



R2900

Kompaktregler 96 x 96 mm
Compact Controller 96 x 96 mm

3-349-203-15

3/3.03



Inhalt	Seite	Seite	
Sicherheitsmerkmale und -vorkehrungen	3	Sollwertrampen	31
Wartung	3	Heizstromüberwachung	32
Reparatur- und Ersatzteil-Service	4	Heizkreisüberwachung	32
Produktsupport	4	Grenzwertüberwachung	33
Identifizierung des Gerätes	5	Alarne	33
Datenschnittstelle	6	Fehlermeldungen	34
Mechanischer Einbau / Vorbereitung	6	Technische Daten	36
Elektrischer Anschluss	8		
Verhalten beim Einschalten der Hilfsspannung	10		
Bedienen	11		
Bedienflussdiagramm „Schaltender Regler“	12		
Bedienflussdiagramm „Schaltender Regler“ bei Differenzregler	13	 EU-Konformitätskennzeichnung	
Bedienflussdiagramm „Stetig- und Schrittregler“	14	 Durchgängige doppelte oder verstärkte Isolierung	
Bedienflussdiagramm „Stetig- und Schrittregler“ bei Differenzregler	15	 Warnung vor einer Gefahrenstelle	
Off / Handbetrieb	16	 Achtung Dokumentation beachten	
Handbetrieb mit Binäreingang	17		
Störgrößenaufschaltung mit Binäreingang	17		
Konfigurieren	18	 Funktions-Erdanschluss dient der Erdung zu Funktionszwecken (keine Sicherheitsfunktion)	
Speichern und Laden von Geräteeinstellungen	21		
Differenzregler	21		
Folgeregler	21		
Reglerarten	22		
Konfiguration des Reglers mit Stetigausgang (Kennung A7 und A8)	23		
Parametrieren	24		
Abgleiche	26		
Selbstoptimierung	27		
Handoptimierung	28		

Sicherheitsmerkmale und -vorkehrungen

Der Regler R2900 ist entsprechend den Sicherheitsbestimmungen IEC 61010-1 / DIN EN 61010-1 / VDE 0411-1 gebaut und geprüft.

Bei bestimmungsgemäßer Verwendung ist die Sicherheit von Anwender und Gerät gewährleistet.

Lesen Sie die Bedienungsanleitung vor dem Gebrauch Ihres Gerätes sorgfältig und vollständig. Beachten und befolgen Sie diese in allen Punkten. Machen Sie die Bedienungsanleitung allen Anwendern zugänglich.

Beachten Sie folgende Sicherheitsvorkehrungen:

- Das Gerät darf nur an ein Netz entsprechend dem Nenngebrauchsbereich (siehe Anschlussbild und Typschild) angeschlossen werden, das mit einem maximalen Nennstrom von 16 A abgesichert ist
- In der Installation ist ein Schalter oder Leistungsschalter als Trennvorrichtung vorzusehen.

Der Regler darf nicht verwendet werden:

- bei erkennbaren äußereren Beschädigungen
- wenn er nicht mehr einwandfrei funktioniert
- nach längerer Lagerung unter ungünstigen Verhältnissen (z. B. Feuchtigkeit, Staub, Temperatur).

In diesen Fällen muss das Gerät außer Betrieb genommen und gegen unabsichtliche Wiederinbetriebnahme gesichert werden.

Wartung

Gehäuse

Eine besondere Wartung des Gehäuses ist nicht nötig. Achten Sie auf eine saubere Oberfläche. Verwenden Sie zur Reinigung ein leicht feuchtes Tuch. Vermeiden Sie den Einsatz von Lösungs-, Putz- und Scheuermitteln.

Instandsetzung und Austausch von Teilen

Eine Reparatur oder ein Austausch von Teilen am geöffneten Gerät unter Spannung kann und darf nur eine Fachkraft ausführen, die mit den damit verbundenen Gefahren vertraut ist.

Reparatur- und Ersatzteil-Service

Bitte wenden Sie sich im Bedarfsfall an:

GOSEN METRAWATT GMBH
Service-Center
Thomas-Mann-Straße 20
D-90471 Nürnberg
Telefon +49-(0)-911-86 02-410/256
Telefax +49-(0)-911-86 02-253
E-mail service@gmc-instruments.com

Diese Anschrift gilt nur für Deutschland.

Im Ausland stehen Ihnen unsere jeweiligen Vertretungen oder Niederlassungen zur Verfügung.

Produktsupport

Bitte wenden Sie sich im Bedarfsfall an:

GOSEN METRAWATT GMBH
Hotline Produktsupport
Telefon +49-(0)-911-8602-112
Telefax +49-(0)-911-8602-709
E-Mail support@gmc-instruments.com

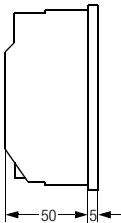
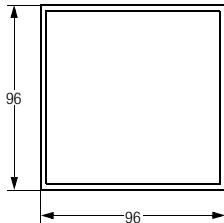
Identifizierung des Gerätes

Elektronischer Regler mit Selbstoptimierung, Tauschsollwert, Frontabmessung 96 x 96 mm					R2900
Reglerausführung					
Zwei-, Dreibpunktregler mit Heizstromüberwachung / Schrittregler			2 Transistorausgänge	A1	
Zwei-, Dreibpunktregler mit Heizstromüberwachung			1. Schaltpunkt Transistorausgang	A2	
Zwei-, Dreibpunktregler mit Heizstromüberwachung			2. Schaltpunkt Relaisausgang		
Zwei-, Dreibpunktregler mit Heizstromüberwachung			1. Schaltpunkt Relaisausgang		A3
Zwei-, Dreibpunktregler mit Heizstromüberwachung / Schrittregler			2. Schaltpunkt Transistorausgang		
Schrittregler mit Stellungsrückmeldung / Dreibpunktregler			2 Relaisausgänge	A4	
Schrittregler mit Stellungsrückmeldung / Dreibpunktregler			2 Transistorausgänge	A5	
Stetigregler / Schrittregler / Dreibpunktregler mit Heizstromüberwachung			2 Relaisausgänge	A6	
Stetigregler / Schrittregler / Dreibpunktregler mit Heizstromüberwachung			1 Stetigausgang und 2 Transistorausgänge	A7	
Stetigregler / Schrittregler / Dreibpunktregler mit Heizstromüberwachung			1 Stetigausgang und 2 Relaisausgänge	A8	
Messbereiche					
Messeingang	Thermoelement, konfigurierbar	Typ J, L	-18 ... 850 °C /	0 ... 1562 °F	
		Typ K	-18 ... 1200 °C /	0 ... 2192 °F	
		Typ S, R	-18 ... 1770 °C /	0 ... 3218 °F	
		Typ B	0 ... 1820 °C /	32 ... 3308 °F	
		Typ N	-18 ... 1300 °C /	0 ... 2372 °F	
	Widerstandsthermometer	Pt 100	-100 ... 500 °C /	-148 ... 932 °F	
Messeingang	Normsignal, konfigurierbar		0 / 2 ... 10 V oder	0 / 4 ... 20 mA	B1
Beide Messeingänge <u>gemeinsam</u> konfigurierbar wie B1 für Differenzregler					B2
1. Messeingang wie B1 und 2. Messeingang wie B2 konfigurierbar für Folgeregler					
Hilfsspannung	AC 110 ... 230 V				C1
Grenzkontakte	Ohne				D0
	Zwei				D1
Datenschnittstelle	ohne				F0
	RS 485 / RS 232 intern umschaltbar				F1
Konfiguration	Standardeinstellung				K0
	Einstellung nach Kundenangabe				K9
Betriebsanleitung	deutsch / englisch				L0
	französisch / italienisch				L1
	keine				L2

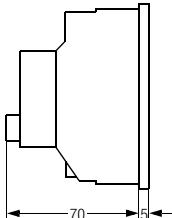
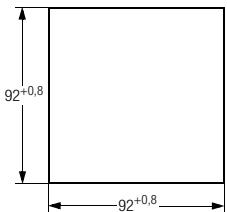
Datenschnittstelle

Weitere Informationen zur Datenschnittstelle siehe Bedienungsanleitung Nr. 3-349-204-15

Mechanischer Einbau / Vorbereitung



Ausführung
A1 ... A6, D0, F0



Schalttafelausschnitt

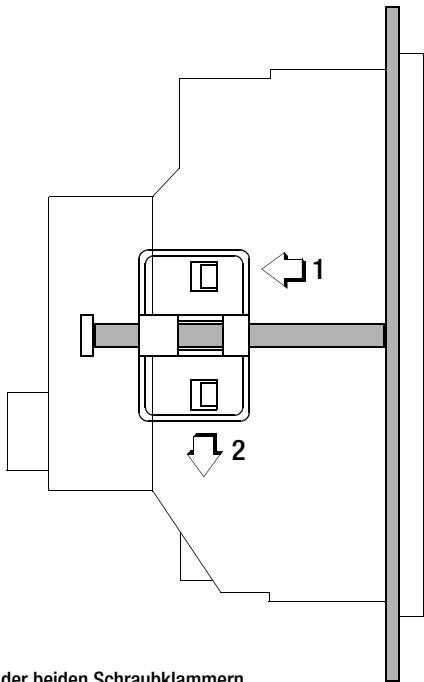
Ausführung A7, A8 oder
D1, oder F1

Der Regler R2900 ist für den Einbau in eine Schalttafel bestimmt. Der Montageort sollte möglichst erschütterungsfrei sein. Aggressive Dämpfe beeinträchtigen die Lebensdauer des Reglers. Bei allen Arbeiten die Vorschriften nach VDE 0100 beachten. Arbeiten am Gerät dürfen nur von einer Fachkraft vorgenommen werden, die mit den damit verbundenen Gefahren vertraut ist.

