

# Applikationsbeschreibung Sensor

Die Applikation Sensor ist im File Sensormodul-v1.x-xx.knxprod enthalten und erlaubt die Parametrisierung des Sensormoduls mittels der ETS.

Sie ist in die Bereiche

- Allgemeine Parameter
- Standardsensoren
- Logikdokumentation
- Logikkanäle

gegliedert.

Die letzteren beiden Punkte sind in der Applikationsbeschreibung Logik beschrieben.

## Allgemeine Parameter

**Allgemeine Parameter**

- Standardsensoren

- Temperatur
- Luftfeuchte
- Luftdruck
- Voc
- CO2
- Zusatzfunktionen

+ Logikdokumentation

+ Logikkanäle

Anzahl verfügbarer Logikkanäle
10

Zeit bis das Gerät nach einem Neustart aktiv wird
10
Sekunden

In Betrieb senden alle
300
Sekunden

Uhrzeit und Datum nach einem Neustart vom Bus lesen
☐ Nein ☒ Ja

Im folgenden wird die verwendete bzw. installierte Hardware angegeben.

Die hier getroffenen Angaben beeinflussen das Verhalten der Applikation und der Firmware und müssen zur vorhandenen Hardware passen!

Sensor
BME680+SCD30

Temperatur
☒ vom BME680

Luftfeuchte
☒ vom BME680

Luftdruck
☒

Voc
☒

CO2
☒

1 Wire
☐

Akustischer Signalgeber vorhanden (Buzzer)?
☒

Optischer Signalgeber vorhanden (RGB-LED)?
☐

Nichtflüchtiger Speicher vorhanden (EEPROM)?
☒

Zusatzhardware abschaltbar (z.B. mit NCN5130)?
☒

Fehler- und Diagnoseobjekt anzeigen
☒ Nein ☐ Ja

Hier werden Einstellungen getroffen, die die generelle Arbeitsweise des Sensormoduls bestimmen.

### Anzahl verfügbarer Logikkanäle

Dieses Feld gibt an, für wie viele Logikkanäle dieses Applikationsprogramm erstellt wurde.

Es stehen ETS-Applikationen mit 10, 20, 40 und 80 Logikkanälen zur Verfügung. Für die Sensorapplikation macht die Anzahl der Logikkanäle keinen funktionalen Unterschied. Allerdings

beeinflusst die Anzahl der Logikkanäle wesentlich die Programmierzeit mit der ETS. Ein Sensormodul mit 10 Logikkanälen braucht ca. 30 Sekunden für die Programmierung, mit 80 Logikkanälen weit über 3 Minuten. Die Programmierzeit hängt immer von der Anzahl der verfügbaren Logikkanäle ab, nicht von der Anzahl der genutzten.

### Zeit bis das Gerät nach einem Neustart aktiv wird

Nach einem Neustart des Geräts, sei es durch Busspannungsausfall, Reset über den Bus oder auch durch ein Drücken der Reset-Taste, kann man hier festlegen, wie viele Sekunden vergehen sollen, bis das Gerät seine Funktion aufnimmt.

Da das Gerät prinzipiell (sofern parametrierbar) auch Lesetelegramme auf den Bus senden kann, kann mit dieser Einstellung verhindert werden, dass bei einem Busneustart von vielen Geräten viele Lesetelegramme auf einmal gesendet werden und so der Bus überlastet wird.

### In Betrieb senden alle

Das Gerät kann einen Status "Ich bin noch in Betrieb" über das KO 1 senden. Hier wird das Sendeintervall in Sekunden eingestellt.

### Uhrzeit und Datum nach einem Neustart vom Bus lesen

Dieses Gerät kann Uhrzeit und Datum vom Bus empfangen. Nach einem Neustart können Uhrzeit und Datum auch aktiv über Lesetelegramme abgefragt werden. Mit diesem Parameter wird bestimmt, ob Uhrzeit und Datum nach einem Neustart aktiv gelesen werden.

Derzeit werden die Informationen über Uhrzeit und Datum noch nicht verarbeitet. Sie sind für zukünftige Erweiterungen vorgesehen, vor allem für eine Zeitschaltuhrfunktion.

### Vorhandene Hardware

Die Firmware im Sensormodul unterstützt eine Vielzahl an Hardwarevarianten. Um nicht für jede Hardwarekombination ein eigenes Applikationsprogramm zu benötigen, kann über die folgenden Felder die Hardwareausstattung des Sensormoduls bestimmt werden.

Die Angaben in diesem Teil müssen der vorhandenen Hardware entsprechen, da sie das Verhalten der Applikation und auch der Firmware bestimmen. Das Applikationsprogramm hat keine Möglichkeit, die Korrektheit der Angaben zu überprüfen.

Falsche Angaben können zu falschen Konfigurationen der Applikation und somit zum Fehlverhalten des Sensormoduls führen.

