
| Beschreibung: | Je nach mechanischer Anordnung des Antriebs muss die Drehrichtung des Antriebs bestimmt werden damit sich Förderband oder die Schnecke vorwärts in die richtige Richtung dreht. |
| Hinweis: | Eine Änderung der Phasenfolge ist am MoviMot nicht möglich! |

| | | |
|--------------|---------------------|------------------------|
| P5804 | MM00 Offset: | INT |
| P5814 | MM01 Offset: | INT |
| P5824 | MM10 Offset: | INT |
| P5834 | MM11 Offset: | INT |
| | Einheit: - | Bereich: -1000 - +1000 |

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 0 |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Nullpunkt des jeweiligen MoviMot- Kanals. |
| Hinweis: | Das Ausgangssignal ist grundsätzlich als Zahl von 0 – 10000 für 0,00 -100.00% normiert. |
| Abhängigkeit: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazugehörige MoviMot- Karte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

| | | |
|--------------|-------------------|-----------------------|
| P5806 | MM00 Span: | INT |
| P5816 | MM01 Span: | INT |
| P5826 | MM10 Span: | INT |
| P5836 | MM11 Span: | INT |
| | Einheit: | Bereich: 8000 – 12000 |

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | 10000 |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Arbeitsbereich des jeweiligen MoviMot- Kanals. |
| Hinweis: | Das Ausgangssignal ist grundsätzlich als Zahl von 0 – 10000 für 0,00 -100.00% normiert. |
| Abhängigkeit: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazugehörige MoviMot- Karte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

| | | |
|--------------|------------------------|------------------------|
| P5808 | MM00 Mittelung: | INT |
| P5818 | MM01 Mittelung: | INT |
| P5828 | MM10 Mittelung: | INT |
| P5838 | MM11 Mittelung: | INT |
| | Einheit: | Bereich: -1000 - 1,000 |

| | |
|---------------|---|
| Kaltstart: | -1 |
| Beschreibung: | Dieser Parameter erlaubt die Glättung des Eingangssignals. Positive Zahlen glätten das Signal mit Hilfe einer additiven Mittelung. Es werden kontinuierlich n-Werte addiert und nach Ablauf wird durch jene Anzahl dividiert. Mit negativen Werten kann die Steilheit einer Signaländerung begrenzt werden. Somit werden kleine Änderungen voll durchgesteuert und größere Änderungen begrenzt. |
| Abhängigkeit: | Dieser Parameter wird nur angeboten, wenn die dazugehörige MoviMot- Karte gesteckt ist und vom System erkannt wird. |

4.6 Parametergruppe P6xxx / Digitale Ein- und Ausgänge

| DBW | FN: 00001 | |
|-------------|-------------|-----|
| P6000 DI 00 | P6400 DO 00 | ▲ |
| P6010 DI 10 | P6410 DO 10 | ▼ |
| P6020 DI 20 | P6420 DO 20 | ◀ ▶ |

| DBW | FN: 00001 | |
|--------------|-----------------------|------|
| R6000 DI 00: | 50: Tachoeingang | ▲ |
| P6001 DI 01: | 08: Bandmarke | ▼ NO |
| P6002 DI 02: | 42: Bandablauf links | ▲ NC |
| P6003 DI 03: | 43: Bandablauf rechts | ▼ NC |
| P6004 DI 04: | 49: Schlupfsensor | ◀ NO |
| P6005 DI 05: | 00: --- | ▼ NO |

Die Parametergruppe „Digitale EA“ erlaubt die Parametrierung aller digitalen Ein- und Ausgänge.

Hinweis: Jede Digitale Eingangs-Auswahl ist auch als Buskommando 1-4 verfügbar und damit automatisch mit einem bitweisen ODER verknüpft!

4.6.1 P60xx Digitale Eingänge - Parameter

| R6000 | DI 00: | INT |
|---------------|---|-------------|
| | Auswahl: 50: Tachoeingang | Bereich: 50 |
| Kaltstart: | --- | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt den Tachoeingang. | |
| Hinweis: | Aus internen Gründen muss der Tacho auf dem DI00-Kanal liegen und KANN NICHT vom Benutzer verändert werden. | |

| P6001 | DI 01: | INT |
|-------|---|----------------|
| | Auswahl: 00: --- 01: Zähler B löschen 02: Zähler C löschen 03: REM start 04: System läuft | Bereich: 0-127 |

05: Remote
06: Panel
07: Schieflauf
08: Synchronisiermarke
09: Motorstörung
10: Fehler löschen
11: Panel start
12: Feldopto 1
13: Feldopto 2
14: Feldopto 3
15: Feldopto 4
16: Feldopto 5
17: Feldopto 6
18: Feldopto 7
19: Live Bit
20: Kettenspannung
21: >0< - Start
22: Prüfgewichtstest start
23: Materialtest start
24: Mess-Sperre
25: Zuteiler - Reglerfreigabe
26: Zuteiler - Reduktion
27: Zuteiler - JOG
28: ---
29: Rückmeldung Füllen
30: Charge Start
31: Charge abbrechen
32: System entleeren
33: Feinstrom
34: Chargensollwert extern
35: Förderweganwahlx1
36: Förderweganwahlx2
37: Panel Stop
38: Zählung auf g2
39: Trockengewichtsberechnung
40: Span anpassen
41: ---
42: Bandablauf links
43: Bandablauf rechts
44: Bandlenksensor Ein
45: Bandlenksensor Aus
46: Bandlenkung ausgefahren
47: Bandlenkung eingefahren
48: ---
49: Schlupsensor
50: Tachoeingang (nicht verwendbar!)
51: Notaus aktiv
52: ---
53: ---
54: Antriebssperre
55: Local
56: LOC start
57: LOC stop
58: Zentrale Bedienung
59: ---
60: Waagenantrieb – JOG
61: ---
62: ---
63: ---

64: Kanal 1 start
 65: Kanal 1 stop
 66: ---
 67: ---
 68: Kanal 2 start
 69: Kanal 2 stop
 70: ---
 71: ---
 72: Kanal 3 start
 73: Kanal 3 stop
 74: ---
 75: ---
 76: Kanal 4 start
 77: Kanal 4 stop
 78: ---
 79: ---
 80: Kanal 5 start
 81: Kanal 5 stop
 82 – 91: ---
 92: BCD_IN_1
 93: BCD_IN_2
 94: BCD_IN_4
 95: BCD_IN_8
 96: XD1 Impuls
 97: XD1 läuft
 98: XD1 Störung
 99: ---
 100: ---
 101: XD2 Impuls
 102: XD2 läuft
 103: XD2 Störung
 104: ---
 105: ---
 106: XD3 Impuls
 107: XD3 läuft
 108: XD3 Störung
 109: ---
 110: ---
 111: XD4 Impuls
 112: XD4 läuft
 113: XD4 Störung
 114: ---
 115: ---
 116: XD5 Impuls
 117: XD5 läuft
 118: XD5 Störung
 119 – 127: ---

Kaltstart: 08: Synchronisiermarke

Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Eingang DI01 im Wiegesystem verwendet wird.