Das Gehäuse von vorn in den Ausschnitt einsetzen und von hinten mit den beiden mitgelieferten Schraubklammern links und rechts befestigen. Das Anzugsdrehmoment beträgt typisch 10 Ncm und sollte 20 Ncm nicht überschreiten.

Generell ist beim Einbau von einem oder mehreren Geräten eine ungehinderte Luftzirkulation zu gewährleisten. Unterhalb der Geräte darf die Umgebungstemperatur 50 °C nicht überschreiten

Bild 1, Gehäuseabmessungen und Schalttafelausschnitt



**Arretierung der beiden Schraubklammern
an der rechten und linken Gehäuseseite):**

- Verschieben in Richtung 1 bis Anschlag
- Verschieben in Richtung 2 bis Anschlag

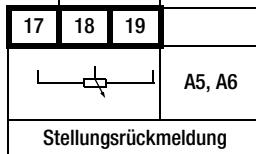
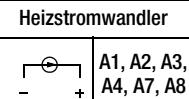
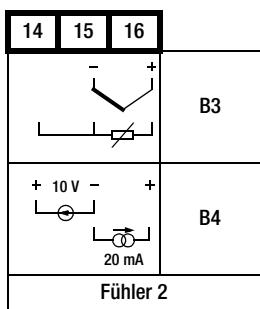
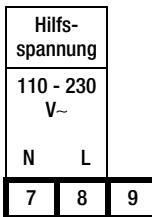
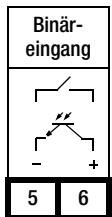
Bild 2, Gehäusebefestigung

Elektrischer Anschluss

Transistorausgang zur Ansteuerung von SSRs											
A1, A2, A5, A7		-		+ I		-		+ II		A1, A3, A5, A7	
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
A3, A4, A6, A8										A2, A4, A6, A8	

Schaltausgang											
11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
										B1, B3, B4	
										B2	

11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
										B1, B3, B4	
										B2	



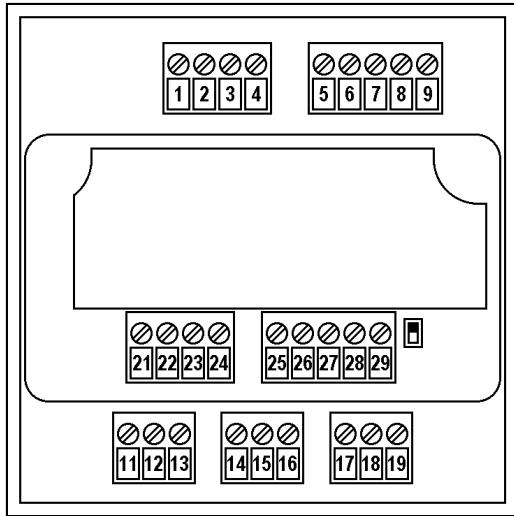
21	22	23	24	25	26	27	28	29
A1		A2		D1				
Alarne								

A7, A8	-	+	C	B	A	F1
			10V	20 mA	GND	
Stetigausgang					RS-232 / RS-485	

Die EN 55022 schreibt zur Elektromagnetischen Verträglichkeit folgenden Warnhinweis vor:

Warnung

Dies ist eine Einrichtung der Klasse A. Diese Einrichtung kann im Wohnbereich Funkstörungen verursachen; in diesem Fall kann vom Betreiber verlangt werden, angemessene Maßnahmen durchzuführen.



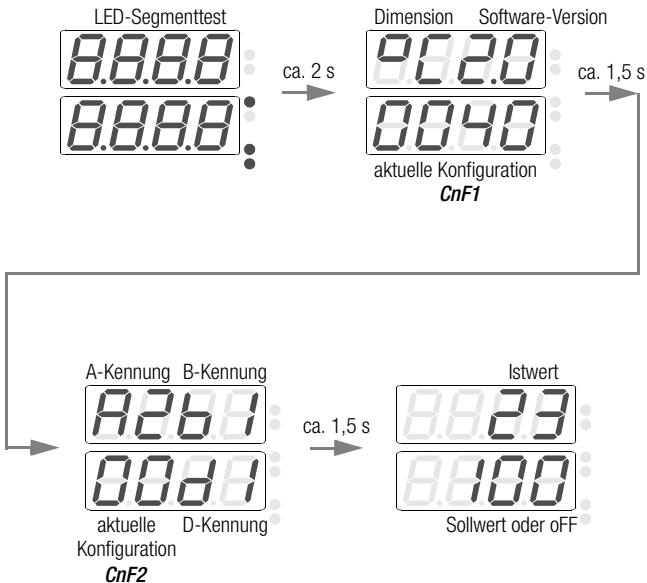
Anschlusselemente

Schraubklemmen passend für Litze 1,5 mm² bzw.
Doppeladerendhülsen für 2 x 0,75 mm²

Schrauben nur mit Handschraubendreher anziehen! Anzugsdrehmoment für alle Schraubverbindungen max. 0,6 Nm.

Bild 3, Lage der Anschlusskontakte

Verhalten beim Einschalten der Hilfsspannung



Bedienen

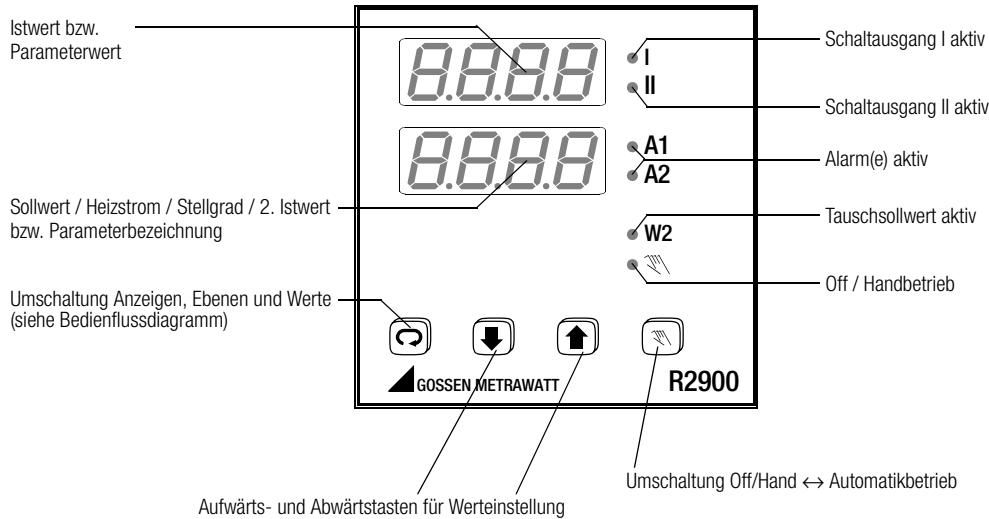


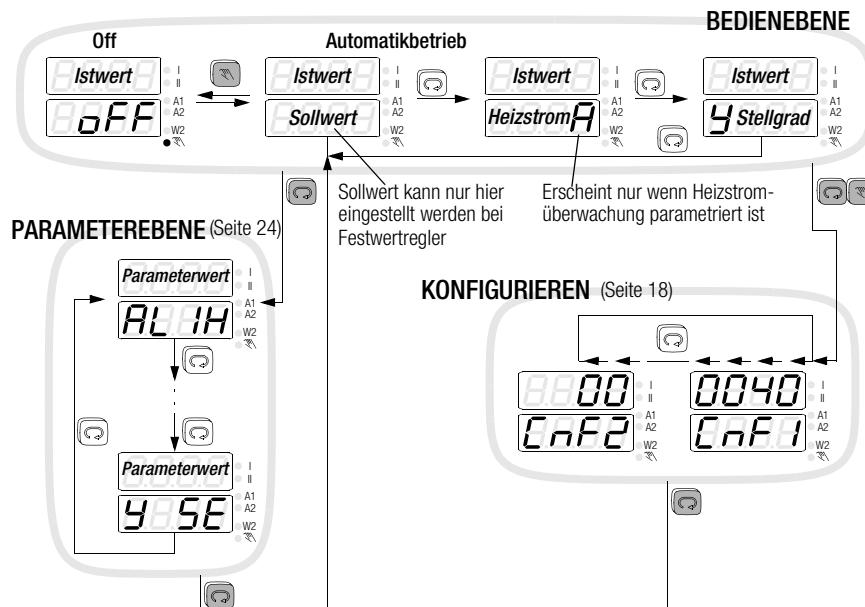
Bild 4, Bedienelemente

Werteinstellung

Mit der Aufwärts- und Abwärtstaste wird der ausgewählte Wert direkt verändert.

