



### Ändring av ingångsvärde

Funktion	Visning
<b>P manuell funktion</b> Ändra värde med	 Potentiometer värde [%] Ej initialiserad (kan nås via preset)
<b>Konfigurera</b> Ändra parameter namn med  eller  + Ändra värde med	 Parametervärde Parameter-nummer Parameternamn
<b>MANuell funktion</b> Ändra värde med	 Position [%] Felkod Funktion och börvärde [%]
<b>AUTomatisk funktion</b>	 Position [%] Felkod Funktion och börvärde [%]
<b>Diagnostik</b>	 Diagnostikvärde Diagnostiknummer Diagnostiknamn

### Automatisk initialisering (med fabriksinställning)

Förutsättning: Väljare för rörelseområde (7) är korrekt inställd (se "schematisk bild")

Steg	Beskrivning
1.) Vridande ställdon  Linjärt ställdon	  Tryck > 5 s
2.)	Följande funktion startar autokalibrering.
3.)	Kontroll av rörelseriktning.
4.)	Kontroll av rörelse. Justering av nollpunkt och slag (ändläge till ändläge).
5.)	Beräkning och visning av rörelsetid ned (dxx.x), upp (uxx.x)  Avbryt
6.)	Beräkning av minsta stegsvarsändring.
7.)	Optimering av stegsvar.
8.)	Initialisering genomförd utan felmeddelanden (rörelse i mm för linjära ställdon) (vinkelrörelse i grader° för vridande don) Gå vidare med:

(Värden markerade i grått är bara exempel)

### Möjliga meddelanden

Visning	Beskrivning	Åtgärd
 	<b>Ställdonet rör sig inte</b>	Kvittering av meddelande med Kontrollera förstrykning (6) och öppna vid behov. Manövrera donet till arbetsområde med Återstarta initialisering.
	<b>Under (utanför) potentiometers arbetsområde</b>	Ändra rörelseområde (7) Gå vidare med: eller justera slirkopplingen enligt display: Gå vidare med: eller för "WAY":
	<b>När slirkopplingen har justerats.</b>	Linjärt ställdon: Justera återföringsarmen till vertikal position med: Gå vidare med:
	<b>up tolerance band violated</b>	Kvittering av meddelande med Justera återföringsarmen till lägsta möjliga rörelseläge. Återstarta initialisering. Justera återföringsarmen till högsta möjliga rörelseläge. Justera med  till displayvärdet: Gå vidare med:
	<b>Potentiometers rörelseområde för stort</b>	Kvittering av meddelande med Justera återföringsarmen till lägsta möjliga rörelseläge. Återstarta initialisering.
 	<b>Ställdonen rör sig inte. Rörelsetiden möjlig att justera.</b>	Justera rörelsetiden med förstrykning(arna) (6) Gå vidare med  eller