Hinweis: Dieser Eingang ist auf der TM1yx Karte angeordnet.

| P6002 | DI 02: | INT |
|----------|-------------|-------------------|
| Auswahl: | siehe P6001 | Bereich: 0-127 |
| | | |



| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 09: Motorstörung |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Eingang DI02 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Eingang ist auf der TM1yx Karte angeordnet. |

| P6003 | DI 03: | INT |
|-------|----------------------|----------------|
| | Auswahl: siehe P6001 | Bereich: 0-127 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 04: System läuft |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Eingang DI03 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Eingang ist auf der TM1yx Karte angeordnet. |

| P6004 | DI 04: | INT |
|-------|----------------------|----------------|
| | Auswahl: siehe P6001 | Bereich: 0-127 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Eingang DI04 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Eingang ist auf der TM1yx Karte angeordnet. |

| P6005 | DI 05: | INT |
|-------|----------------------|----------------|
| | Auswahl: siehe P6001 | Bereich: 0-127 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 07: Schieflauf |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Eingang DI05 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Eingang ist auf der TM1yx Karte angeordnet. |

| DBW FN: 00001 | | | |
|---------------|--------------------------------------|----------------------------------|-------------------------------------|
| P6010 DI 10: | <input type="text" value="00: ---"/> | <input type="button" value="▼"/> | NO <input type="button" value="▲"/> |
| P6011 DI 11: | <input type="text" value="00: ---"/> | <input type="button" value="▼"/> | NO <input type="button" value="▲"/> |
| P6012 DI 12: | <input type="text" value="00: ---"/> | <input type="button" value="▼"/> | NO <input type="button" value="▲"/> |
| P6013 DI 13: | <input type="text" value="00: ---"/> | <input type="button" value="▼"/> | NO <input type="button" value="▲"/> |
| | | <input type="button" value="▼"/> | |
| | | <input type="button" value="▼"/> | |

| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P6010 | DI 10: | INT |
| P6011 | DI 11: | INT |
| P6012 | DI 12: | INT |
| P6013 | DI 13: | INT |
| Auswahl: | siehe P6001 | Bereich: 0-127 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 00: --- | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Eingang DI10 - DI13 im Wiegesystem verwendet wird. | |
| Hinweis: | Dieser Eingang ist auf der ersten DI1yx Karte angeordnet. | |

| DBW FN: 00001 | | | |
|---------------|--------------------------------------|----------------------------------|-------------------------------------|
| P6020 DI 20: | <input type="text" value="00: ---"/> | <input type="button" value="▼"/> | NO <input type="button" value="▲"/> |
| P6021 DI 21: | <input type="text" value="00: ---"/> | <input type="button" value="▼"/> | NO <input type="button" value="▲"/> |
| P6022 DI 22: | <input type="text" value="00: ---"/> | <input type="button" value="▼"/> | NO <input type="button" value="▲"/> |
| P6023 DI 23: | <input type="text" value="00: ---"/> | <input type="button" value="▼"/> | NO <input type="button" value="▲"/> |
| | | <input type="button" value="▼"/> | |
| | | <input type="button" value="▼"/> | |

| | | |
|---------------|---|-------------------|
| P6020 | DI 20: | INT |
| P6021 | DI 21: | INT |
| P6022 | DI 22: | INT |
| P6023 | DI 23: | INT |
| Auswahl: | siehe P6001 | Bereich: 0-127 |
| <hr/> | | |
| Kaltstart: | 00: --- | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie die digitalen Eingänge DI20 - DI23 im Wiegesystem verwendet werden. | |

| | | |
|---------------|--|--|
| Hinweis: | Diese Eingänge sind auf der zweiten DI2yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird. | |
| Abhängigkeit: | Eingangskarte eingebaut? (R9600) | |

| | | |
|--------------|---------------|-------------------|
| P6030 | DI 30: | INT |
| P6031 | DI 31: | INT |
| P6032 | DI 32: | INT |
| P6033 | DI 33: | INT |
| Auswahl: | siehe P6001 | Bereich: 0-127 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie die digitalen Eingänge DI30 – DI33 im Wiegesystem verwendet werden. |
| Hinweis: | Diese Eingänge sind auf der dritten DI3yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird. |
| Abhängigkeit: | Eingangskarte eingebaut? (R9600) |

| | | |
|--------------|---------------|-------------------|
| P6040 | DI 40: | INT |
| P6041 | DI 41: | INT |
| P6042 | DI 42: | INT |
| P6043 | DI 43: | INT |
| Auswahl: | siehe P6001 | Bereich: 0-127 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie die digitalen Eingänge DI40 – DI43 im Wiegesystem verwendet werden. |
| Hinweis: | Diese Eingänge sind auf der vierten DI4yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird. |
| Abhängigkeit: | Eingangskarte eingebaut? (R9600) |

| | | |
|--------------|---------------|-------------------|
| P6050 | DI 50: | INT |
| P6051 | DI 51: | INT |
| P6052 | DI 52: | INT |
| P6053 | DI 53: | INT |
| Auswahl: | siehe P6001 | Bereich: 0-127 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie die digitalen Eingänge DI50 – DI53 im Wiegesystem verwendet werden. |
| Hinweis: | Diese Eingänge sind auf der fünften DI5yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird. |
| Abhängigkeit: | Eingangskarte eingebaut? (R9600) |

| | | |
|--------------|---------------|-------------------|
| P6060 | DI 60: | INT |
| P6061 | DI 61: | INT |
| P6062 | DI 62: | INT |
| P6063 | DI 63: | INT |
| Auswahl: | siehe P6001 | Bereich: 0-127 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie die digitalen Eingänge DI60 – DI63 im Wiegesystem verwendet werden. |
| Hinweis: | Diese Eingänge sind auf der fünften DI6yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird. |
| Abhängigkeit: | Eingangskarte eingebaut? (R9600) |

| | | |
|--------------|---------------|-------------------|
| P6070 | DI 70: | INT |
| P6071 | DI 71: | INT |
| P6072 | DI 72: | INT |
| P6073 | DI 73: | INT |
| Auswahl: | siehe P6001 | Bereich: 0-127 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie die digitalen Eingänge DI70 – DI73 im Wiegesystem verwendet werden. |
| Hinweis: | Diese Eingänge sind auf der fünften DI7yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird. |
| Abhängigkeit: | Eingangskarte eingebaut? (R9600) |

| | | |
|---------------|---|-----------------|
| R6100 | DI 00 Inverter: | INT |
| Auswahl: | 00: Schließer | Bereich: 0-3 |
| Beschreibung: | Dieser Parameter kann nicht verändert werden. | |
| Hinweis: | siehe Tachoeingang (R6000) | |

| | | |
|--------------|--|-----------------|
| P6101 | DI 01 Inverter: | INT |
| P6102 | DI 02 Inverter: | INT |
| P6103 | DI 03 Inverter: | INT |
| P6104 | DI 04 Inverter: | INT |
| P6105 | DI 05 Inverter: | INT |
| Auswahl: | 00: Schließer 01: Öffnerkontakt 02: Force auf 1: 03: Force auf 0: | Bereich: 0-3 |



Beschreibung: Dieser Parameter erlaubt eine Änderung der Schaltcharakteristik sowie ein Zwangssetzen (Force) auf die Werte 0 oder 1.

Hinweis: Die Force-Funktionen dienen primär Simulationstests, können aber auch verwendet werden, um bestimmte Funktionalitäten permanent zu aktivieren.

| | | |
|--------------|------------------------|--------------|
| P6110 | DI 10 Inverter: | INT |
| P6111 | DI 11 Inverter: | INT |
| P6112 | DI 12 Inverter: | INT |
| P6113 | DI 13 Inverter: | INT |
| | Auswahl: siehe P6101 | Bereich: 0-3 |

Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt die Eingangscharakteristik der digitalen Eingänge DI10 - DI13.