### **Sensor**

Mit dem Auswahlfeld Sensor wird der direkt an das Board angeschlossene Sensor ausgewählt. In den folgenden Anzeigefeldern wird angezeigt, welche Messungen von dem Sensor vorgenommen werden. Um alle unterstützten Messungen vornehmen zu können, muss man Sensorkombinationen (SCD30+BME280 oder SCD30+BME680) benutzen.

Die unterstützten Sensoren liefern folgende Messwerte:

<b>Sensorauswahl</b>	<b>Temperatur</b>	<b>Luftfeuchte</b>	<b>Luftdruck</b>	<b>VOC</b>	<b>CO<sub>2</sub></b>	<b>CO<sub>2</sub> (berechnet)</b>
HDC1080	X	X				
BME280	X	X	X			
BME680	X	X	X	X		X
SCD30	X	X			X	
BME280+SCD30	X	X	X		X	
BME680+SCD30	X	X	X	X	X	X

Die Auswahl von 1-Wire-Sensoren ist auch möglich, wird aber derzeit weder von der Applikation noch von der Firmware im Sensormodul unterstützt (zukünftige Erweiterung).

Wird beim Sensor "Kein Sensor" ausgewählt, ist kein Sensor direkt auf dem Board installiert. Dann wird das Modul ausschließlich als Logikmodul oder 1-Wire-Busmaster verwendet.

### Temperatur

Dieses Anzeigefeld zeigt einen Haken, wenn der ausgewählte Sensor eine Temperaturmessung unterstützt.

Wird eine Sensorkombination ausgewählt, wird hinter dem Feld angezeigt, von welchem Sensor die Temperaturmessung kommt. Folgende Varianten sind möglich:

<b>Sensorkombination</b>	<b>Temperaturmessung vom</b>
BME280+SCD30	BME280
BME680+SCD30	BME680
SCD30+BME280	SCD30
SCD30+BME680	SCD30

Somit wird immer der zuerst angegebene Sensor für die Temperaturmessung herangezogen. Die Temperatur sollte immer von dem Sensor gemessen werden, der möglichst wenig von anderen Bauteilen beeinflusst wird und möglichst frei im Luftstrom hängt. Dementsprechend muss die passende Kombination ausgewählt werden.

### Luftfeuchte

Dieses Anzeigefeld zeigt einen Haken, wenn der ausgewählte Sensor eine Messung der Luftfeuchtigkeit unterstützt.

Wird eine Sensorkombination ausgewählt, wird hinter dem Feld angezeigt, von welchem Sensor die Luftfeuchtemessung kommt. Folgende Varianten sind möglich:

<b>Sensorkombination</b>	<b>Luftfeuchtemessung vom</b>
--------------------------	-------------------------------

<b>Sensorkombination</b>	<b>Luftfeuchtemessung vom</b>
BME280+SCD30	BME280
BME680+SCD30	BME680
SCD30+BME280	SCD30
SCD30+BME680	SCD30

Somit wird immer der zuerst angegebene Sensor für die Luftfeuchtemessung herangezogen. Die Luftfeuchte sollte immer von dem Sensor gemessen werden, der möglichst wenig von anderen Bauteilen beeinflusst wird und möglichst frei im Luftstrom hängt. Dementsprechend muss die passende Kombination ausgewählt werden.

Es ist nicht möglich, die Temperatur und die Luftfeuchte von verschiedenen Sensoren messen zu lassen.

### **Luftdruck**

Dieses Anzeigefeld zeigt einen Haken, wenn der ausgewählte Sensor eine Messung des Luftdrucks unterstützt.

### **Voc**

Dieses Anzeigefeld zeigt einen Haken, wenn der ausgewählte Sensor eine Messung von flüchtigen organischen Verbindungen (engl. volatile organic compounds, kurz Voc) unterstützt.

### **CO<sub>2</sub>**

Dieses Anzeigefeld zeigt einen Haken, wenn der ausgewählte Sensor eine Messung von Kohlendioxid (CO<sub>2</sub>) unterstützt.

Bei der Auswahl vom BME680 wird auch CO<sub>2</sub> angezeigt. Hier ist anzumerken, dass der BME680 nur ein berechnetes CO<sub>2</sub>-Äquivalent passend zum gemessenen Voc-Wert ausgibt und keinen gemessenen CO<sub>2</sub>-Wert.

### **1-Wire**

Dieses Eingabefeld kann bei jedem Sensor zusätzlich ausgewählt werden, falls an das Sensormodul auch 1-Wire-Sensoren angeschlossen sind. Eine weitere Seite zur Detaileinstellungen für 1-Wire-Sensoren wird dann verfügbar.

Anmerkung: Die Einstellungen und die Abfrage von 1-Wire-Sensoren sind derzeit noch nicht unterstützt.

### **Akustischer Signalgeber vorhanden (Buzzer)?**

Das Sensormodul unterstützt auch die Ausgabe von Pieptönen mittels eines Buzzers. Mit einem Haken in diesem Feld wird angegeben, ob ein Buzzer installiert ist.