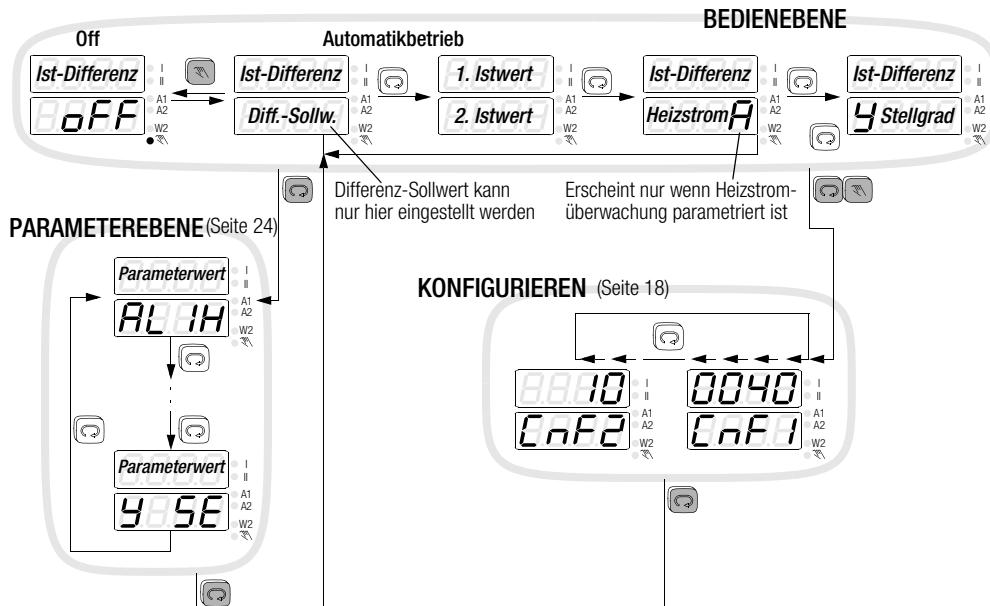
Nach 2,5 s oder nach einem Druck auf die Taste wird der Wert abgespeichert und wirksam. Ein kurzes Dunkelschalten der Anzeige signalisiert dies.

Bedienflussdiagramm „Schaltender Regler“



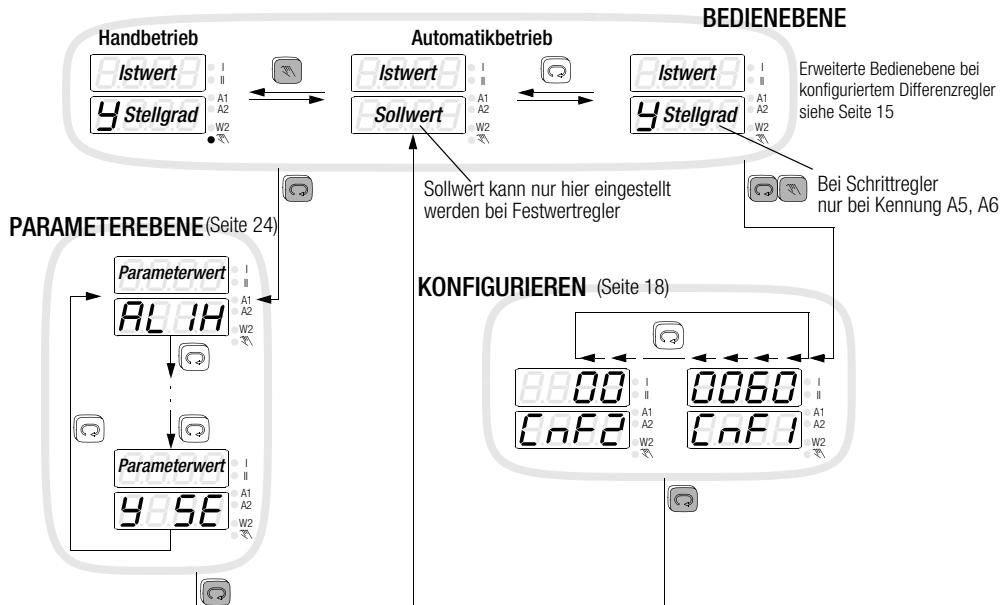
	Taste kurz drücken
	Taste gedrückt halten, bis Anzeige umspringt
	Beide Tasten gedrückt halten, bis Anzeige umspringt

Bedienflussdiagramm „Schaltender Regler“ bei Differenzregler



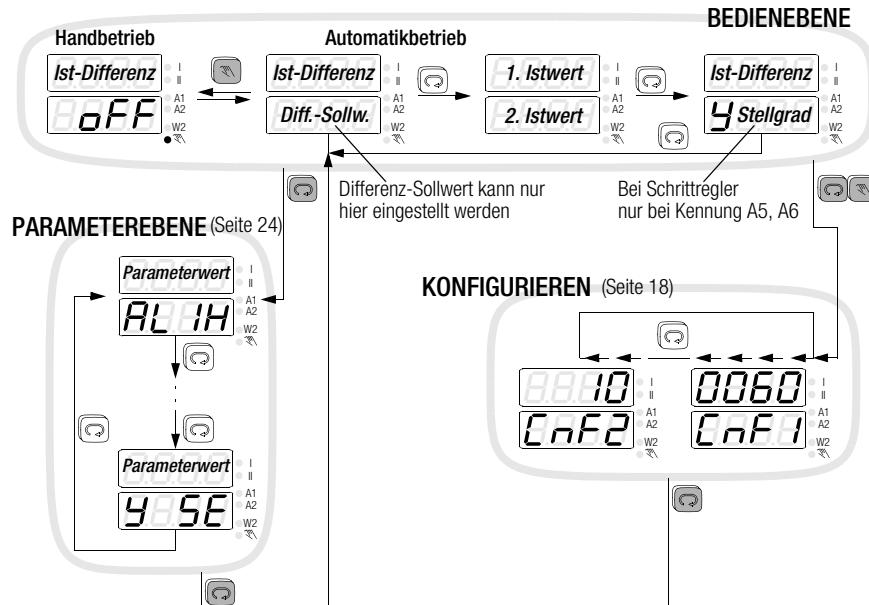
	Taste kurz drücken
	Taste gedrückt halten, bis Anzeige umspringt
	Beide Tasten gedrückt halten, bis Anzeige umspringt

Bedienflussdiagramm „Stetig- und Schrittregler“



<input type="checkbox"/>	Taste kurz drücken
<input checked="checked" type="checkbox"/>	Taste gedrückt halten, bis Anzeige umspringt
<input type="checkbox"/> <input checked="checked" type="checkbox"/>	Beide Tasten gedrückt halten, bis Anzeige umspringt

Bedienflussdiagramm „Stetig- und Schrittregler“ bei Differenzregler

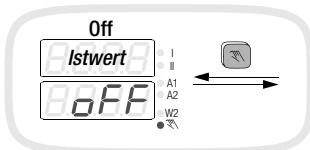


	Taste kurz drücken
	Taste gedrückt halten, bis Anzeige umspringt
	Beide Tasten gedrückt halten, bis Anzeige umspringt

Off / Handbetrieb

- keine Alarmfunktion
- keine Fehlersignalisierung

BEDIENEBENE SCHALTENDER REGLER

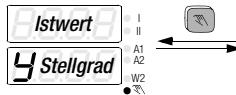


- Die Stellausgänge sind bei nicht betätigten Tasten inaktiv.
- Durch Drücken der Taste / wird der Schaltausgang I („heizen“) / II („kühlen“) direkt angesteuert.

BEDIENEBENE STETIG- UND SCHRITTREGLER

- Alarmfunktion und Fehlersignalisierung wie im Automatikbetrieb.
- Die Stellausgänge werden nicht von der Reglerfunktion, sondern mit den / Tasten kontrolliert.
- Die Hand / Automatik-Umschaltung erfolgt in beiden Richtungen stoßfrei.
- Stetigregler: Der Stellgrad wird in % angezeigt. Wertänderungen erfolgen mit den / Tasten und werden sofort an die Regelausgänge weitergeleitet.
- Schrittregler: Durch drücken der Taste / wird der Schaltausgang I (mehr) / II (weniger) direkt angesteuert. Angezeigt wird bei vorhandener Stellungsrückmeldung (Kennung A5, und A6) die gemessene Stellung in %, bei sonstigen Kennungen werden Striche angezeigt.