Hinweis: Diese Eingänge sind auf der ersten DI1yx Karte angeordnet.

| | | |
|--------------|------------------------|--------------|
| P6120 | DI 20 Inverter: | INT |
| P6121 | DI 21 Inverter: | INT |
| P6122 | DI 22 Inverter: | INT |
| P6123 | DI 23 Inverter: | INT |
| | Auswahl: siehe P6101 | Bereich: 0-3 |

Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt die Eingangscharakteristik der digitalen Eingänge DI20 - DI23.

Hinweis: Diese Eingänge sind auf der zweiten DI2yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird.

| | | |
|--------------|------------------------|--------------|
| P6130 | DI 30 Inverter: | INT |
| P6131 | DI 31 Inverter: | INT |
| P6132 | DI 32 Inverter: | INT |
| P6133 | DI 33 Inverter: | INT |
| | Auswahl: siehe P6101 | Bereich: 0-3 |

Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt die Eingangscharakteristik der digitalen Eingänge DI30 – DI33.

Hinweis: Diese Eingänge sind auf der zweiten DI3yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird.

| | | |
|--------------|------------------------|--------------|
| P6140 | DI 40 Inverter: | INT |
| P6141 | DI 41 Inverter: | INT |
| P6142 | DI 42 Inverter: | INT |
| P6143 | DI 43 Inverter: | INT |
| | Auswahl: siehe P6101 | Bereich: 0-3 |

Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt die Eingangscharakteristik der digitalen Eingänge DI40 – DI43.

Hinweis: Diese Eingänge sind auf der zweiten DI4yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird.

| | | |
|--------------|------------------------|-----------------|
| P6150 | DI 50 Inverter: | INT |
| P6151 | DI 51 Inverter: | INT |
| P6152 | DI 52 Inverter: | INT |
| P6153 | DI 53 Inverter: | INT |
| | Auswahl: siehe P6101 | Bereich: 0-3 |

Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt die Eingangscharakteristik der digitalen Eingänge DI50 – DI53.

Hinweis: Diese Eingänge sind auf der zweiten DI5yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird.

| | | |
|--------------|------------------------|-----------------|
| P6160 | DI 60 Inverter: | INT |
| P6161 | DI 61 Inverter: | INT |
| P6162 | DI 62 Inverter: | INT |
| P6163 | DI 63 Inverter: | INT |
| | Auswahl: siehe P6101 | Bereich: 0-3 |

Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt die Eingangscharakteristik der digitalen Eingänge DI60 – DI63.

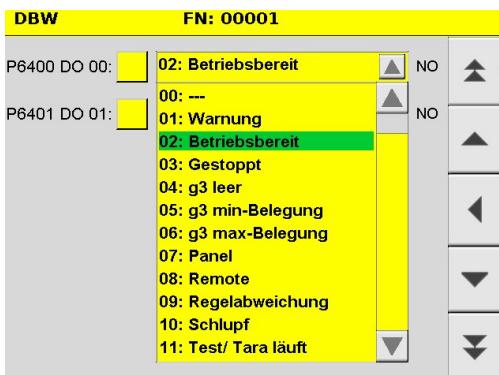
Hinweis: Diese Eingänge sind auf der zweiten DI6yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird.

| | | |
|--------------|------------------------|-----------------|
| P6170 | DI 70 Inverter: | INT |
| P6171 | DI 71 Inverter: | INT |
| P6172 | DI 72 Inverter: | INT |
| P6173 | DI 73 Inverter: | INT |
| | Auswahl: siehe P6101 | Bereich: 0-3 |

Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt die Eingangscharakteristik der digitalen Eingänge DI70 – DI73.

Hinweis: Diese Eingänge sind auf der zweiten DI7yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird.

4.6.2 P64xx Digitale Ausgänge – Parameter



| P6400 | DO 00: | INT |
|-------|--|------------------|
| | Auswahl: 00: --- 01: Warnung 02: Betriebsbereit 03: Gestoppt 04: Leer 05: g3 min-Belegung 06: g3 max-Belegung 07: Panel 08: Remote 09: Regelabweichung 10: Schlupf 11: Test/Tara läuft 12: Prüfgewicht auflegen 13: Wagenantrieb ein 14: Zuteiler ein 15: Zuteilerreduktion 16: Zuteilerrichtung 17: Zuteiler auf 18: Zuteiler zu 19: REM/RDY 20: Motor Waage 21: Chargenfreigabe 22: Grobstromdosierung 23: Feinstromdosierung 24: --- 25: Behälter füllen 26: Behälter leer 27: Bewegungsstörung 28: Kontrollwaagenabweichung 29: --- 30: Zählerimpuls 31: Live Bit 32: Feldrelais1 33: Feldrelais2 34: Feldrelais3 35: Feldrelais4 36: Feldrelais5 37: Feldrelais6 38: Feldrelais7 39: --- | Bereich: 0-95 |

40: ---
 41: Bandlenkbefehl
 42: ---
 43: Bandschieflauf
 44: ---
 45: Local
 46: ACK OUT
 47: Antriebe gesperrt
 48: ---
 49: Bandlenkung einziehen
 50: Bandlenkung ausfahren
 51: XD1 Zusatzantrieb 1 ein
 52: XD2 Zusatzantrieb 2 ein
 53: XD3 Zusatzantrieb 3 ein
 54: XD4 Zusatzantrieb 4 ein
 55: XD5 Zusatzantrieb 5 ein
 56: ---
 57: ---
 58: Parmodus
 59: Parameter sichern
 60: Behälter max
 61: Behälter min
 62: SF Waagenantrieb ein 1
 63: SF Waagenantrieb ein 2
 64 – 87: ---
 88: BCD0_Scan_XXX1
 89: BCD0_Scan_XX1X
 90: BCD0_Scan_X1XX
 91: BCD0_Scan_1XXX
 92: BCD1_Scan_XXX1
 93: BCD1_Scan_XX1X
 94: BCD1_Scan_X1XX
 95: BCD1_Scan_1XXX

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 01: Warnung |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Ausgang DO00 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Ausgang ist auf der TM1yx Karte angeordnet. |

| P6401 | DO 01: | INT |
|---------------|--|---------------|
| | Auswahl: siehe P6400 | Bereich: 0-95 |
| Kaltstart: | 02: Betriebsbereit | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Ausgang DO01 im Wiegesystem verwendet wird. | |
| Hinweis: | Dieser Ausgang ist auf der TM1yx Karte angeordnet. | |

| DBW | FN: 00001 | | |
|--------------|-----------|---|---------|
| P6410 DO 10: | 00: --- | ▼ | NO ▲ |
| P6411 DO 11: | 00: --- | ▼ | NO ▲ |
| P6412 DO 12: | 00: --- | ▼ | NO ▲ |
| P6413 DO 13: | 00: --- | ▼ | NO ◀ |
| P6414 DO 14: | 00: --- | ▼ | NO ▼ |
| P6415 DO 15: | 00: --- | ▼ | NO ▼ |

| | | |
|--------------|---------------|------------------|
| P6410 | DO 10: | INT |
| Auswahl: | siehe P6400 | Bereich: 0-95 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 30: Zählerimpuls |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Ausgang DO10 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Eingang ist auf der ersten DO1yx Karte angeordnet. |
| Abhängigkeit: | Ausgangskarte eingebaut? (R9640) |