### Optischer Signalgeber vorhanden (RGB-LED)?

Das Sensormodul unterstützt auch die Ausgabe eines Lichtsignals mittels einer RGB-LED. Mit einem Haken in diesem Feld wird angegeben, ob eine RGB-LED installiert ist.

Wird eine RGB-LED und der CO<sub>2</sub>-Sensor ausgewählt, erscheint folgende Information:

Optischer Signalgeber vorhanden (RGB-LED)?



Der Betrieb einer RGB-Led und des CO<sub>2</sub>-Sensors gleichzeitig wird nicht empfohlen, da der erforderliche Strom nicht vom KNX-Bus zur Verfügung gestellt werden kann. Falls die Hardware eine zusätzliche Stromversorgung hat, kann die Auswahl so belassen werden.

Diese Information besagt, dass der Betrieb einer RGB-LED und des CO<sub>2</sub>-Sensors gleichzeitig nicht empfohlen wird, sofern das Sensormodul vom KNX-Bus gespeist werden soll. Da der vom KNX-Bus gelieferte Strom nicht für den Betrieb beider ausreicht, kann es zu Funktionsstörungen kommen, bis hin zu Resets des Sensormoduls und zum Funktionsausfall. Falls das Sensormodul über eine zusätzliche Stromversorgung verfügt (z.B. USB), kann diese Einstellung so belassen werden. Die Applikation wird bei dieser Einstellung nicht weiter eingeschränkt.

### Nichtflüchtiger Speicher vorhanden (EEPROM)

Ein EEPROM ist ein Speicher, der seine Informationen auch nach einem Stromausfall nicht verliert. Ein solches EEPROM wird von der Firmware genutzt, um Werte von bestimmten Kommunikationsobjekten zu speichern und die Kalibrierungsdaten vom Voc-Sensor (BME 680).

Ist kein EEPROM auf dem Board vorhanden, können diese Informationen nicht gespeichert werden. Die Applikation wird dann alle Einstellungen, die ein Speichern erlauben, nicht anbieten. In einem solchen Fall erscheinen eine oder zwei der folgenden Informationen:

Nichtflüchtiger Speicher vorhanden (EEPROM)?



Ohne EEPROM kann das Logikmodul Werte der Eingänge nicht speichern und nach einem Neustart wieder zur Verfügung stellen. Diese Funktion wird in der Applikation nicht angeboten.



Ohne EEPROM kann der BME680 seine Kalibrierungswerte nicht speichern und muss sich nach einem Neustart jedesmal neu kalibrieren. Das kann jedesmal bis zu 2 Tagen dauern.

### Zusatzhardware abschaltbar (z.B. mit dem NCN5130)?

Damit bei einem Stromausfall Daten in einem EEPROM gespeichert werden können, muss nicht nur ein EEPROM vorhanden sein, sondern auch genügend lange Strom zum Speichern vorhanden sein. Angeschlossene Hardware (Sensoren, LED, Buzzer, 1-Wire-Busmaster) verbrauchen aber viel Strom und verhindern somit die Speicherung bei Stromausfall.

Die Firmware unterstützt aber eine Abschaltung der Hardware, falls der Strom ausfällt. Derzeit wird die Abschaltung nur über den NCN5130 (KNX-Bus-Interface) unterstützt, kann aber bei Bedarf entsprechend um weitere Abschaltmöglichkeiten erweitert werden.

Ist keine Möglichkeit zur Abschaltung vorhanden, wird die Speicherung ins EEPROM unterbunden. Die Applikation wird dann alle Einstellungen, die ein Speichern erlauben, nicht anbieten. In einem solchen Fall erscheint die folgende Information:

Zusatzhardware abschaltbar (z.B. mit NCN5130)?

☐


Ohne Abschaltmöglichkeit der Zusatzhardware (Sensoren, LED, Buzzer, 1-Wire) kann das Logikmodul Werte der Eingänge nicht speichern und nach einem Neustart wieder zur Verfügung stellen. Diese Funktion wird in der Applikation nicht angeboten.

## Fehler- und Diagnoseobjekt anzeigen

Das Fehlerobjekt (KO 11) meldet bitweise Sensorfehler.

- Bit 0: Fehler in der Logik (zyklus, der nicht aufgelöst werden kann)
- Bit 1: Fehler bei der Messung der Temperatur
- Bit 2: Fehler bei der Messung der Luftfeuchte
- Bit 3: Fehler bei der Messung des Luftdrucks
- Bit 4: Fehler bei der Messung der Voc
- Bit 5: Fehler bei der Messung vom CO<sub>2</sub>
- Bit 6: Derzeit nicht belegt
- Bit 7: Fehler im 1-Wire-Busmaster
- Bit 8-15: Fehler des jeweiligen 1-Wire-Sensors

Das Diagnoseobjekt (KO 12) ist derzeit für interne Verwendung (für Debug-Zwecke) vorgesehen und sollte in der Praxis nicht mit einer GA belegt werden.