Handbetrieb



Handbetrieb mit Binäreingang

Mit dem Binäreingang (Klemmen 5,6) kann auf Handbetrieb umgeschaltet werden.

Dieser unterscheidet sich vom Off / Handbetrieb mit Taste  wie folgt:

- Stoßfreie Umschaltung in den Handbetrieb bei **allen** Reglerarten.
- Der letzte Stellgrad wird auch bei schaltenden Reglern „eingefroren“.
- Bei Grenzsignalgeber bleibt der letzte Schaltzustand erhalten.
- Die Bedienung und Anzeige ist wie im Automatikbetrieb, außer dass die LED  leuchtet und in der Stellgradanzeige der Stellgrad mit den  /  Tasten verändert werden kann.
- Bei der Konfiguration als schaltender oder Stetigregler (Reglerart gleich 2 bis 5) **muss** dazu der Parameter **Y5t** = 0 gesetzt sein.
- Das Konfigurationsdigit „Alarne 2“ muss dafür auf den Wert 8 ... F eingestellt sein (vergl. **CnF2** Seite 20)

Störgrößenaufschaltung mit Binäreingang

Bei der Konfiguration als schaltender oder Stetigregler (Reglerart gleich 2 bis 5) kann die Regelqualität bei sprungförmigen Laständerungen mit der Störgrößenaufschaltung deutlich verbessert werden.

- Beim Schließen des Kontaktes am Binäreingang wird der Stellgrad des Reglers um den Wert **Y5t** erhöht,
- beim Öffnen des Kontaktes um den gleichen Wert erniedrigt.
- Keine Funktion bei laufender Selbstoptimierung.
- Bei **Y5t** = 0 aktiviert der Binäreingang den Handbetrieb, (siehe oben).
- Das Konfigurationsdigit „Alarne 2“ muss dafür auf den Wert 8 ... F eingestellt sein (vergl. **CnF2** Seite 20)

Beispiel: Benötigt eine Heizung in einer Maschine bei Produktion durchschnittlich 70 % Heizleistung, im Stillstand jedoch nur 10 %, so stellt man die Differenz **Y5t** = 60 % ein und aktiviert den Binäreingang nur bei Produktion.

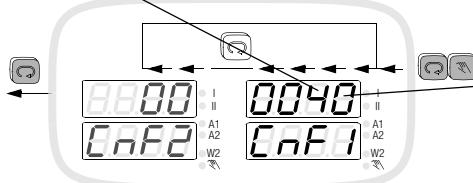
Konfigurieren

(Fortsetzung Seite 20)

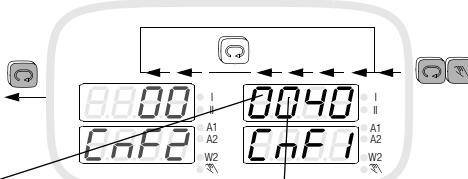
Reglerart	
Code	
0	Grenzsignalgeber
1	Steller
2	Zweipunktregler Heizen *)
3	Zweipunktregler Kühlen *)
4	Dreipunktregler *)
5	Dreipunktregler Wasserkühlung
6	Schrittregler

*) Einstellung für Stetigregler siehe Seite 23

Alarne 1				
Code		Anfahrunterdrückung	Kontakt	Heizkreisüberwachung
0	relativ	inaktiv		
1	absolut		Arbeitskontakt	
2	relativ	aktiv		
3	absolut			
4	relativ	inaktiv		inaktiv
5	absolut		Ruhekontakt	
6	relativ	aktiv		
7	absolut			
8	relativ	inaktiv		
9	absolut		Arbeitskontakt	
A	relativ	aktiv		
b	absolut			aktiv
C	relativ	inaktiv		
d	absolut		Ruhekontakt	
E	relativ	aktiv		
F	absolut			



hinterlegt: Standardeinstellung KO



Dimension 1) des Fühlers / Stetigausgang 2)		
Code	Dimension 1)	Ausgangsbereich 2)
0	°C	0 ... 20 mA
1	°F	0 ... 10 V
2	°C	4 ... 20 mA
3	°F	2 ... 10 V
4	°C	0 ... 20 mA
5	°F	0 ... 10 V
6	°C	4 ... 20 mA
7	°F	2 ... 10 V
8	°C	0 ... 20 mA
9	°F	0 ... 10 V
A	°C	4 ... 20 mA
b	°F	2 ... 10 V
C	(keine Funktion)	
d		
E	⚠ Speichern und Laden von Geräteeinstellungen siehe Seite 21	
F		

1) Umschaltung °C / °F nur wirksam bei Kennung B1, B3 und B4

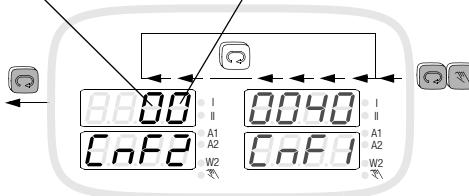
2) Nur bei Kennung A7 und A8 wirksam

Fühlerart			
Code	Typ	Art	Bedingung
0	J	Thermoelement	für Messeingang 1 bei Kennung B1, B4
1	L		
2	K		für beide Messeingänge bei Kennung B3
3	B		
4	S		
5	R		
6	N		
7	1 ° Anzeige		
8	0,1 ° Anzeige	Pt 100	für Messeingang 1 bei Kennung B2
0	0 ... 20 mA / 0 ... 10 V		
1	4 ... 20 mA / 2 ... 10 V	signal	

Konfigurieren (Fortsetzung)

	Funktion Messeingang 2		Normsignal 2
Code	B3	B4	B4
0	Festwertregler (interner Sollwert)		
1	Differenzregler	Festwertregler	0 ... 20 mA
2	–		0 ... 10 V
3	–	Folgeregler	
4	–		
5	–	Festwertregler	4 ... 20 mA
6	–		2 ... 10 V
7	–	Folgeregler	

Alarne 2				
Code		Anfahrunterdrückung	Kontakt	Binäreingang
0	relativ	inaktiv		
1	absolut		Arbeitskontakt	
2	relativ	aktiv		
3	absolut			
4	relativ	inaktiv		
5	absolut		Ruhekontakt	
6	relativ	aktiv		
7	absolut			
8	relativ	inaktiv		
9	absolut		Arbeitskontakt	
A	relativ	aktiv		
b	absolut			
C	relativ	inaktiv		
d	absolut		Ruhekontakt	
E	relativ	aktiv		
F	absolut			



 hinterlegt: Standardeinstellung KO

Speichern und Laden von Geräteeinstellungen

Code	Funktion	Anmerkung
d	Die aktuelle Einstellung ¹⁾ wird als benutzerdefinierte Standardeinstellung abgespeichert.	Eine Konfiguration nach Kundenangabe (K9) ist hier gespeichert und wird dabei überschrieben.
E	Die benutzerdefinierte Standardeinstellung ¹⁾ wird geladen. Falls zuvor nie mit d eine Einstellung gespeichert wurde, wird die Standardwerkseinstellung bzw. die Konfiguration nach Kundenangabe (K9) geladen.	Alle Eingaben, auch die Ergebnisse der Selbstoptimierung und Kalibrierung, werden dabei überschrieben.
F	Die Standardwerkseinstellung ¹⁾ wird geladen.	

¹⁾ Die Konfigurationsdigits und alle Parameter außer der Schnittstellenadresse **Addr**.

Differenzregler

Parameter siehe Seite 24

- Geregelt wird die Istwertdifferenz = 1. Istwert – 2. Istwert auf den eingestellten Differenzsollwert.
- Der Differenzsollwert ist im Bereich \pm halber Messbereichsumfang einstellbar.
- Die Grenzwertüberwachung bezieht sich auf die Istwertdifferenz und nicht auf die beiden Istwerte.
- Wird in der Bedienebene, Anzeigemodus 1. Istwert / 2. Istwert, versucht den Differenzsollwert zu verstehen, so wird kurzzeitig **no** in der unteren Anzeige eingeblendet.

Folgeregler

Parameter siehe Seite 24

- Der externe Sollwert, der am 2. Messeingang anliegt, ersetzt den internen Sollwert.
- Die Sollwerttrampenfunktion (siehe Seite 31) bleibt erhalten.
- Bei der Umschaltung auf den Tauschsollwert mittels Binäreingang wird der Regler zum **Festwertregler** mit dem Sollwert **SP2**.
- Der Anfangs- und Endwert des externen Sollwertes wird mit den Parametern **rnl** und **rnh** skaliert (2. Messeingang Normsignal bei B4).
- Die Parameter **SPL** und **SPH** begrenzen den externen Sollwert für die Regelung und die Anzeige.
- Wird in der Bedienebene, Anzeigemodus Istwert / Sollwert, versucht den Sollwert zu verstehen, so wird kurzzeitig **no** in der unteren Anzeige eingeblendet.