| | | |
|--------------|---------------|------------------|
| P6411 | DO 11: | INT |
| Auswahl: | siehe P6400 | Bereich: 0-95 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 03: Gestoppt |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Ausgang DO11 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Ausgang ist auf der ersten DO1yx Karte angeordnet. |

| | | |
|--------------|---------------|------------------|
| P6412 | DO 12: | INT |
| Auswahl: | siehe P6400 | Bereich: 0-95 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 06: g3 max-Belegung |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Ausgang DO12 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Ausgang ist auf der ersten DO1yx Karte angeordnet. |

| | | |
|--------------|---------------|------------------|
| P6413 | DO 13: | INT |
| Auswahl: | siehe P6400 | Bereich: 0-95 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Ausgang DO13 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Ausgang ist auf der ersten DO1yx Karte angeordnet. |

| | | |
|--------------|---------------|------------------|
| P6414 | DO 14: | INT |
| Auswahl: | siehe P6400 | Bereich: 0-95 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 08: Remote |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Ausgang DO14 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Ausgang ist auf der ersten DO1yx Karte angeordnet. |

| | | |
|--------------|---------------|------------------|
| P6415 | DO 15: | INT |
| Auswahl: | siehe P6400 | Bereich: 0-95 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 09: Regelabweichung |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie der digitale Ausgang DO15 im Wiegesystem verwendet wird. |
| Hinweis: | Dieser Ausgang ist auf der ersten DO1yx Karte angeordnet. |

| DBW | FN: 00001 | | |
|--------------|-----------|----|---|
| P6420 DO 20: | 00: --- | NO | ▲ |
| P6421 DO 21: | 00: --- | NO | ▲ |
| P6422 DO 22: | 00: --- | NO | ▲ |
| P6423 DO 23: | 00: --- | NO | ◀ |
| P6424 DO 24: | 00: --- | NO | ▼ |
| P6425 DO 25: | 00: --- | NO | ▼ |

| | | |
|--------------|---------------|------------------|
| P6420 | DO 20: | INT |
| P6421 | DO 21: | INT |
| P6422 | DO 22: | INT |
| P6423 | DO 23: | INT |
| P6424 | DO 24: | INT |
| P6425 | DO 25: | INT |
| Auswahl: | siehe P6400 | Bereich: 0-95 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie die digitale Ausgänge DO20 – DO25 im Wiegesystem verwendet werden. |
| Hinweis: | Diese Ausgänge sind auf der zweiten DO2yx Karte angeordnet. |

| | | |
|--------------|---------------|------------|
| P6430 | DO 30: | INT |
| P6431 | DO 31: | INT |



| | | |
|-------|----------------------|---------------|
| P6432 | DO 32: | INT |
| P6433 | DO 33: | INT |
| P6434 | DO 34: | INT |
| P6435 | DO 35: | INT |
| | Auswahl: siehe P6400 | Bereich: 0-95 |

| | |
|---------------|--|
| Kaltstart: | 00: --- |
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt wie die digitale Ausgänge DO20 – DO25 im Wiegesystem verwendet werden. |
| Hinweis: | Diese Ausgänge sind auf der dritten DO2yx Karte angeordnet. |

| | | |
|-------|---|--------------|
| P6500 | DO 00 Inv: | INT |
| | Auswahl: 00: Schließer 01: Öffnerkontakt 02: Force auf 1: 03: Force auf 0: | Bereich: 0-3 |

| | |
|---------------|--|
| Beschreibung: | Dieser Parameter erlaubt eine Änderung der Schaltcharakteristik sowie ein Zwangssetzen (Force) auf die Werte 0 oder 1. |
| Hinweis: | Die Force-Funktionen dienen primär Simulationstests, können aber auch verwendet werden, um bestimmte Funktionalitäten permanent zu aktivieren. |

| | | |
|-------|----------------------|--------------|
| P6501 | DO 01 Inv: | INT |
| | Auswahl: siehe P6500 | Bereich: 0-3 |

| | |
|---------------|---|
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Ausgangscharakteristik des digitalen Ausgangs DO01. |
| Hinweis: | Dieser Ausgang ist auf der TM1yx Karte angeordnet. |

| | | |
|-------|----------------------|--------------|
| P6510 | DO 10 Inv: | INT |
| P6511 | DO 11 Inv: | INT |
| P6512 | DO 12 Inv: | INT |
| P6513 | DO 13 Inv: | INT |
| P6514 | DO 14 Inv: | INT |
| P6515 | DO 15 Inv: | INT |
| | Auswahl: siehe P6500 | Bereich: 0-3 |

| | |
|---------------|--|
| Beschreibung: | Dieser Parameter beschreibt die Ausgangscharakteristik der digitalen Ausgänge DO10 - DO15. |
| Hinweis: | Diese Ausgänge sind auf der ersten DO1yx Karte angeordnet. |

| | | |
|-------|------------|-----|
| P6520 | DO 20 Inv: | INT |
| P6521 | DO 21 Inv: | INT |
| P6522 | DO 22 Inv: | INT |
| P6523 | DO 23 Inv: | INT |

| | | |
|---|----------------------|-----------------|
| P6524 | DO 24 Inv: | INT |
| P6525 | DO 25 Inv: | INT |
| | Auswahl: siehe P6500 | Bereich: 0-3 |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt die Ausgangscharakteristik der digitalen Ausgänge DO20 - DO25. | | |
| Hinweis: Diese Ausgänge sind auf der zweiten DO2yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird. | | |
| P6530 | DO 30 Inv: | INT |
| P6531 | DO 31 Inv: | INT |
| P6532 | DO 32 Inv: | INT |
| P6533 | DO 33 Inv: | INT |
| P6534 | DO 34 Inv: | INT |
| P6535 | DO 35 Inv: | INT |
| | Auswahl: siehe P6500 | Bereich: 0-3 |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: Dieser Parameter beschreibt die Ausgangscharakteristik der digitalen Ausgänge DO30 – DO35. | | |
| Hinweis: Diese Ausgänge sind auf der dritten DO3yx Karte angeordnet, falls diese Karte eingebaut ist und vom System erkannt wird. | | |

4.7 Parametergruppe P7xxx / Feldbus

| DBW | FN: 00001 |
|--------------------|-----------|
| P7000 Feldbus | |
| P7200 Feldbus SOLL | |
| P7400 Feldbus IST | |
| P7600 IF1 | |

Die Parametergruppe „**Feldbus**“ erlaubt die Einstellung und Veränderung von Kommunikationsmöglichkeiten zu einer zentralen Steuerung.

Details zur Konfiguration sind dem

T3-Feldbushandbuch

zu entnehmen.

Diese Funktionen sind nur verfügbar, wenn eine Feldbusoption erworben und vom Hersteller lizenziert wurde. Da die Parameter dieser Gruppe teilweise sehr detailreich mit dem eingesetzten Feldbus interagieren, erfolgt die Beschreibung der Parametergruppe P7xxx im Feldbushandbuch.

| DBW | FN: 00001 |
|-----------------------------------|-----------|
| P7000 Protokoll: | 00: STD |
| P7002 IF3 Konfiguration: | 00: VNC |
| P7003 IF3 IP Adresse: | 0.0.0.0 |
| P7004 IF3 Subnetz Maske: | 0.0.0.0 |
| P7005 IF3 INA Knotennummer: | 0 |
| Info: IP 10.0.1.xx nicht erlaubt! | |

| P7000 | Protokoll: | INT |
|---------------|------------------------|---|
| Auswahl: | 00: STD 01: 64 BYTE | Bereich: |
| Beschreibung: | | Umschaltung der Sollwert- und Prozessdatenfelder |
| Hinweis: | | Details siehe Anleitung T3 Abschnitt 7.1. folgend. Auswahl 01: Nur für FA. Grenzebach oder nach Rücksprache mit Kukla nutzbar. |

| P7002 | IF3 Konfiguration: | INT |
|---------------|--|----------|
| Auswahl: | 0: VNC 1: Modbus TCP 2: APROL 3: OPC UA | Bereich: |
| Beschreibung: | | |

Hinweis: Im Normalbetrieb kann hier ein VNC-Client angeschlossen werden.