## Standardsensoren

Zu den Standardsensoren zählen die Sensoren, die unter den Allgemeinen Einstellungen im Feld "Sensor" ausgewählt werden können. Diese Sensoren werden von der Applikation bestens unterstützt. Alle Messwerte vom Standardsensoren (Temperatur, Luftfeuchte, Luftdruck, Voc und CO<sub>2</sub>) erlauben die gleichen Einstellungen, die im Folgenden detailliert für die Temperatur beschrieben werden. Für die weiteren Messwerte werden dann nur noch die Einheiten genannt, in den die Eingaben zu erfolgen sind.

## 1.0.6 Sensormodul &gt; Standardsensoren &gt; Temperatur

Allgemeine Parameter	Temperatur anpassen (interner Messwert)	-33	x 0.1 °C
Standardsensoren	Externe Messwerte berücksichtigen	2	
Temperatur	Anteil interner Messwert	60	Anteil(e)
Luftfeuchte	Anteil externer Messwert 1	30	Anteil(e)
Luftdruck	Anteil externer Messwert 2	10	Anteil(e)
Voc	Externe Messwerte beim Start lesen	<input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja	
CO2	Die Messwerte werden in dem hier angegebenen Verhältnis ( Int : Ext1 : Ext2 ) verrechnet und das Ergebnis bei den nachfolgenden Bedingungen verwendet. Solange ein externer Messwert nicht empfangen wurde, ist sein Anteil 0.		
Zusatzfunktionen	Temperatur zyklisch senden (0=nicht senden)	31	Sekunden
Logikdokumentation	Temperatur bei absoluter Abweichung senden (0=nicht senden)	5	x 0.1 °C
Logikkanäle	Temperatur bei Abweichung vom vorherigen Wert senden (0=nicht senden)	5	%
	Temperatur glätten: P =	10	
	Glättungsformel: $X_{neu} = X_{alt} + (M - X_{alt}) / P$ mit		

## Temperatur anpassen (interner Messwert)

Mit dieser Einstellung kann der Sensor kalibriert werden. Der eingegebene Wert wird zum gemessenen Wert addiert. Man kann die Temperatur um -5°C absenken und bis zu +5°C erhöhen. Die Werte werden in 0.1°C angegeben, so dass die Eingabe von -50 bis +50 in ganzen Zahlen zu erfolgen hat.

## Externe Messwerte berücksichtigen

Es können bis zu 2 externe Temperatur-Messwerte mit dem intern gemessenen verrechnet werden und als Gesamtmesswert ausgegeben werden. Dabei kann angegeben werden, in welchem Verhältnis die externen und der interne Messwert zueinander stehen. Eine Angabe von 60:30:10 würde bedeuten, dass der interne Messwert zu 60%, der externe Messwert 1 zu 30% und der externe Messwert 2 zu 10% in den Gesamtmesswert einfließt. Es sind aber auch durchaus Angaben wie 12:6:2 möglich (gleichbedeutend zu 60:30:10).

Solange ein externer Messwert noch nicht empfangen wurde, ist sein Anteil (nicht sein Wert) 0, wird also beim Gesamtergebnis nicht berücksichtigt.

In der Auswahlbox wird angegeben, ob 0, 1 oder 2 externe Messwerte berücksichtigt werden sollen.

### Anteil interner Messwert

Erscheint nur, wenn externe Werte berücksichtigt werden sollen. Gibt den Anteil des internen Messwerts am Gesamtmesswert an.

### Anteil externer Messwert 1

Erscheint nur, wenn externe Werte berücksichtigt werden sollen. Gibt den Anteil des ersten externen Messwerts am Gesamtmesswert an.

## Anteil externer Messwert 2

Erscheint nur, wenn 2 externe Werte berücksichtigt werden sollen. Gibt den Anteil des zweiten externen Messwerts am Gesamtmesswert an.

### Externe Messwerte beim Start lesen

Erscheint nur, wenn externe Werte berücksichtigt werden sollen. Ein "Ja" führt zu einem Lesen der externen Werte beim Neustart des Gerätes. Siehe hier auch Allgemeine Einstellungen -> Zeit bis das Gerät nach einem Neustart aktiv wird.

### Temperatur zyklisch senden (0 = nicht senden)

Die Temperatur kann in bestimmten Zeitintervallen auf den Bus gesendet werden. Hier wird das Zeitintervall in Sekunden angegeben.

Wird eine 0 angegeben, wird die Temperatur nicht zyklisch gesendet.

### Temperatur bei absoluter Abweichung senden (0 = nicht senden)

Die Temperatur kann auch gesendet werden, wenn der aktuell gemessene Wert um eine festgelegte Temperatur von dem zuletzt gesendeten Wert nach oben oder unten abweicht.

Hier wird die Abweichung in 0.1°C angegeben. Soll also bei einer Abweichung von 0.5°C gesendet werden, muss hier eine 5 angegeben werden.

Wird eine 0 angegeben, wird bei einer absoluten Abweichung nicht gesendet.