Reglerarten

Parameter siehe Seite 24

Code	Reglerart	Anmerkungen
0	Grenzsignalgeber	Schaltausgang I ist aktiv, falls Istwert < aktueller Sollwert, Schaltausgang II ist aktiv, falls Istwert > aktueller Sollwert + dbnd . Die Schalthysterese beträgt HYSE . Eine Schaltzustandsänderung ist alle tc möglich.
1	Steller	Ausgabe eines konstanten Stellsignals auf Schaltausgang I, falls YSI > 0, auf Schaltausgang II, falls YSI < 0. Der Stellzyklus ist tc . Keine Alarmfunktionen.
2	Zweipunktregler „Heizen“	Ein überschwingungsfreier PDPI-Regelalgorithmus steuert den Schaltausgang I an, um den Istwert zu erhöhen / abzusenken. Der Stellzyklus ist mind. tc .
3	Zweipunktregler „Kühlen“	Ein überschwingungsfreier PDPI-Regelalgorithmus steuert den Schaltausgang I an, um den Istwert zu erhöhen, bzw. den Schaltausgang II, um den Istwert abzusenken. Der Stellzyklus ist mind. tc .
4	Dreipunktregler	Ein überschwingungsfreier PDPI-Regelalgorithmus steuert den Schaltausgang I an, um den Istwert zu erhöhen, bzw. den Schaltausgang II, um den Istwert abzusenken. Der Stellzyklus ist mind. tc . Die Totzone dbnd unterdrückt ein Abwechseln von „Heizen“ und „Kühlen“, ohne bleibende Regelabweichung.
5	Dreipunktregler Wasserkühlung	Der Stellgrad auf dem Schaltausgang II wird dem nichtlinearen Verhalten einer Wasserkühlung angepasst. Der Stellzyklus ist tc .
6	Schrittregler	Ein überschwingungsfreier PDPI-Regelalgorithmus steuert den Schaltausgang I bzw. II an, um den Istwert zu erhöhen bzw. abzusenken. Die Stellimpulslänge ist tc . Die Totzone dbnd ist symmetrisch zum Sollwert.

Konfiguration des Reglers mit Stetigausgang (Kennung A7 und A8)

- **Stetigausgang = Istwert (Konfigurationsdigit „Dimension des Fühlers / Stetigausgang“ = 0, 1, 2, 3)**
 - Die Reglerarten verhalten sich wie bei Kennung A1 ... A4.
 - Die Ausgabe des Istwertes (bei Differenzregler der Istwert-Differenz) wird mit den Parametern rnL und rnH skaliert.
- **Stetigausgang = Stellgrad (Konfigurationsdigit „Dimension des Fühlers / Stetigausgang“ = 4, 5, 6, 7)**
 - Der Schaltausgang I ist inaktiv.
 - Die verschiedenen Stetigreglerarten ergeben sich aus dem Konfigurationsdigit „Reglerart“:

Code	Reglerart	Anmerkungen
0	Grenzsignalgeber	Ausgabe eines mit Parameter YH einstellbaren Stellgrades wenn Istwert < Sollwert
1	Steller	Ausgabe eines mit Parameter $Y5L$ einstellbaren Stellgrades.
2	Stetigregler mit fallender Kennlinie	Ein überschwingungsfreier PDPI-Regelalgorithmus steuert den Stetigausgang alle 0,5 s an. Ein Ausgangsfilter sorgt für einen möglichst glatten Verlauf des Stellsignals. Mit tc wird die Zeitkonstante eines zusätzlichen Istwertfilter eingestellt.
3	Stetigregler mit steigender Kennlinie	
4	Splitrangeregler	Stetigregler mit fallender Kennlinie für positive Stellgrade (Istwert erhöhen). Negative Stellgrade werden mit Schaltausgang II ausgegeben (Istwert absenken). Der Stellzyklus für Schaltausgang II ist mind. tc . Die Totzone $dbnd$ unterdrückt ein schnelles Abwechseln von Stetigausgang und Schaltausgang II, ohne bleibende Regelabweichung.
5, 6		keine praxisrelevante Funktion

- **Stetigausgang = „mit $Cont$ auswählen“ (Konfigurationsdigit „Dimension des Fühlers / Stetigausgang“ = 8, 9, A, b)**

$Cont$	Stetigausgang	Anmerkungen
0	aktueller Sollwert	Die Ausgabe wird mit den Parametern rnL und rnH skaliert. (Bei Differenzregler der aktuelle Differenzsollwert) Die Reglerarten verhalten sich wie bei Kennung A1 ... A4.
1	„Kühlen“-Stellgrad	Negative Stellgrade werden stetig ausgegeben, der Schaltausgang II bleibt inaktiv. Reglerart = 4: Entspricht Splitrangeregler mit invertiertem Ausgangsverhalten.

Parametrieren

X1 = Messbereichsanfang, X2 = Messbereichsende, MBU = X2 – X1

Parameter	Anzeige	Bereich	Standard	Bemerkungen
oberer Grenzwert für Relais A1	AL 1H			
unterer Grenzwert für Relais A1	AL 1L	0FF, 1 ... MBU	0FF	relativ (= Standardkonfig.)
oberer Grenzwert für Relais A2	AL 2H	0FF, X1 ... X2	0FF	absolut
unterer Grenzwert für Relais A2	AL 2L			
Tauschsollwert	SP 2	SPL ... SPH	X1	
Rampe für steigende Sollwerte	SPuP	0FF, 1 ... MBU pro min	0FF	
Rampe für fallende Sollwerte	SPdn	0FF, 1 ... MBU pro min	0FF	
Heizstromsollwert (s. Abgleiche)	ANPS	Auto, 0FF, 0,1 ... RH	0FF	nicht bei Schrittregler ¹⁾
Proportionalband Heizen	Pb 1	0.1 ... 999.9 %	10.0	
Proportionalband Kühlen	Pb 11	0.1 ... 999.9 %	10.0	nur bei Dreipunktregler ²⁾
Totzone	dbnd	0 ... MBU	0	nicht bei Zweipunktregler ³⁾
Verzugszeit der Strecke	tu	0 ... 9999 s	100	
Ausgabezykluszeit	tc	0.5 ... 600.0 s	10.0	⁴⁾
Motorlaufzeit	ty	5 ... 5000 s	60	nur bei Schrittregler ⁵⁾
Schalthysterese	HYSE	0 ... 1,5 % MBU	0,5%MBU	für Grenzwertüberwachung und Grenzsignalgeber
maximaler Sollwert	SP H	SPL ... X2	X2	
minimaler Sollwert	SP L	X1 ... SPH	X1	
Maximaler Stellgrad	y H	-100 ... 100 %	100	
Abgleich Istwert (s. Abgleiche)	CAL	(Auto), -MBU/4 ... +MBU / 4	0	nur bei Kennung B1, B3, B4
Position Dezimalpunkt	dPnE	9999, 999.9, 99.99, 9.999	9999	nur bei Kennung B2
Messbereichsende Normsignal	rn H	rnL ... 9999	100	nur bei Kennung
Messbereichsanfang Normsignal	rn L	-1500 ... rnH	0	B2, B4, A7, A8

Parameter	Anzeige	Bereich	Standard	Bemerkungen
Messber.-Ende Heizstrom (s. Abgl.)	A H	1.0 ... 99.9 A	42,7	nicht bei Schrittregler ¹⁾
Kalibrierung Stellungsrückmeldung	Y 100 Y0	siehe Abgleiche		nur bei Schrittregler mit Stellungsrückmeldung ⁶⁾
Stellgrad für Stellerbetrieb bzw. für Störgrößenaufschaltung	Y 5E	-100 ... 100 %	0	
Stellgrad bei Fühlerfehler	Y 5E	-100 ... 100 %	0	
Stetigsignal	Cont	siehe Seite 23	0	nur bei Kennung A7 und A8
Schnittstellenadresse	Addr	0 ... 250	250	nur bei Kennung F1

¹⁾ nur bei: Konfigurationsdigit „Reglerart“ ≠ 6 und Kennung ≠ A5, A6

²⁾ nur bei: Konfigurationsdigit „Reglerart“ = 4 oder 5

³⁾ nur bei: Konfigurationsdigit „Reglerart“ = 0, 4, 5 oder 6

⁴⁾ Bei Stetigregler (Reglerart = 2,3) zusätzliches Istwertfilter. **tc** = Zeitkonstante

⁵⁾ nur bei: Konfigurationsdigit „Reglerart“ = 6

⁶⁾ nur bei: Konfigurationsdigit „Reglerart“ = 6 und Kennung = A5, A6

Die Parameter ab **Pb** **I** bis **Addr** sind während der Selbstoptimierung für die Bedienung gesperrt.