P7003 IF3 IP Adresse: INT

Auswahl: 0.0.0.0 Bereich:

Beschreibung:

Hinweis:

P7004 IF3 Subnetz Maske: INT

Auswahl: 0.0.0.0 Bereich:

Beschreibung:

Hinweis:

P7005 IF3 INA Knotennummer: INT

Auswahl: Bereich:

Beschreibung:

Hinweis:

| DBW FN: 00001 | |
|--|---------------|
| P7010 Feldbus Adresse: | 126 ▲ ▼ |
| P7011 SWAP: | [] ▲ ▼ |
| P7012 FB Format: | 00: DINT ▼ |
| <input type="button" value="Standard"/> <input type="button" value="STD Dosierung"/> <input type="button" value="DWC3/5 Kompatibilitätsmodus"/> | |

P7010 Feldbus Adresse: INT

Auswahl: Profibus 1..124 Bereich: 1-125
Device-Net 1..63 1-63

Beschreibung: Dieser Parameter bestimmt die Profibusadresse oder die DeviceNet- Knotennummer.

Hinweis: Dieser Parameter ist nur sichtbar, wenn im Wiegecomputer eine lizenzierte Buskarte eingebaut wurde und diese vom System ordnungsgemäß erkannt wurde.

P7011 SWAP: INT

Auswahl: Bereich:

Beschreibung: Erlaubt die Drehung der Datenwerte entsprechend dem gewünschten Aufbau (Enidion-

Format).

Hinweis:

| P7012 | FB Format: | INT |
|---------------|-------------------|-----|
| Auswahl: | Bereich: | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | | |

| P7015 | Bautrate: | INT |
|--|---|-----------------|
| Auswahl: | 0: 125 kBit/s 1: 250 kBit/s 2: 500 kBit/s | Bereich: 0-2 |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: Dieser Parameter bestimmt die Kommunikationsgeschwindigkeit auf dem DeviceNet/CAN-Bus. | | |
| Hinweis: DeviceNet unterstützt üblicherweise kein Auto-Scan der Übertragungsgeschwindigkeit wie z.B. ProfiBus. | | |

| P7020 | IP Konfig: | INT |
|---|------------------------------------|-----------------|
| Auswahl: | 0: statisch 1: BOOTP 2: DHCP | Bereich: 0-2 |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: Dieser Parameter bestimmt die Art der IP-Adresse für EthernetIP Slaves. | | |
| Hinweis: Falls nicht „0: statisch“ ausgewählt wurde müssen entsprechende Adress-Server in das Netzwerk integriert werden. | | |

| P7025 | IP Adresse: | INT |
|--|--------------------|--|
| Auswahl: | 0.0.0.0 | Bereich: 0.0.0.0 – 255.255.255.255 |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: Dieser Parameter bestimmt die IP-Adresse des EthernetIP Slaves. | | |
| Hinweis: Eine Einstellung ist nur dann möglich wenn beim Parameter „P7020_IP-Konfig“ die Auswahl 0 für eine statische Vorwahl getroffen wurde. | | |

| P7026 | Subnetz Maske: | INT |
|---|-----------------------|--|
| Auswahl: | 0.0.0.0 | Bereich: 0.0.0.0 – 255.255.255.255 |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: Dieser Parameter bestimmt die Subnetzmaske des EthernetIP Slaves. | | |
| Hinweis: | | |

| DBW | FN: 00001 | |
|---------------------|--------------------|---|
| P7200 BusSoll DW00: | 08: Bus ABS 1 | ▲ |
| P7201 BusSoll DW04: | 21: Bus Kommando 1 | ■ |
| P7202 BusSoll DW08: | 22: Bus Kommando 2 | ▲ |
| P7203 BusSoll DW12: | 00: --- | ◀ |
| P7204 BusSoll DW16: | 04: Bus 1 [%] | ■ |
| P7205 BusSoll DW20: | 05: Bus 2 [%] | ▼ |
| P7206 BusSoll DW24: | 00: --- | ■ |
| P7207 BusSoll DW28: | 00: --- | ▼ |

| P7200 - 7213 BusIn DW00 – DW52: | | INT |
|---------------------------------|--|-----|
| Auswahl: | Bereich: | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt wie die Eingangssollwert-Doppelworte DW00-52 des Feldbus-Sollwertbereiches verwendet werden. | |
| Hinweis: | <hr/> | |

| DBW | FN: 00001 | |
|--------------------|-----------------------------|---|
| P7400 BusIst DW00: | 51: P3 Leistung [1/10 kg/h] | ▲ |
| P7401 BusIst DW04: | 44: Zähler A [kg] | ■ |
| P7402 BusIst DW08: | 45: Zähler B [kg] | ▲ |
| P7403 BusIst DW12: | 32: BusSteuerBits1 | ◀ |
| P7404 BusIst DW16: | 33: BusSteuerBits2 | ■ |
| P7405 BusIst DW20: | 35: BusStatusBits1 | ▼ |
| P7406 BusIst DW24: | 36: BusStatusBits2 | ■ |
| P7407 BusIst DW28: | 02: Antrieb WB [%] | ▼ |

| P7400 - 7415 BusOut DW00 – DW60: | | INT |
|----------------------------------|--|-----|
| Auswahl: | Bereich: | |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt welche Werte über das 1-59 Istwert-Doppelwort DW08 des Feldbus- Ausgangsbereiches an eine zentrale Steuerung übermittelt werden. | |
| Hinweis: | <hr/> | |



| DBW | FN: 00001 |
|--------------------------|----------------|
| P7600 IF1 Baudrate: | 2: 9600 Bits/s |
| P7601 IF1 Konfiguration: | 0: nicht aktiv |
| IF1 Type: | RS 232 |
| Datenbits: | 8 |
| Parität: | Keine |
| Stoppbits: | 1 |
| Flussteuerung: | Keine |

| P7600 | IF1 Baudrate: | INT |
|--|---------------|-----|
| Auswahl: | Bereich: | |
| Beschreibung: Dieser Parameter bestimmt die Kommunikationsgeschwindigkeit. | | |
| Hinweis: | | |

| P7601 | IF1 Konfiguration: | INT |
|--|--------------------|-----|
| Auswahl: | Bereich: | |
| Beschreibung: Dieser Parameter bestimmt die Art der Adresse. | | |
| Hinweis: | | |

| P7700 - 7703 | IW1 -IW4: | INT |
|--|-----------|-----|
| Auswahl: | Bereich: | |
| Beschreibung: Kompatibilitätsmodus DWC-5 | | |
| Hinweis: Nutzung nicht empfohlen. | | |

| P7704 | IL1: | INT |
|---------------|----------|-----|
| Auswahl: | Bereich: | |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | | |

| P7705 | IL2: | INT |
|---------------|----------|-----|
| Auswahl: | Bereich: | |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | | |

4.8 Parametergruppe P8xxx / reserviert für zukünftige Nutzung

4.9 Parametergruppe P9xxx / Hardware- und Bedieneinheitsparameter

| DBW FN: 00001 | |
|-----------------------------|------------------|
| R9000 Programmversion DWC7: | W.02.31.00 |
| R9005 Checksumme PA: | 36097 |
| R9500 WC-Slots: | 0x0D_--_--_--_-- |
| R9510 TM-Slots: | 0x1E_-- |
| R9520 AI-Slots: | 0x05_-- |
| R9550 AO-Slots: | 0x38_-- |
| R9580 MM-Slots: | 0x00._X |

Die Parametergruppe „**HW Information**“ stellt Informationen über den aktuellen Aufbau des Wiegesystems bereit.