Se "instruction Manual" för ytterligare meddelanden

Parameter-namn	Funktion	Parametervärde (Fetstil = fabriksinställning)	En-het	Not.
1.YFCT	Typ av ställdon	turn (vridande ställdon) <b>WAY</b> (linjärt ställdon) LWAY (linjärt ställdon utan sinuskorrigering) ncSt (vridande ställdon med NCS) -ncSt (inverterad ovanstående) ncSL (linjärt ställdon med NCS) ncSLL (dito, utan sinuskorrr.)		
2.YAGL <sup>1)</sup>	Vridningsvinkel <b>Justera väljaren för rörelseområde (7) (se schematisk bild)</b>	<b>33°</b> 90°	Grader	
3.YWAY <sup>2)</sup>	Slaglängd ( <b>frivillig inställning</b> )  Vid användande måste valt område överensstämma med ställdonets rörelseområde  I de fall skalbart område ej överensstämmer med ställdonets rörelseområde väljs närmast större skalbara område	<b>OFF</b> ----- 5   10   15   20 (kort arm 33°) ----- 25   30   35 (kort arm 90°) ----- 40   50   60   70   90   110   130 (lång arm 90°)	mm	
4.INITA	Initialisering autokalibrering	<b>noini</b>   no / ###.#   Strt		
5.INITM	Initialisering manuell kalibrering	<b>noini</b>   no / ###.#   Strt		
6.SDIR	Riktningrörelse	Stigande Fallande <b>riSE</b> FALL		
7.TSUP	Tid för upprampning	<b>Auto</b> / 0 ... 400	s	
8.TSDO	Tid för nedrampning	<b>0</b> ... 400	s	
9.SFCT	Ventilfunktion  Linjär Likprocentig 1:25, 1:33, 1:50 1:25, 1:33, 1:50 Fritt justerbar	<b>Lin</b> 1- 25 1- 33 1- 50 n1- 25 n1- 33 n1- 50 FrEE		
10.SL0 <sup>3)</sup>	Ventilfunktion (9) start	0%		
11.SL1		5%		
etc. till		till		
29.SL19		95%		
30.SL20		100%		
31.DEBA	Dödband	<b>Auto</b> / 0.1 ... 10.0	%	
32.YA	Manuell begränsning (start)	<b>0.0</b> ... 100.0	%	
33.YE	Manuell begränsning (slut)	0.0 ... <b>100.0</b>	%	
34.YNRM	Begränsningsvärde	Rörelse Flöde <b>MPOS</b> FLOW		
35.YCLS	Stängning med full kraft enligt funktion 36,37 nedan	Without Top only Bottom only Top and bottom <b>no</b> uP do uP do		
36.YCDO	Nedre läge/värde för funktion enligt 35	0.0 ... <b>0.5</b> ... 100.0	%	
37.YCUP	Övre läge/värde för funktion enligt 35	0.0 ... <b>99.5</b> ... 100.0	%	
38.BIN1 <sup>4)</sup>	Funktion för insignal BI 1  Ingen  Endast meddelande Tangentlös Tangentlös och MAN funktion Ställdonet går till läge YE enligt 33 Ställdonet går till läge YA enligt 32 Håller senaste läge/värde Startar Partial-Stroke-Test	<b>OFF</b> NO kontakt NC kontakt on -on bLoc 1 bLoc 2 uP -uP doWn -doWn StoP -StoP PST -PST		
39.BIN2 <sup>4)</sup>	Funktion för insignal BI 2  Ingen  Endast meddelande Ställdonet går till läge YE enligt 33 Ställdonet går till läge YA enligt 32 Håller senaste läge/värde Startar Partial-Stroke-Test	<b>OFF</b> NO kontakt NC kontakt on -on uP -uP doWn -doWn StoP -StoP PST -PST		
40.AFCT <sup>5)</sup>	Alarmfunktion  Ingen  A1=Min. A2=Max A1=Min. A2=Min A1=Max. A2=Max	<b>OFF</b> normal inverterad Π , ΠΠ Π̄ , Π̄Π̄ Π , ΠΠ Π̄ , Π̄Π̄ ΠΠ ΠΠ Π̄Π̄ Π̄Π̄		
41.A1	Gränsvärde (i % av rörelsen, MPOS) för alarm 1	0.0 ... <b>10.0</b> ... 100.0	%	
42.A2	Gränsvärde (i % av rörelsen, MPOS) för alarm 2	0.0 ... <b>90.0</b> ... 100.0	%	
43.YFCT <sup>5)</sup>	on fault Fault + not automatic Fault + not automatic + BI ("+" means logical OR operation)	normal inverterad <b>h</b> -h h nΠ -h nΠ h nΠ b -h nΠ b		
44.YTIM	Rörelsetiden för donet att inla önskat inställt värde "fellarm för avvikelsetid"	<b>Auto</b> / 0 ... 100	s	
45.YLIM	Tillåten avvikelse för ovanstående larm "rörelsen X % med avvikelse enligt ovan"	<b>Auto</b> / 0 ... 100	%	
46.YSTRK	Gräns för antal fulla/hela slag	0 ... 1.00E9		
47.PRST	Preset (återställning till fabriksinställning "NO INI") "no" ingenting aktiverat "Strt" start för fabriksinställning ( tryck + > 5s) "oCAY" återställt till fabriksinställning <b>Obs: fabriksinställning resulterar i "NO INI"</b>	<b>no</b> Strt oCAY		
48.XDIAG	Aktivering av utökad diagnostik av singlegränsalarm dubbelgränsalarm trippelgränsalarm	<b>OFF</b> On1 On2 On3		
49.FSTY	Felsäkert läge: Inställt börvärde för felsäkert läge Senast angivna börvärde öppna avluftningsventil	FSVL FSSP FSAC		
50.FSTI	Gångtid för att komma till felsäkert läge	0.0 ... 100 ( <b>30</b> )	s	
51.FSVL	Börvärde för felsäkert läge	<b>0.0</b> ... 100.0	%	
52.STNR	Enhetens nummer i PROFIBUS-slingan	0 ... <b>126</b>	%	
53.IDENT	PROFIBUS identitetsnummer direkt utbytharhet mot annan enhet full funktionell prestanda	0 <b>1</b>		