### Temperatur bei relativer Abweichung senden (0 = nicht senden)

Die Temperatur kann auch gesendet werden, wenn der aktuell gemessene Wert um einen bestimmten Prozentsatz von dem zuletzt gesendeten Wert nach oben oder unten abweicht.

Hier wird die Abweichung in % angegeben. Bei einem zuletzt gesendeten Wert von 20°C und einer angegebenen Abweichung von 5% wird erneut gesendet, wenn die gemessene Temperatur 21°C überschreitet oder 19°C unterschreitet (5% von 20°C sind 1°C).

Wird eine 0 angegeben, wird bei einer relativen Abweichung nicht gesendet.

### Temperatur glätten: P =

Falls der Sensor zu empfindlich ist und man starke Schwankungen im Temperaturmesswert hat, kann man eine Glättungsfunktion nutzen, um starke Messwertschwankungen abzumildern. Die hier verwendete Funktion ist vergleichbar mit einer Durchschnittsberechnung über eine gewisse Anzahl vergangener Messwerte, funktioniert aber im Detail anders.

Es wird folgende Glättungsformel verwendet:

$$X_{\text{neu}} = X_{\text{alt}} + (M - X_{\text{alt}}) / P$$

wobei

- $X_{\text{neu}}$  der geglättete Wert,



- $X_{alt}$  der zuvor ermittelte geglättete Wert,
- M der aktuelle Messwert und
- P der einzugebende Glättungsfaktor

Ist. Intern wird alle 5 Sekunden ein neuer Messwert ermittelt, der dann mittels dieser Formel geglättet wird. Ein P von 1 führt zu keiner Glättung, jeder Messwert wird übernommen. Ein Wert von 12 führt zu einer Glättung über die Werte einer Minute ( $5s * 12 = 60s$ ), ein Wert von 120 zu einer Glättung von 10 Minuten und 720 zu einer Glättung von einer Stunde.

Die Glättung wird durchgeführt, bevor eine Sendebedingung für die absolute oder relative Abweichung ermittelt wird.

Der neu ermittelte Wert wird alle 5 Sekunden auf das entsprechende KO geschrieben, ganz egal, ob das KO diesen Wert sendet oder nicht. Somit können vom Sensormdul alle 5 Sekunden aktuelle Sensorwerte gelesen werden, unabhängig von parametrisierten Sendebedingungen.

## Standardsensoren - Temperatur

Die Temperatureinstellungen sind wie unter Standardsensoren beschrieben. Alle Temperaturangaben werden in  $0.1^{\circ}\text{C}$  vorgenommen.

## Standardsensoren - Luftfeuchte

Einstellungen für Luftfeuchte werden wie unter Standardsensoren beschrieben vorgenommen. Alle Angaben für Luftfeuchte werden in % vorgenommen.

## Standardsensoren - Luftdruck

Erscheint nur, wenn der angeschlossene Sensor auch einen Messwert für Luftdruck liefert.

Einstellungen für Luftdruck werden wie unter Standardsensoren beschrieben vorgenommen. Alle Angaben für Luftdruck werden in Pascal (Pa) vorgenommen.

## Standardsensoren - Voc

Erscheint nur, wenn der angeschlossene Sensor auch einen Messwert für Voc liefert.

Einstellungen für Voc werden wie unter Standardsensoren beschrieben vorgenommen. Alle Angaben für Voc sind einheitenlos und werden in ganzen Zahlen vorgenommen.

## Standardsensoren - CO<sub>2</sub>

Erscheint nur, wenn der angeschlossene Sensor auch einen Messwert für CO<sub>2</sub> liefert.

Einstellungen für CO<sub>2</sub> werden wie unter Standardsensoren beschrieben vorgenommen. Alle Angaben für CO<sub>2</sub> werden in Parts-Per-Million (ppm) vorgenommen.

Anmerkung zum BME680: Dieser Sensor liefert nur ein berechnetes CO<sub>2</sub>-Äquivalent passend zum gemessenen Voc-Wert und keinen gemessenen CO<sub>2</sub>-Wert. Dieser berechnete CO<sub>2</sub>-Wert wird über ein zusätzliches KO 20 ausgegeben.

Ist die Sensorkombination BME680+SCD30 installiert, werden beide CO<sub>2</sub>-Werte ausgegeben, der gemessene und der berechnete.

## Standardsensoren - Zusatzfunktionen

Das Sensormodul kann neben gemessenen Werten auch noch einige berechnete Werte liefern. Dazu zählen der Taupunkt, Behaglichkeit, Luftqualitätsampel und Messgenauigkeit.

### Taupunkt berechnen

Taupunkt berechnen	<input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja
Taupunkt anpassen	<input type="text" value="0"/> /10 °C
Taupunkt zyklisch senden (0=nicht senden)	<input type="text" value="41"/> Sekunden
Taupunkt bei absoluter Abweichung senden (0=nicht senden)	<input type="text" value="0"/> /10 °C
Taupunkt bei Abweichung vom vorherigen Wert senden (0=nicht senden)	<input type="text" value="0"/> %
<hr/>	
Taupunkt glätten: P =	<input type="text" value="1"/>

Glättungsformel:  $X_{neu} = X_{alt} + (M - X_{alt}) / P$  mit

Wenn man hier "Ja" auswählt, kann man für den Taupunkt Einstellungen wie unter Standardsensoren beschrieben vornehmen. Alle Angaben für den Taupunkt werden in 0.1°C vorgenommen.