Diese Parameter können nicht verändert werden, daher sind sie als „R“ für „ReadOnly“ (nur Leserechte) gekennzeichnet.

| R9000 | Programmversion DWC7: | String[16] |
|--|-----------------------|---|
| Einheit: | --- | Bereich: A-Z,a-z,0-9, Sonderzeichen |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: Beschreibt die aktuell installierte Programmversion auf dem digitalen Wiegecomputer DWC-7. Normalerweise muss die dahinterstehende Nummer mit der Programmversion der Bedieneinheit (R9700) übereinstimmen. Abweichungen sind nur nach Rücksprache mit dem Hersteller möglich. | | |
| Hinweis: Programmversionen des Wiegecomputers DWC-7 beginnen immer mit dem Buchstaben „W“. | | |
| R9005 | Checksumme PA: | |
| Einheit: | --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: Dieser Parameter ermittelt den Wert zur Fehlererkennung. | | |
| R9200 | Device IP: | |
| Einheit: | --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | | |
| R9201 | Device Mask: | |
| Einheit: | --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| Beschreibung: | | |



| | | |
|--------------|--------------------------|----------|
| R9202 | UPLINK1 mode: | |
| | Einheit: --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| | Beschreibung: | |
| <hr/> | | |
| R9203 | UPLINK1 IP: | |
| | Einheit: --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| | Beschreibung: | |
| <hr/> | | |
| R9204 | UPLINK1 mask: | |
| | Einheit: --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| | Beschreibung: | |
| <hr/> | | |
| R9205 | UPLINK1 gateway: | |
| | Einheit: --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| | Beschreibung: | |
| <hr/> | | |
| R9206 | UPLINK1 DNS: | |
| | Einheit: --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| | Beschreibung: | |
| <hr/> | | |
| R9207 | UPLINK2 APN: | |
| | Einheit: --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| | Beschreibung: | |
| <hr/> | | |
| R9208 | UPLINK2 sim PIN: | |
| | Einheit: --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| | Beschreibung: | |
| <hr/> | | |
| R9209 | UPLINK2 SSID: | |
| | Einheit: --- | Bereich: |
| <hr/> | | |
| | Beschreibung: | |
| <hr/> | | |
| R9210 | UPLINK2 Wifi Key: | |
| | Einheit: --- | Bereich: |
| <hr/> | | |

Beschreibung:

R9211 Gate remote management

Einheit: ---

Bereich:

Beschreibung:

R9212 Gate go to appliance:

Einheit: ---

Bereich:

Beschreibung:

R9213 Gate appliance name:

Einheit: ---

Bereich:

Beschreibung:

R9214 Gate domain token:

Einheit: ---

Bereich:

Beschreibung:

R9215 GateManager address:

Einheit: ---

Bereich:

Beschreibung:

R9216 Proxy IP:

Einheit: ---

Bereich:

Beschreibung:

R9217 Proxy user:

Einheit: ---

Bereich:

Beschreibung:

R9218 Proxy password:

Einheit: ---

Bereich:

Beschreibung:

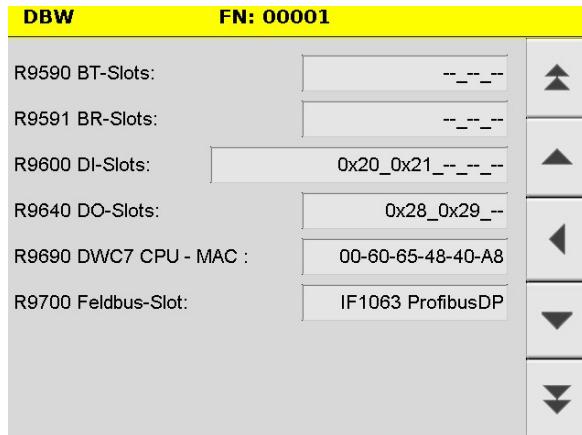
4.9.1 P95xx Detailinformationen über den aktuell erkannten Hardware-Aufbau



Für die Steckplatznummern gelten besondere Regeln. Das System kann sowohl zentral in einem Rack als auch dezentral in zwei Racks aufgebaut werden. Der Abstand zwischen dem Hauptrack und dem lokalen E/A-Rack kann max. 100m betragen. Weitere Auskünfte dazu gibt KUKLA als Lieferant.

| R9500 | WC-Slots: | String[16] |
|--|--------------|--------------------------------|
| | Einheit: --- | Bereich: 0-9, Sonderzeichen |
| Beschreibung: Zeigt die Steckplatznummern der aktuell vom System erkannten Kraftaufnehmerkarten (WMxxx). | | |
| R9510 | TM-Slots: | String[16] |
| | Einheit: --- | Bereich: 0-9, Sonderzeichen |
| Beschreibung: Zeigt die Steckplatznummer der aktuell vom System erkannten Tacho-Kombikarte (TMxyx). Auf dieser Karte befinden sich üblicherweise auch einige digitale Ein- und Ausgänge. | | |
| R9511 | CM-Slots: | String[16] |
| | Einheit: --- | Bereich: 0-9, Sonderzeichen |
| Beschreibung: Zeigt die Steckplatznummer der aktuell vom System erkannten Tacho-Kombikarte (CMxyx). Auf dieser Karte befinden sich üblicherweise auch einige digitale Ein- und Ausgänge. | | |
| R9520 | AI-Slots: | String[16] |
| | Einheit: --- | Bereich: 0-9, Sonderzeichen |
| Beschreibung: Zeigt die Steckplatznummern der aktuell vom System erkannten analogen Eingangskarten (Alyxy). | | |
| R9550 | AO-Slots: | String[16] |
| | Einheit: --- | Bereich: 0-9, Sonderzeichen |
| Beschreibung: Zeigt die Steckplatznummern der aktuell vom System erkannten analogen Ausgangskarten (AOyxy). | | |

| | | |
|---|------------------|--------------------------------|
| R9580 | MM-Slots: | String[16] |
| | Einheit: --- | Bereich: 0-9, Sonderzeichen |
| Beschreibung: Zeigt die Steckplatznummern der aktuell vom System erkannten MoviMot Ausgangskarten (MMxy). Eigentlich erfolgt die Kommunikation mit MoviMot Frequenzumformern per RS485 Schnittstelle, funktional gesehen handelt es sich aber um eine analoge Datenausgabe. | | |



| | | |
|--|------------------|--------------------------------|
| R9590 | BT-Slots: | String[16] |
| R9591 | BR-Slots: | String[16] |
| | Einheit: --- | Bereich: 0-9, Sonderzeichen |
| Beschreibung: Zeigt die Steckplatznummern der BusTransmitter (BT1C1) und BusReceiver (BR1N1) Schnittstellenkarten. Diese Karten sind nur bei Systemen mit optionalem Kabelreduktionspaket verbaut. | | |

| | | |
|---|------------------|--------------------------------|
| R9600 | DI-Slots: | String[16] |
| | Einheit: --- | Bereich: 0-9, Sonderzeichen |
| Beschreibung: Zeigt die Steckplatznummern der aktuell vom System erkannten digitalen Eingangskarten (DIxy). | | |

| | | |
|---|------------------|--------------------------------|
| R9640 | DO-Slots: | String[16] |
| | Einheit: --- | Bereich: 0-9, Sonderzeichen |
| Beschreibung: Zeigt die Steckplatznummern der aktuell vom System erkannten digitalen Ausgangskarten (DOxy). | | |

| | | |
|--------------|------------------------|----------------------------|
| R9690 | DWC7 CPU - MAC: | String[16] |
| | Einheit: MAC-ID (hex) | Bereich: XX-XX-XX-XX-XX-XX |