Parameter-namn	Funktion	Parametervärde (Fetstil = fabriksinställning)	En-het	Not.
A. h PST <sup>6)</sup>	Partial-Stroke-Test med följande parametrar:			
A1. STPOS	Startposition	<b>0.0</b> ... 100.0	%	
A2. STTOL	Starttolerans	0.1 ... <b>2.0</b> ... 10.0	%	
A3. STEP	Steghöjd	0.1 ... <b>10.0</b> ... 100.0	%	
A4. STEP D	Riktningrörelse	<b>uP</b> / do / uP do		Dagar
A5. INTRV	Testintervall	<b>OFF</b> / 1 ... 365		s
A6. PSTIN	Partial-Stroke-Test referensstegtid	<b>noini</b> / (C)##.# / FdIn / rEAL		
A7. FACT1	Faktor för gränsvärde 1	0.1 ... <b>1.5</b> ... 100.0	%	
A8. FACT2	Faktor för gränsvärde 2	0.1 ... <b>3.0</b> ... 100.0	%	
A9. FACT3	Faktor för gränsvärde 3	0.1 ... <b>5.0</b> ... 100.0	%	
b. h DEV <sup>6)</sup>	Generella ventilfe med följande parametrar:			
b1. TIM	Tidskonstant	<b>Auto</b> / 1 ... 400	s	
b2. LIMIT	Gräns	0.0 ... <b>1.0</b> ... 100.0	%	
b3. FACT1	Faktor för gränsvärde 1	0.1 ... <b>5.0</b> ... 100.0	%	
b4. FACT2	Faktor för gränsvärde 2	0.1 ... <b>10.0</b> ... 100.0	%	
b5. FACT3	Faktor för gränsvärde 3	0.1 ... <b>15.0</b> ... 100.0	%	
C. h LEAK <sup>6)</sup>	Pneumatikläckage med följande parametrar:			
C1. LIMIT	Limit	0.0 ... <b>30.0</b> ... 100.0	%	
C2. FACT1	Factor 1	0.1 ... <b>1.0</b> ... 100.0	%	
C3. FACT2	Factor 2	0.1 ... <b>1.5</b> ... 100.0	%	
C4. FACT3	Factor 3	0.1 ... <b>2.0</b> ... 100.0	%	
d. h STIC <sup>6)</sup>	Tröghet i rörelse (friktionseffekt) med följande parametrar:			
d1. LIMIT	Gräns	0.1 ... <b>1.0</b> ... 100.0	%	
d2. FACT1	Faktor för gränsvärde 1	0.1 ... <b>2.0</b> ... 100.0	%	
d3. FACT2	Faktor för gränsvärde 2	0.1 ... <b>5.0</b> ... 100.0	%	
d4. FACT3	Faktor för gränsvärde 3	0.1 ... <b>10.0</b> ... 100.0	%	
E. h DEBA <sup>6)</sup>	Övervakning av dödband med följande parametrar:			
E1. LEVEL3	Gränsvärde	0.0 ... <b>2.0</b> ... 10.0	%	
F. h ZERO <sup>6)</sup>	Enhetens nollpunktsdrift med följande parametrar:			
F1. LEVL1	Faktor för gränsvärde 1	0.1 ... <b>1.0</b> ... 10.0	%	
F2. LEVL2	Faktor för gränsvärde 2	0.1 ... <b>2.0</b> ... 10.0	%	
F3. LEVL3	Faktor för gränsvärde 3	0.1 ... <b>4.0</b> ... 10.0	%	
G. h OPEN <sup>6)</sup>	Enhetens spanningsdrift med följande parametrar:			
G1. LEVL1	Gränsvärde 1	0.1 ... <b>1.0</b> ... 10.0	%	
G2. LEVL2	Gränsvärde 2	0.1 ... <b>2.0</b> ... 10.0	%	
G3. LEVL3	Gränsvärde 3	0.1 ... <b>4.0</b> ... 10.0	%	