### Behaglichkeitszone ausgeben

Behaglichkeitszone ausgeben	<input type="radio"/> Nein <input checked="" type="radio"/> Ja
-----------------------------	--

Es gibt 3 Behaglichkeitszonen, die von Temperatur und Luftfeuchte abhängen:

2 - Behaglich

1 - noch Behaglich

0 - Unbehaglich

Wenn man hier "Ja" auswählt, wird anhand der Temperatur und Luftfeuchte eine Behaglichkeitszone berechnet und über KO 22 ausgegeben. Die Behaglichkeitszone kann jederzeit gelesen werden, wird aber nur bei Änderungen gesendet.

Falls zyklisches Senden gewünscht wird, kann man dies über die im Sensormodul enthaltenen Logikkanäle realisieren. Beispiele sind in der Applikationsbeschreibung Logik enthalten.

Folgende Behaglichkeitszonen werden berechnet:

- 2 - behaglich
- 1 - noch behaglich
- 0 - unbehaglich

## Luftqualitätsampel ausgeben

Luftqualitätsampel ausgeben

☐ Nein ☒ Ja

Es gibt 6 Luftqualitätsgrade, analog zu deutschen Schulnoten:

1 - sehr gut

2 - gut

3 - befriedigend (bei nächster Gelegenheit lüften)

4 - ausreichend (lüften empfohlen)

5 - ungenügend (lüften)

6 - mangelhaft (dringend lüften)

Dieser Punkt ist nur sichtbar, wenn ein angeschlossener Sensor Messwerte zur Luftqualität liefert, also nur beim BME680 oder SCD30.

Wenn man hier "Ja" auswählt, wird anhand des gemessenen Voc-Werts (beim BME680) oder des gemessenen CO<sub>2</sub>-Werts eine Luftqualitätsampel berechnet und über KO 23 ausgegeben. Die Luftqualitätsampel kann jederzeit gelesen werden, wird aber nur bei Änderungen gesendet.

Falls zyklisches Senden gewünscht wird, kann man dies über die im Sensormodul enthaltenen Logikkanäle realisieren. Beispiele sind in der Applikationsbeschreibung Logik enthalten.

Es gibt 6 Luftqualitätsgrade, entsprechend deutschen Schulnoten:

- 1 - sehr gut
- 2 - gut
- 3 - befriedigend (bei Gelegenheit lüften)
- 4 - ausreichend (lüften empfohlen)
- 5 - mangelhaft (lüften)
- 6 - ungenügend (unbedingt lüften)

## Kalibrierungsfortschritt ausgeben

Kalibrierungsfortschritt ausgeben

☐ Nein ☒ Ja

Der Voc-Sensor braucht bis zu 2 Tage für die Kalibrierung, das KO 14 gibt den Fortschritt in % aus

Wird nur sichtbar, wenn als Sensor BME680 ausgewählt ist.

Manche Sensoren benötigen eine Kalibrierung, bevor sie zuverlässige Werte ausgeben können. Dies ist besonders für die Erfassung von Voc-Werten notwendig. Das Sensormodul hat für den BME680 eine Selbstkalibrierung implementiert, die ununterbrochen parallel zur Messwerterfassung läuft und alle 6 Stunden die bisher ermittelten Kalibrierungswerte in einem eigens hierfür eingebauten EEPROM speichert. Somit wird verhindert, dass nach einem Neustart des Gerätes eine erneute Kalibrierung notwendig wird.

Bei einer Erstinbetriebnahme, nach dem Einspielen einer neuen Firmware oder in seltenen Fällen auch im normalen Betrieb ist es notwendig, dass sich der Sensor BME680 neu kalibriert. Dies ist daran zu erkennen, dass der Sensor für den Voc-Wert konstant eine 25 liefert und als Kalibrierungsfortschritt über das KO 24 der Wert 0% geliefert wird.

Nach ca. 5 Minuten werden die ersten Voc-Werte ungleich 25 geliefert mit einem Kalibrierungsfortschritt von 33%. Diese ersten Werte sind noch immer nicht sinnvoll zu verwenden.


Nach einiger Zeit (hängt von der Raumgröße, Luftqualität, Lüftungszustand etc. ab) geht der Kalibrierungsfortschritt auf 66%, gefolgt von einem Wert von 100%. Dies kann insgesamt 6 bis 48 Stunden dauern und entspricht einer normalen Funktion des BME680.

Der Kalibrierungsfortschritt kann mit dieser Einstellung zur Information über KO 24 ausgegeben werden, hat aber auf die Funktion keinerlei Einfluss.