Beschreibung: Hier wird die MAC (Media-Access-Control-Adresse) der ersten Ethernetschnittstelle auf der CPU des Basisgerätes angezeigt.

| R9700 | Feldbus-Slot: | String[16] |
|--|--|---------------|
| | Einheit: --- | Bereich: Text |
| Beschreibung: Zeigt an welches Feldbusmodul auf dem Steckplatz links neben der CPU steckt und erkannt wird. Details sind dem Feldbus- Handbuch zu entnehmen. | | |
| Hinweis: | Aus internen Gründen wird falls ein Feldbusmodul gesteckt wird immer jener Feldbus Typ angezeigt welcher in der internen Firmware des Basisgerätes hinterlegt ist. Beispiel: Profinet-Modul ist physikalisch gesteckt, Basisgerät hat eine Profibus-Software geladen, somit wird „IF1063 ProfibusDP“ angezeigt. | |

| | | |
|---------------|--------------|---------------|
| R9800 | SN CPU: | |
| R9801 | SN BT: | |
| R9802 | SN BR: | |
| R9803 | SN WC: | |
| R9804 | SN TM: | |
| R9805 | SN OP: | |
| | Einheit: --- | Bereich: Text |
| Beschreibung: | | |
| Hinweis: | | |

4.9.2 P99xx Softwareversion OP-G



Die folgenden Parameter beziehen sich auf die Bedieneinheit und **NICHT** auf das Basisgerät (Bandwaage). Sie können somit in den Parameterlisten von mehreren Basisgeräten auftauchen, je nachdem wo sie angefragt wurden.

| DBW | FN: 00001 | |
|------------------------------|------------|---|
| R9900 SW Bedieneinheit OP-G: | P.02.31.00 | ▲ |
| R9910 ID Bedieneinheit OP-G: | ID00168422 | ▼ |

Die Parametergruppe „**Display Hardware**“ stellt Informationen bereit, die sich ausschließlich auf die aktuelle Bedieneinheit beziehen.
Diese Parameter werden NICHT im Basisgerät gespeichert.

Diese Parameter können nicht verändert werden, daher sind sie als „R“ für „ReadOnly“ (nur Leserechte) gekennzeichnet.

| R9900 | SW Bedieneinheit OP-G: | String[16] |
|-------|------------------------|--|
| | Einheit: --- | Bereich: A-Z,a-z,0-9, Sonderzeichen |

| | |
|---------------|---|
| Beschreibung: | Beschreibt die aktuell installierte Softwareversion des Programmes auf der Bedieneinheit. |
| Hinweis: | Programmversionen der Bedieneinheit OP-G beginnen immer mit dem Buchstaben „P“. Normalerweise muss die dahinterstehende Nummer mit der Programmversion des angeschlossenen Basisgeräts (R9000) übereinstimmen. Abweichungen sind nur nach Rücksprache mit dem Hersteller möglich. |

| R9910 | ID Bedieneinheit OP-G: | String[16] |
|---------------|---|-----------------|
| | Einheit: --- | Bereich: ID,0-9 |
| Beschreibung: | Zeigt die interne Seriennummer der Bedieneinheit. | |
| Hinweis: | Diese Nummer ist nicht identisch mit der Fabrikationsnummer (FN)! | |

4.9.3 P992x IP-Einstellungen für LAN – Zugriff im kundenseitigen Netz

| DBW | FN: 00001 |
|-----------------------------------|---------------|
| P7000 Protokoll: | 00: STD |
| P7002 IF3 Konfiguration: | 00: VNC |
| P7003 IF3 IP Adresse: | 192.168.1.51 |
| P7004 IF3 Subnetz Maske: | 255.255.255.0 |
| P7005 IF3 INA Knotennummer: | 0 |
| Info: IP 10.0.1.xx nicht erlaubt! | |

Die Parametergruppe P992x ist relevant für die Verbindung in ein kundenseitiges IT-Netz.
Diese Kommunikation erfolgt über das Ethernet Interface IF5.

Die interne Kommunikation zwischen der Bedieneinheit und den Waagen Basisgeräten ist nur über das Interface IF4 möglich.

| P9920 | IP Adresse: | String[16] |
|----------|-------------|--------------------------|
| Auswahl: | IP | Bereich: xxx.xxx.xxx.xxx |

Beschreibung: Dieser Parameter erlaubt die Einstellung der IP-Adresse, mit welcher sich die Bedieneinheit OP7 in das Netz des Kunden verbindet.

Hinweis: Es ist zu beachten, dass ein Zugriff aus dem Kundennetz (z.B. per VNC) immer auf die Bedieneinheit OP-7A führt und dass kein direkter Zugriff auf das eigentliche Basisgerät (DWC-7A) möglich ist.

| P9921 | Subnetz Maske: | String[16] |
|----------|----------------|--------------------------|
| Auswahl: | IP-Subnet-Mask | Bereich: xxx.xxx.xxx.xxx |

Beschreibung: In diesem Parameter muss die systemweite Subnetzmaske des übergeordneten IP-Systems eingegeben werden.

Hinweis: ---

| P9922 | INA Knotennummer: | INT |
|----------|-------------------|------|
| Auswahl: | Bereich: | 0-19 |

Beschreibung: Dieser Parameter wird üblicherweise für Routinganforderungen (z.B. für Software Updates) des Herstellers verwendet und sollte vom Endkunden nicht verändert werden.