H. h TMIN <sup>6)</sup>	Övervakning av enhetens lägsta temperatur med följande parametrar:			
H1. TUNIT	Temperaturenhet	°C / °F		
H2. LEVL1	Gränsvärde 1	-40 ... <b>90</b> / -40 ... 194		
H3. LEVL2	Gränsvärde 2	-40 ... <b>90</b> / -40 ... 194		
H4. LEVL3	Gränsvärde 3	-40 ... <b>90</b> / -40 ... 194		
J. h TMAX <sup>6)</sup>	Övervakning av enhetens högsta temperatur med följande parametrar:			
J1. TUNIT	Temperaturenhet	°C / °F		
J2. LEVL1	Gränsvärde 1	-40 ... <b>90</b> / -40 ... 194		
J3. LEVL2	Gränsvärde 2	-40 ... <b>90</b> / -40 ... 194		
J4. LEVL3	Gränsvärde 3	-40 ... <b>90</b> / -40 ... 194		
L. h STRK <sup>6)</sup>	Övervakning av antal fulla/hela slag med följande parametrar:			
L1. LIMIT	Antal fulla/hela slag	1 ... <b>1E6</b> ... 1E8		
L2. FACT1	Gränsvärde 1	0.1 ... <b>1.0</b> ... 40.0		
L3. FACT2	Gränsvärde 2	0.1 ... <b>2.0</b> ... 40.0		
L4. FACT3	Gränsvärde 3	0.1 ... <b>5.0</b> ... 40.0		
O. h DCHG <sup>6)</sup>	Övervakning av antal rörelseriktning-ändringar med följande parametrar:			
O1. LIMIT	Rörelseriktningändringar	1 ... <b>1E6</b> ... 1E8		
O2. FACT1	Gränsvärde 1	0.1 ... <b>1.0</b> ... 40.0		
O3. FACT2	Gränsvärde 2	0.1 ... <b>2.0</b> ... 40.0		
O4. FACT3	Gränsvärde 3	0.1 ... <b>5.0</b> ... 40.0		
P. h PAVG <sup>6)</sup>	Beräkning av medelvärde av rörelse-område med följande parametrar: Tidsval för medelvärde Förutsättning för beräkning	<b>0.5h</b> / 8h / 5d / 60d / 2.5y <b>ldLE</b> / rEF./###.# / Strt		
P1. TBASE	Gränsvärde 1	0.1 ... <b>2.0</b> ... 100.0	%	
P2. STATE	Gränsvärde 2	0.1 ... <b>5.0</b> ... 100.0	%	
P3. LEVL1	Gränsvärde 1	0.1 ... <b>10.0</b> ... 100.0	%	
P4. LEVL2	Gränsvärde 2	0.1 ... <b>5.0</b> ... 100.0	%	
P5. LEVL3	Gränsvärde 3	0.1 ... <b>10.0</b> ... 100.0	%	

- ANMÄRKNING:
- Parameter visas endast om "turn" eller "WAY" är valt; vid "turn", går det ej att välja 33°
  - Parameter visas ej då "turn", "LWAY" eller "ncS\_" har valts med YFCT.
  - Val av ställdonsfunktion är endast möjligt med val 9.SFCT = "FrEE"
  - NC kontakt betyder: åtgärd med öppen kontakt eller Låg nivå  
NO kontakt betyder: åtgärd med sluten kontakt eller Hög nivå
  - Normal betyder: Hög nivå utan fel  
Inverterad betyder: Låg nivå utan fel
  - Parameter A till P förekommer endast om parameter 48.XDIAG är aktiverad med On1, On2 eller On3. Övervakning av parametrar A till P sker endast då vald parameter är aktiverad med On.