## Kalibrierungsdaten löschen

Kalibrierungsdaten löschen

☒ 17 ☐ 23

 Es ist vollkommen egal, welchen Wert dieser Parameter hat. Die Kalibrierungsdaten werden zurückgesetzt, wenn sich der Wert dieses Parameters ändert und die Applikation hochgeladen wurde. Danach bleiben die Daten erhalten, bis sich der Wert wieder ändert.

Die Applikation erlaubt auch ein explizites Löschen der Kalibrierungsdaten. Allerdings wäre es sinnlos, hierfür einen Ja-Nein-Parameter einzuführen, da dieser, einmal auf Ja gestellt, nach jedem Neustart des Gerätes die Kalibrierungsdaten löschen würde. Insofern funktioniert dieser Parameter anders!

Eine Änderung des Wertes von 17 auf 23 führt nach dem nächsten Upload der Applikation zum Löschen der Kalibrierungsdaten. Diese werden dann automatisch wieder aufgebaut und bleiben auch erhalten, egal wie oft die Applikation danach wieder hochgeladen wird. Die Firmware des Gerätes verbindet die aktuellen Kalibrierungsdaten mit dem Wert des Parameters, solange der Parameter seinen Wert behält, sind auch die Applikationsdaten gültig.

Wird irgendwann einmal der Wert wieder von 23 auf 17 geändert, werden die Kalibrierungsdaten wieder gelöscht, neu aufgebaut und mit dem Wert 17 verbunden. Will man somit wieder löschen, ändert man wieder auf 23 u.s.w.

Im Allgemeinen sollte es nicht nötig sein, die Kalibrierungsdaten zu löschen. Somit sollte dieser Parameter einfach unverändert bleiben.

## Update der Applikation

Es gibt verschiedene Versionen dieser Applikation:

- Sensormodul-v1.0-10.knxprod
- Sensormodul-v1.1-20.knxprod
- Sensormodul-v1.2-40.knxprod
- Sensormodul-v1.3-80.knxprod

Diese Versionen unterscheiden sich nur in der Anzahl der nutzbaren Logikkanäle, angegeben durch die Zahl, die direkt vor der Endung "knxprod" steht. Dies ist sinnvoll, da sich die Anzahl der Logikkanäle erheblich auf die Zeit auswirkt, die die ETS zum programmieren benötigt. Eine Applikation mit 10 Logikkanälen braucht ca. 30 Sekunden zum programmieren, mit 80 Logikkanälen aber weit über 3 Minuten.

Da man bei der Erstinbetriebnahme des Sensormoduls nicht unbedingt wissen kann, wie viele Logikkanäle man benötigen wird, würde man potentiell die Applikation mit den meisten Logikkanälen nehmen. Dies erkaufte man aber mit einer langen Programmierzeit bei jeder Programmierung - die erfahrungsgemäß häufig vorkommen, wenn man Logiken ausprobiert.

Der bessere Weg ist, mit der Applikation mit 10 Logikkanälen zu beginnen und wenn man mehr als 10 Logikkanäle braucht, die Arbeit mit 20 Logikkanälen fortzusetzen, dann mit 40 und abschließend mit 80.

Allerdings will keiner, der in einer Applikation 40 Logikkanäle parametriert hat, diese 40 Kanäle manuell auf eine neue Applikation mit 80 Kanälen übertragen. Deswegen sind diese Applikationen gleich vom Beginn an für die von der ETS unterstützte "Update"-Funktionalität designed:

- Jede Applikation mit mehr Logikkanälen kann immer als "Update" für eine Applikation mit weniger Logikkanälen fungieren.
- Jede Applikation mit einer höheren Haupt-Versionsnummer (v1.x, v2.x) kann immer als "Update" für eine Applikation mit einer geringeren Haupt-Versionsnummer fungieren, solange sie gleich viele oder mehr Logikkanäle hat.

Das ergibt folgende "Update"-Matrix (In den Spalten steht die Version, die man hat, in den Zeilen die Version, die man haben möchte):

	<b>v1.0 (10)</b>	<b>v1.1 (20)</b>	<b>v1.2 (40)</b>	<b>v1.3 (80)</b>
v1.1 (20)	U			
v1.2 (40)	U	U		
v1.3 (80)	U	U	U	
v2.0 (10)	U			
v2.1 (20)	U	U		
v2.2 (40)	U	U	U	
v2.3 (80)	U	U	U	U

Ein "U" zeigt für aktuelle (v1.x) und zukünftige (v2.x) Versionen, wenn ein Update stattfinden kann, ohne die bisher vorgegebene Parametrierung zu löschen.

Im folgenden werden die Schritte beschrieben, die notwendig sind, um mit der ETS ein Update durchzuführen, ohne dass die Parameter und zugeordneten GA gelöscht werden.

## Neue knxprod in den Produktkatalog importieren

In der Annahme, dass die Sensormodul-v1.0-10.knxprod bereits genutzt wird und das Gerät alle 10 Logikkanäle belegt hat, wollen wir gleich auf eine Version mit 40 Kanälen wechseln.