Abgleiche

Thermoelement-Korrektur (Parameter **CRL**)

Die Einstellung dieses Korrekturwertes erfolgt in °C / °F. Der angezeigte Korrekturwert wird dem gemessenen Temperaturwert hinzugefügt.

Leitungsabgleich bei Pt 100 2-Leiterschaltung (Parameter **CRL**)

Der Abgleich kann automatisch ermittelt werden in „**Off / Handbetrieb**“:

- Fühler am **Messort** kurzschließen
- **CRL**-Wert auf **Auto** einstellen

Der gemessene Leitungswiderstand wird in eine Temperaturänderung umgerechnet und als **CRL**-Wert eingetragen.

Bei bekannter Fühlertemperatur kann der Abgleich auch manuell erfolgen:

CRL = bekannte Fühlertemperatur – angezeigte Temperatur

Skalierung der Heizstromüberwachung (Parameter **R H**)

Die Standardeinstellung für GTZ 4121 ist 42.7 A. Falls zur Heizstromerfassung nicht der Stromwandler GTZ 4121 verwendet wird, ist der Stromwert einzustellen, bei dem der verwendete Wandler 10 V DC abgibt.

Kalibrierung der Stellungsrückmeldungsanzeige (Parameter **Y 100, Y 0**)

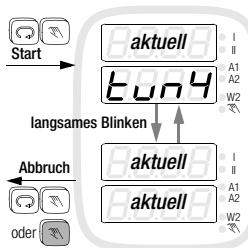
Die Kalibrierung erfolgt im Handbetrieb in der Parameterebene bei einer Konfiguration als Schrittregler (Konfigurationsdigit „Reglerart“ = 6):

1. Parameter **Y 100** anwählen, zunächst erscheint der gespeicherte Wert: ein normierter Wert zwischen 0 und 255
Die Aufwärtstaste  bedient direkt den Schaltausgang I (mehr) und die Anzeige bringt die aktuell gemessene Stellgliedposition. Die Aufwärtstaste  ist gedrückt zu halten, bis sich der angezeigte Wert nicht mehr ändert. Abgespeichert wird der angezeigte Wert.
2. Parameter **Y 0** anwählen.
Vorgehensweise wie für Parameter **Y 100**. Hier ist die Abwärtstaste  gedrückt zu halten. Sie bedient direkt den Schaltausgang II (weniger).

Y 100 muss größer als **Y 0** sein!

Im Automatikbetrieb werden die Parameter **Y 100** und **Y 0** nur angezeigt.

Selbstoptimierung



Die Selbstoptimierung dient zur Ermittlung einer optimalen Regeldynamik, d. h. die Parameter $P_b\ I$, $P_b\ II$ und E_u werden ermittelt.

Die Ausgabezykluszeit t_c wird von der Selbstoptimierung nicht verstellt.

Für eine gute Regeldynamik schlagen wir einen Wert für t_c von $t_u/12$ vor.

Bei der Ansteuerung von Schützen sollte t_c entsprechend erhöht werden.

Vorbereitung

- vor dem Start der Selbstoptimierung muss die vollständige Konfiguration erfolgen.
- der Sollwert ist auf den nach der Optimierung benötigten Wert einzustellen.

Start

- gleichzeitiges kurzes Drücken beider Tasten in der Bedienebene (Automatik- oder Hand/Off- Betrieb) löst die Selbstoptimierung aus. Sie kann nicht gestartet werden in den Reglerarten „Steller“ oder „Grenzsignalgeber“.

- während des Optimierungslaufes wird **Bun1**...**Bun8** blinkend eingeblendet auf allen Bedienebenen
- nach erfolgreich beendeter Optimierung geht der Regler in den Automatikbetrieb.
- Bei 3-Punkt Regler (Reglerart = 4 und 5) wird mit dem Ansprechen des oberen Grenzwertes die Kühlung aktiviert, um eine Überhitzung zu verhindern. Die Selbstoptimierung führt dann einen Schwungversuch um den Sollwert aus.

Ablauf

- der beim Start aktuelle Sollwert bleibt gültig; er kann nicht mehr geändert werden (Folgeregler: ein sich ändernder ext. Sollwert wird nur angezeigt)
- die Aktivierung / Deaktivierung des Tauschsollwertes wird nicht wirksam
- eingestellte Sollwertrampen werden nicht berücksichtigt
- beim Start im Arbeitspunkt (Istwert ist etwa gleich dem Sollwert) ist ein Überschwingen nicht zu vermeiden.

Abbruch

- Die Optimierung kann jederzeit abgebrochen werden mit (→ Automatikbetrieb) bzw. durch Umschalten in Hand /Off mit
- Tritt während der Optimierung ein Fehler auf, gibt der Regler kein Stellsignal mehr aus. Die Optimierung muss abgebrochen werden.
Weitere Informationen zur Fehlermeldung auf Anfrage.

Handoptimierung

Mit der Handoptimierung werden die Parameter **P_b I**, **P_b II**, **t_u** und **t_c** ermittelt, um eine optimale Regeldynamik zu erhalten. Dazu wird ein Anfahr- bzw. Schwingversuch durchgeführt.

Vorbereitung

- Die **vollständige Konfiguration** (Seite 18) und **Parametrierung** (Seite 24) muss zuerst für den Einsatz des Reglers erfolgen.
- Durch **Off / Handbetrieb** (Seite 16) sollten die Stellglieder deaktiviert werden.
- Ein **Schreiber** ist an dem Fühler anzuschließen und passend zur Streckendynamik und zum Sollwert einzustellen.
Bei Differenzregler muss die Istwertdifferenz aufgezeichnet werden.
- Bei Dreipunkt- bzw. Splitrange-Regler muss die Ein- und Ausschaltzeit des Schaltausgangs I bzw. des Stetigausgangs registriert werden (z. B. mit einem weiteren Schreiberkanal oder mit der Stoppuhr).
- **Grenzsignalgeber** (Reglerart Code = 0) konfigurieren.
- Die Ausgabezykluszeit auf Minimum stellen: **t_c = 0,5**.
- Wenn möglich die Stellgradbegrenzung ausschalten: **YH = 100**.
- Den **Sollwert** absenken (bzw. anheben) damit die Über- und Unterschwinger keine unerlaubten Werte annehmen.

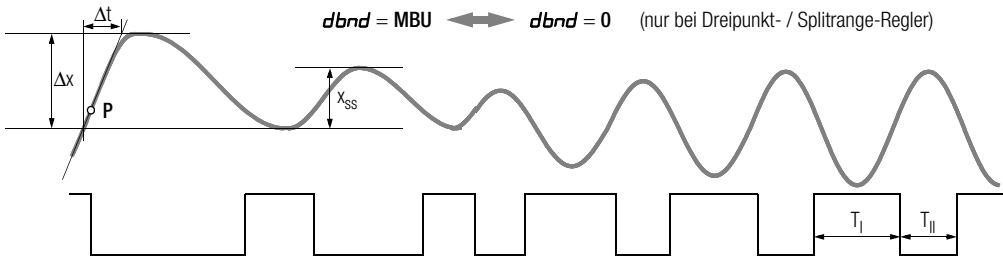
Durchführung des Anfahrversuches

- **dbnd = MBU** bei Dreipunkt- bzw. Splitrange-Regler einstellen (Schaltausgang II darf nicht ansprechen).
dbnd = 0 bei Schrittregler einstellen (Schaltausgang II muss ansprechen)
- Schreiber starten.
- Mit **Automatikbetrieb** die Stellglieder aktivieren.
- Zwei Überschwinger und zwei Unterschwinger aufzeichnen.

Anfahrversuch zu Ende bei Zweipunkt, Stetigregler und Schrittregler.

Bei Dreipunkt- bzw. Splitrange-Regler weiter mit:

- **dbnd = 0** einstellen um weitere Schwingungen mit aktivem Schaltausgang II herbeizuführen, zwei Über- und Unterschwinger abwarten.
- Die **Einschaltzeit T_I** und **Ausschaltzeit T_{II}** des Schaltausgangs I bzw. des Stetigausgangs des letzten Schwingers registrieren.



Auswertung des Anfahrversuches

- Tangente an die Kurve anlegen im Schnittpunkt P von Istwert mit Sollwert, bzw. Ausschaltpunkt des Ausgangs.
- Zeit Δt ausmessen.
- Schwingungsweite x_{ss} ausmessen, bei Schrittregler Überschwingen Δx .