Hinweis: ---

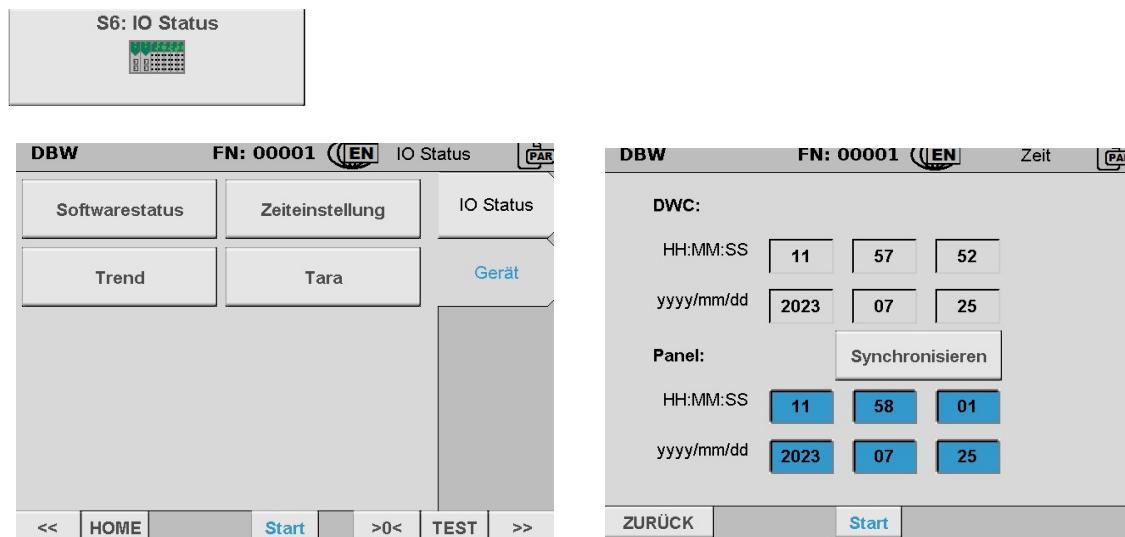
| P9923 | Defaultgateway: | INT |
|----------|-----------------|------|
| Auswahl: | Bereich: | 0-19 |

Beschreibung:

Hinweis: ---

4.9.4 P995x Anzeigeeinstellungen

Diese Parametergruppe beinhaltet Einstellungen, welche ausschließlich für das Display relevant sind.



| P9952 | Bevorzugte FN: | String[16] |
|-------|----------------|------------|
| | Auswahl: | Bereich: |

| | |
|---------------|--|
| Beschreibung: | Dieser Parameter bestimmt auf welches Basisgerät sich das Bediengerät nach einem Wiederaufstart primär verbindet. |
| Hinweis: | Auf diese Weise kann erreicht werden, dass sich verschiedene Bedieneinheiten IM SELBEN Netz primär auf unterschiedliche Basisgeräte verbinden. Es wird dadurch verhindert, dass nach einem generellen Spannungsauftreten alle Displays nur die erste Waage anzeigen und alle anderen erst manuell angewählt werden müssen. |

| P9955 | Helligkeit: | INT |
|---------------|--|-------------------|
| | Auswahl: --- | Bereich: 20 - 100 |
| Kaltstart: | --- | |
| Beschreibung: | Mit diesem Parameter wird die Helligkeit der Hintergrundbeleuchtung des Displays bestimmt. | |
| Hinweis: | --- | |

4.9.5 P998x Externer Prozessdatenausdruck

| P9980 | Druck: | INT |
|---------------|---|--------------|
| | Einheit: Checkbox | Bereich: 0-1 |
| Kaltstart: | 0 | |
| Beschreibung: | Es kann ein spezielles Druckerprotokoll, welches eine optionale, serielle Schnittstelle im OP-7A nutzt, aktiviert werden. | |
| Hinweis: | --- | |

Zum Drucken eines Belegs wird ein Textfile mit den Namen „Print.txt“ benötigt. Bei den Filenamen ist auf die Groß- und Kleinschreibung zu achten. Das Textdokument kann in einem Editor wie Notepad erstellt werden. Das Textdokument muss mindestens 31 Byte groß sein. Der Inhalt dieser Datei ist grundsätzlich frei wählbar. Bestimmte Platzhalter, welche immer mit einem Prozentzeichen beginnen, werden aber bei der Erstellung des Protokolls durch die aktuellen, auf der Steuerung befindlichen Werte ersetzt. Somit entsteht dann der eigentliche Ausdruck mit den enthaltenen Prozessdaten.

Die wichtigsten Platzhalter sind:

| | |
|-----|-------------------------------|
| %RA | Zähler A |
| %RB | Zähler B |
| %RC | Zähler C |
| %RP | Nennleistung |
| %Rp | Nennleistung in Prozent |
| %Rg | Istbelegung in Prozent (g1) |
| %RV | Istgeschwindigkeit abs |
| %Rv | Istgeschwindigkeit in Prozent |
| %RT | Zeit |
| %Rd | Datum |
| %RF | Fabrikationsnummer FN |
| %RN | Fortlaufende Nummer |

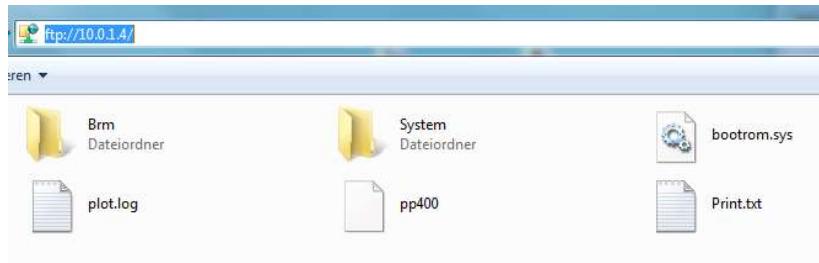
Bei den Platzhaltern ist auf die korrekte Groß- und Kleinschreibung zu achten!

Ein Druckfile könnte folgenderweise aussehen:

| Rohdaten (Nicht ausgewertet): | Ausgewertet: |
|---|--|
| <pre> Kukla zaehler A: %RA zaehler B: %RB zaehler C: %RC Nennleistung: %RP Nennleistung: %Rp Istbelegung: %Rg Geschwindigkeit: %RV Geschwindigkeit: %Rv Zeit: %RT FM: %RF Drucknummer: %RN Datum: %Rd -----</pre> | <pre> Kukla Zaehler A: 2544kg Zaehler B: 2544kg Zaehler C: 2544kg Nennleistung: 20,00 t/h Nennleistung: 100% Istbelegung: 63,54% Geschwindigkeit: 192,0 mm/s Geschwindigkeit: 76,80% Zeit: 08:51 FM: 9597 Drucknummer: 12 Datum: 26.02.2015 -----</pre> |

Um das File auf das Panel kopieren zu können, muss die IP-Adresse (siehe R9920) des Panels bekannt sein.

Unter Windows kann im Explorer mittels „ftp://IP-Adresse/“ eine Verbindung aufgebaut werden.
Einfach das File in das Hauptverzeichnis des Panels kopieren.



Der eigentliche Druck wird ausgeführt, sobald Zähler B oder Zähler C zurückgesetzt werden.

4.9.6 Touchscreen Kalibrierung

Per Taste kann eine Kalibrierung des Touchscreens durchgeführt werden.

Um den Vorgang durchzuführen, müssen nacheinander möglichst genau und zentral die vier Kalibrierpunkte angetippt werden.



Logischerweise kann diese Kalibrierung nur lokal am Display und NICHT per VNC-Fernverbindung durchgeführt werden.

4.9.7 Einstellen der Uhr auf der Bedieneinheit

Im dargestellten Bereich kann die Uhrzeit manuell eingestellt werden.

| | | | |
|------------|------|----|----|
| HH:MM:SS | 22 | 11 | 22 |
| yyyy/mm/dd | 2011 | 01 | 09 |

Eine automatische Einstellung per Zeitserver und eine automatische Umschaltung auf Winter- / Sommerzeit kann in zukünftigen Versionen erwartet werden.

| | |
|---------------|------------------|
| P10000 | R active: |
| Auswahl: | Bereich: |
| | |
| Beschreibung: | |
| Hinweis: | |

| | |
|---------------|--------------------|
| P10001 | - R1 – R20: |
| 10020 | |
| Auswahl: | Bereich: |
| | |
| Beschreibung: | |
| Hinweis: | |

5 Anhang

5.1 Anmerkungen