Wir gehen in der ETS auf die Katalogansicht und importieren die Datei "Sensormodul-v1.2-40.knxprod" in die ETS.

Nach erfolgreichem Import hat man ein Produkt mit dem Namen "Sensormodul" mit der Version 1.2 im Katalog. Das bereits genutzte "Sensormodul" mit der Version 1.0 steht auch da.

## Das neue Sensormodul ins eigene Projekt einfügen

Als nächstes wird das Produkt "Sensormodul" mit der Version 1.2 ins eigene Projekt eingefügt. Das neue Produkt muss nicht parametrisiert werden, es muss nur im eigenen Projekt existieren.

## Das "alte" Sensormodul aktualisieren

Jetzt wählt man das bereits benutzte und parametrisierte "Sensormodul" v1.0 aus. Jetzt clickt man in den Eigenschaften auf "Information", dann auf "Applikationsprogramm". Auf dieser Seite sieht man dann unten ein Dropdown, in dem die aktuelle Version der Applikation steht "WP-Sensor-Logic V1.0". Wenn man die Dropdown aufklappt, wird man auch ein "WP-Sensor-Logic V1.2" finden. **Auf keinen fall diesen Eintrag in der Dropdown auswählen.**

Stattdessen clickt man auf den "Aktualisieren"-Button darunter. Jetzt wird die Applikation von der ETS aktualisiert und alle Parameter bzw. GA-Zuordnungen übernommen.

Jetzt kann man - um beim Beispiel zu bleiben - weitere 30 Logikkanäle parametrieren, bevor man auf die Version mit 80 Kanälen gehen muss.

## Einschränkungen beim Aktualisieren mit der ETS

Die ETS läßt leider keine Auswahl, auf welche Version man eine Aktualisierung machen will. Habe ich im Projekt 2 mal das "Sensormodul" v1.0 verwendet und ich mache beim Ersten eine Aktualisierung auf 40 Kanäle, kann ich nicht beim zweiten auf 20 Kanäle aktualisieren, auch wenn die passende knxprod im Projekt vorhanden ist. Die ETS wird immer auf die "neueste" Version aktualisieren, in diesem Fall also auf 40 Logikkanäle.

## Hardware

Dieses Kapitel beschreibt die von dieser Firmware unterstützte Hardware (noch nicht ausgearbeitet)

Sensormodul Masifi

HCD1080

BME280

BME680

SCD30

Buzzer

RGB-LED

NCN5130

## Übersicht der vorhandenen Kommunikationsobjekte

KO	Name	DPT	Bedeutung
1	in Betrieb	1.002	Meldet zyklisch auf den Bus, dass das Gerät noch funktioniert
2	Uhrzeit	10.001	Eingang zum empfangen der Uhrzeit
3	Datum	11.001	Eingang zum empfangen des Datums
10	Sensorwerte anfordern	1.016	Beim Empfang vom Trigger (1) werden alle Sensorwerte auf den Bus gesendet. So kann man mehrere Leseanforderungen sparen.
11	Sensorfehler	7.001	Gibt über eine Bitleiste an, welche Messwerte aufgrund eines aufgetretenen Fehlers nicht erfasst werden können. Falls ein ganzer Sensor ausfällt, werden mehrere Bits gleichzeitig gesetzt
12	Diagnose	16.001	Nur für internen Gebrauch (Debug)
15	Temperatur	9.001	Temperaturmesswert
16	Luftfeuchte	9.007	Luftfeuchte
17	Luftdruck	9.006	Luftdruck
18	VOC	9.*	Voc-Messwert
19	CO2	9.008	CO2-Messwert
20	CO2-VOC	9.008	Berechneter CO2-Messwert vom VOC
21	Taupunkt	9.001	Berechneter Taupunkt
22	Behaglichkeit	5.005	Behaglichkeitswert, errechnet aus Luftfeuchte im Verhältnis zur Temperatur
23	Luftqualitätsampel	5.005	Luftgüte entsprechend deutscher Schulnoten (1-6)
24	Kalibrierungsgrad	5.001	Kalibrierungsfortschritt vom BME680 in %
30	Externe Temperatur 1	9.001	Eingang für externe Temperatur 1
31	Externe Temperatur 2	9.001	Eingang für externe Temperatur 2
32	Externe Luftfeuchte 1	9.007	Eingang für externe Luftfeuchte 1
33	Externe Luftfeuchte 2	9.007	Eingang für externe Luftfeuchte 2

KO	Name	DPT	Bedeutung
34	Externer Lufttdruck 1	9.006	Eingang für externen Luftdruck 1
35	Externer Lufttdruck 2	9.006	Eingang für externen Luftdruck 2
36	Externer VOC 1	9.*	Eingang für externen VOC-Wert 1
37	Externer VOC 2	9.*	Eingang für externen VOC-Wert 2
38	Externe CO2 1	9.008	Eingang für externen CO <sub>2</sub> -Wert 1
39	Externe CO2 2	9.008	Eingang für externen CO <sub>2</sub> -Wert 2