Parameter	Parameterwerte				
	Zweipunktregler	Dreipunktregler	Stetigregler	Splitrangeregler	Schrittregler
t_u			$1,5 \cdot \Delta t$		$\Delta t - (t_u / 4)$
t_c			$t_u / 12^{1)}$		$t_u / 100$
$Pb\ I$	$(x_{ss} / MBU) \cdot 100\ %$		$(x_{ss} / MBU) \cdot 200\ %$		$(\Delta x / MBU) \cdot 50\ %$
$Pb\ II$	–	$Pb\ I \cdot (T_I / T_{II})$	–	$Pb\ I \cdot (T_I / T_{II})$	–

1) Bei der Ansteuerung von Schützen sollte t_c entsprechend erhöht werden.

Falls eine Stellgradbegrenzung eingestellt war, muss der Proportionalbereich korrigiert werden

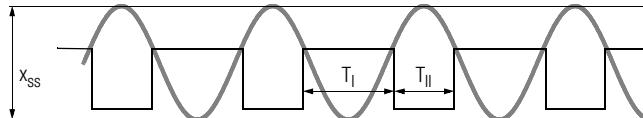
γ_H positiv: $Pb\ I$ multiplizieren mit $100\ % / \gamma_H$

γ_H negativ: $Pb\ II$ multiplizieren mit $-100\ % / \gamma_H$

Durchführen des Schwingversuches

Falls ein Anfahrvorschlag nicht möglich ist, z. B. wenn benachbarte Regelkreise den Istwert zu stark beeinflussen, oder wenn ein aktiver Schaltausgang II zum Halten des Istwertes nötig ist (Kühlenarbeitspunkt), oder aus bestimmten Gründen direkt auf dem Sollwert optimiert werden muss, können die Regelparameter aus einer Dauerschwingung ermittelt werden. Allerdings sind dabei die berechneten Werte für t_u unter Umständen sehr ungenau.

- Vorbereitung wie oben. Die Durchführung ist ohne Schreiber möglich, wenn der Istwert am Display verfolgt wird und die Zeiten auf einer Stoppuhr.
- $dbnd = 0$ bei Dreipunkt-, Splitrange- und Schrittregler einstellen.
- Mit **Automatikbetrieb** die Stellglieder aktivieren, evtl. Schreiber starten. Mehrere Schwingen aufzeichnen bis sie gleich groß sind.
- Die **Schwingungsweite** x_{ss} ausmessen.
- Die **Einschaltzeit** T_I und **Ausschaltzeit** T_{II} des Schaltausgangs I bzw. des Stetigausgangs der Schwingen registrieren.



Auswertung des Schwingversuches

Parameter	Zweipunktregler	Dreipunktregler	Stetigregler	Splitrangeregler	Schrittregler
t_u ¹⁾		$0,3 \cdot (T_I + T_{II})$			$0,2 \cdot (T_I + T_{II} - 2t_u)$
t_c		$t_u / 12$ ²⁾			$t_u / 100$
$Pb\ I$	$\frac{x_{ss} \cdot 100\%}{MBU}$	$\frac{x_{ss} \cdot T_{II} \cdot 100\%}{MBU (T_I + T_{II})}$	$\frac{x_{ss} \cdot 200\%}{MBU}$	$\frac{x_{ss} \cdot T_{II} \cdot 200\%}{MBU (T_I + T_{II})}$	$\frac{x_{ss} \cdot 50\%}{MBU}$
$Pb\ II$	-	$Pb\ I \cdot (T_I / T_{II})$	-	$Pb\ I \cdot (T_I / T_{II})$	-

1) Wenn eine der Zeiten T_I oder T_{II} wesentlich größer ist als die andere ergibt sich ein zu großer Wert für t_u .

2) Bei der Ansteuerung von Schützen sollte t_c entsprechend erhöht werden.

Korrektur bei Stellgradbegrenzung

γH positiv: $Pb\ I$ multiplizieren mit 100 % / γH
 γH negativ: $Pb\ II$ multiplizieren mit -100 % / γH

Korrektur bei Schrittregler falls eine der Zeiten T_I oder T_{II} kleiner ist als t_{uY} :

Pb I multiplizieren mit $\frac{t_{uY} \cdot t_{uY}}{T_I \cdot T_I}$, falls T_I am kleinsten ist, mit $\frac{t_{uY} \cdot t_{uY}}{T_{II} \cdot T_{II}}$, falls T_{II} am kleinsten ist

Der Wert für t_{uY} ist in diesem Fall sehr ungenau. Er sollte im Regelbetrieb nachoptimiert werden.

Regelbetrieb

Nach Beendigung der Optimierung wird der Regelbetrieb aufgenommen:

- Mit **Reglerart** den gewünschten Regelalgorithmus konfigurieren.
- Den **Sollwert** auf den benötigten Wert stellen.
- Die Totzone kann bei Dreipunkt-, Splitrange- und Schrittregler von **dbnd = 0** aus erhöht werden, falls die Ansteuerung der Schaltausgänge I (bzw. Stetigausgang) und II z. B. durch unruhigen Istwert zu rasch wechselt.

Sollwertrampen

Funktion Die Parameter **SPuP** / **SPdn** bewirken eine graduelle Temperaturänderung (steigend / fallend) in Grad pro Minute.

Aktivierung bei:

- Einschalten der Hilfsspannung
- Änderung des aktuellen Sollwertes
- Aktivieren des Tauschsollwertes
- Umschalten von Hand- auf Automatikbetrieb

Sollwertanzeige angezeigt wird der Zielsollwert, nicht der aktuell gültige, mit einem blinkenden **r** im linken Digit.

Grenzwerte **relative** Grenzwerte beziehen sich auf die Rampe, nicht auf den Zielsollwert. In der Regel wird deshalb kein Alarm ausgelöst.

Heizstromüberwachung

Funktion

Die Erfassung des Heizstromes erfolgt mit einem externen Wandler (z.B. GTZ 4121). Ein Alarm wird ausgelöst, wenn bei eingeschalteter Heizung (Regelausgang I aktiv) der Stromsollwert um mehr als 20 % unterschritten wird oder wenn bei ausgeschalteter Heizung der Strom nicht „aus“ ist. Der Alarm wird erst dann gelöscht, wenn bei aktivem Ausgang I der Heizstrom groß genug ist und bei nicht aktivem Ausgang I kein Strom fließt.
Die Überwachung ist inaktiv, falls der Regler **oFF** geschaltet ist und bei Stetig- und Schrittregler.

Stromsollwert **ANPS**

Für diesen Parameter ist der Phasennennstrom der Heizung einzugeben. Zur automatischen Einstellung ist bei eingeschalteter Heizung **ANPS** auf **Auto** zu stellen. Es wird der aktuell gemessene Strom abgespeichert.

Heizkreisüberwachung

Funktion

- aktiv / inaktiv konfigurierbar mit dem Konfigurationsdigit „Alarne“ (siehe Konfigurieren)
- ohne externen Wandler, ohne zusätzliche Parameter
- setzt korrekte Optimierung der Regelparameter **t_u** und **P_b** I voraus!
d.h. vor dem Start der Selbstoptimierung muss die Heizkreisüberwachung aktiviert worden sein.

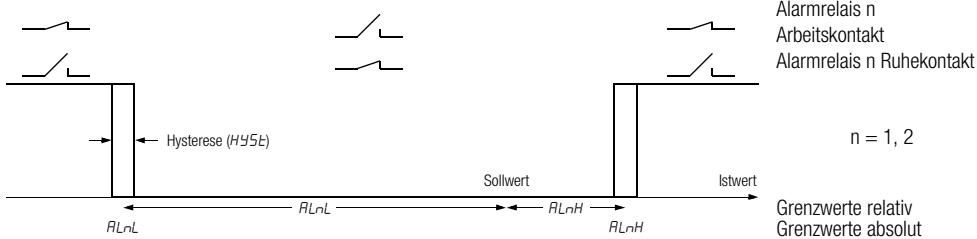
Bei Handoptimierung bzw. bei nachträglicher Anpassung der Regelparameter muss die untere Grenze für den Parameter **t_u** eingehalten werden:

$$\text{minimales } t_u = \frac{P_b \text{ I}}{50\%} \cdot \frac{\text{MBU}}{\Delta\vartheta / \Delta t}$$

$\Delta\vartheta / \Delta t$ = maximaler Temperaturanstieg beim Anfahren

- die Fehlermeldung **LE** erfolgt nach ca. 2 mal **t_u**, wenn die Heizung 100 % eingeschaltet bleibt und die gemessene Temperaturerhöhung zu gering ist
- die Überwachung ist nicht aktiv, wenn
 - Reglerart = Grenzsignalgeber, Steller oder Schrittregler während der Selbstoptimierung
 - bei Normsignaleingang (Kennung B2)
 - falls die Stellgradbegrenzung **uH** < 20 %

Grenzwertüberwachung



Anfahrunterdrückung: Die Alarmunterdrückung ist beim Anfahren solange aktiv (Konfigurationsdigit „Alarne 1 und 2“), bis die Temperatur zum ersten Mal den unteren Grenzwert überschritten hat. Beim Abkühlen wirkt die Unterdrückung solange, bis der obere Grenzwert zum ersten Mal unterschritten wurde. Sie ist wirksam bei: Einschalten der Hilfsspannung, Änderung des aktuellen Sollwertes und Aktivierung des Tauschsollwertes sowie bei Umschaltung von Off → Automatikbetrieb.

Alarne

Anzeige (nur in Bedienebene)	Fehlerquelle	Anzeige	Reaktion	Bemerkung
Heizstrom blinkt	Heizstromüberwachung	LED A1 blinkt	Alarmausgang A1 aktiv und LED A1 an ¹⁾	Arbeits- / Ruhekontakt bestimmt in den Konfigurationsdigits „Alarne 1 und 2“.
Istwert blinkt	Grenzwertüberwachung 1	LED A1 blinkt	Alarmausgang A1 aktiv und LED A1 an ¹⁾	
Istwert blinkt	Grenzwertüberwachung 2	LED A2 blinkt	Alarmausgang A2 aktiv und LED A2 an ²⁾	LED blinkt in allen Ebenen

¹⁾ nur bei Kennung D1

²⁾ bei Kennung D0 und Konfiguration als Zweipunktregele

Während einer Parametrierung bzw. Konfigurierung wird 30 s nach Abschluss der Werteinstellung die Bedienebene angesprungen.

Fehlermeldungen

Reaktionen bei Auftreten eines Fehlers:

1. Alarmausgang A1 wird aktiv; Konfigurationsdigit „Alarme 1“ bestimmt sein Verhalten (siehe Konfigurieren Seite 18).
Bei Kennung D0 und Konfiguration als Zweipunktregler erfolgt die Ausgabe am Schaltausgang II. Die LED leuchtet, wenn der Relaiskontakt II geschlossen bzw. der Transistorausgang II aktiv ist.
2. LED A1 blinkt in allen Ebenen. Die Fehleranzeige (blinkend) erfolgt nur in der Bedienebene: bei fehlerhaften Messwerten in der Anzeige, in der sonst der fehlerfreie Messwert steht (**SEH**, **SEL**, **CE**, und **YE**), bei den übrigen Fehlern in der oberen Anzeige.
3. Während einer Parametrierung bzw. Konfigurierung wird 30 s nach Abschluss der Werteinstellung die Bedienebene angesprungen.
4. Ausnahmen und weitere Hinweise in der folgenden Tabelle.

Anzeige		Fehlerquelle	Reaktion	Maßnahme																		
SE H	sensor error high	Fühlerbruch oder Istwert > Messbereichsende	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Reglerart</th><th colspan="2">Ausgegebener Stellgrad</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td><td>$YSE = -100/0/100\%$</td><td>$YSE \neq -100/0/100\%$</td></tr> <tr> <td>2-, 3-Punkt</td><td colspan="2">-100/0/100%</td></tr> <tr> <td>Schritt</td><td colspan="2">Falls Regler eingeschwungen: letzter „plausibler“ Stellgrad, falls nicht: YSE</td></tr> <tr> <td>Grenzsignal</td><td colspan="2">YSE</td></tr> <tr> <td>Steller</td><td colspan="2">keine Fehlerreaktion</td></tr> </tbody> </table>	Reglerart	Ausgegebener Stellgrad			$YSE = -100/0/100\%$	$YSE \neq -100/0/100\%$	2-, 3-Punkt	-100/0/100%		Schritt	Falls Regler eingeschwungen: letzter „plausibler“ Stellgrad, falls nicht: YSE		Grenzsignal	YSE		Steller	keine Fehlerreaktion		1
Reglerart	Ausgegebener Stellgrad																					
	$YSE = -100/0/100\%$	$YSE \neq -100/0/100\%$																				
2-, 3-Punkt	-100/0/100%																					
Schritt	Falls Regler eingeschwungen: letzter „plausibler“ Stellgrad, falls nicht: YSE																					
Grenzsignal	YSE																					
Steller	keine Fehlerreaktion																					
SE L	sensor error low	Fühlerverpolung oder Istwert < Messbereichsanfang																				
CE	current error	Stromwandler verpolt, ungeeignet oder defekt	Wie Heizstromüberwachung-Alarm Regelt weiter	2																		
YE	y error	Stellungsrückmeldung außerhalb Kalibrierung; $90 \leq 100 \leq 90$	keine Fehlerreaktion	3																		
no t	no tune	Selbstoptimierung kann nicht gestartet werden (Reglerart „Steller“ oder „Grenzsignalgeber“)	keine Fehlerreaktion Fehleranzeige bleibt sichtbar bis Tastendruck	–																		
TE 2	tune error 2	Störung des Optimierungsablaufs im Schritt 1 ... 13 (hier Schritt 2)	Regelausgänge I und II inaktiv Selbstoptimierung muss abgebrochen werden	4																		

Anzeige		Fehlerquelle	Reaktion	Maßnahme
<i>LE</i>	loop error	zu geringe gemessene Temperaturerhöhung bei 100 % eingeschalteter Heizung	Regelausgänge I und II inaktiv Fehlermeldung bleibt bis Tastendruck  lang	5
<i>PE</i>	parameter error	Parameter außerhalb zulässiger Grenzen	Regelausgänge I + II inaktiv Die Parameterebene wird gesperrt	6
<i>DE</i>	digital error	Fehler erkannt durch Digitaleilüberwachung	Regelausgänge I + II inaktiv	7
<i>AE</i>	analog error	Hardwarefehler erkannt durch Analogteilüberwachung	Regelausgänge I + II inaktiv	7

Maßnahmen

1. Fühlerfehler beheben.
2. Stromwandler überprüfen.
3. Stellungsrückmeldungspoti: Anschluss überprüfen, neu kalibrieren.
4. Vermeidung von Störungen, die den Optimierungsablauf beeinträchtigen, wie z.B. Fühlerfehler.
5. Schließen des Regelkreises: Funktion des Fühlers, der Stellglieder und der Heizung prüfen.
Zuordnung Fühler zur Heizung (Verdrahtung) prüfen.
Korrekte Optimierung der Regelparameter ***tu*** und ***Pb*** ***I*** durchführen.
6. Standardkonfiguration und Standardparameter auslösen, anschließend neu konfigurieren und parametrieren, bzw. Laden der benutzerdefinierten Standardeinstellung
7. Reparatur durch die zuständige Servicestelle

Technische Daten

Relative Feuchte im Jahresmittel, keine Bautaung	75 %
Umgebungstemperatur	
Nenngebrauchsbereich	0 °C ... + 50 °C
Funktionsbereich	0 °C ... + 50 °C
Lagerungsbereich	-25 °C ... + 70 °C

Hilfsspannung	Nenngebrauchsbereich		Leistungsaufnahme
	Spannung	Frequenz	
AC 110 V / AC 230 V	AC 95 V ... 253 V	48 Hz ... 62 Hz	maximal 10 VA typisch 6 W

Relaisausgang	potentialfreier Arbeitskontakt (Schließer)
Schaltleistung	AC/DC 250 V, 2 A, 500 VA / 50 W
Lebensdauer	> 2 · 10 ⁵ Schaltspiele bei Nennlast
Entstörung	ext. RC-Glied (100 Ω - 47 nF) am Schütz vorsehen

Transistorausgang geeignet für handelsübliche Halbleiterrelais (SSR)		
Schaltzustand	Leerlaufspannung	Ausgangsstrom
aktiv (Bürde ≤ 800 Ω)	< DC 17 V	10 ... 15 mA
inaktiv	< DC 17 V	< 0,02 mA
Überlastgrenze	Kurzschluss, Unterbrechung dauernd	

Elektrische Sicherheit	
Schutzklasse	II, Einbaugerät im Sinne DIN EN 61010-1 Pkt. 6.5.4
Verschmutzungsgrad	1, nach DIN EN 61010-1 Pkt. 3.7.3.1 bzw. IEC 664
Überspannungskategorie	II, nach DIN EN 61010 Anhang J bzw. IEC 664
Arbeitsspannung	300 V nach DIN EN 61010
EMV-Anforderungen	IEC/EN 61 326

vollständige Technische Daten siehe Datenblatt
Bestell-Nr. 3-349-202-01

Gedruckt in Deutschland • Änderungen vorbehalten

GOSEN METRAWATT GMBH

Thomas-Mann-Str. 16-20
90471 Nürnberg • Germany

Member of
GMC Instruments Group

Telefon +49-(0)-911-8602-0
Telefax +49-(0)-911-8602-669
E-Mail: info@gmc-instruments.com
www.gmc-instruments.com

 GOSEN METRAWATT