

Technisches

Referenzhandbuch

MSX-E3701 und MSX-E3700

Ethernet-System zur Längenmessung



Produktinformation

Dieses Handbuch enthält die technischen Anlagen, wichtige Anleitungen zur korrekten Inbetriebnahme und Nutzung sowie Produktinformation entsprechend dem aktuellen Stand vor der Drucklegung.

Der Inhalt dieses Handbuchs und die technischen Daten des Produkts können ohne vorherige Ankündigung geändert werden. Die ADDI-DATA GmbH behält sich das Recht vor, Änderungen bzgl. der technischen Daten und der hierin enthaltenen Materialien vorzunehmen.

Gewährleistung und Haftung

Der Nutzer ist nicht berechtigt, über die vorgesehene Nutzung des Produkts hinaus Änderungen des Werks vorzunehmen sowie in sonstiger Form in das Werk einzugreifen.

ADDI-DATA übernimmt keine Haftung bei offensichtlichen Druck- und Satzfehlern. Darüber hinaus übernimmt ADDI-DATA, soweit gesetzlich zulässig, weiterhin keine Haftung für Personen- und Sachschäden, die darauf zurückzuführen sind, dass der Nutzer das Produkt unsachgemäß installiert und/oder in Betrieb genommen oder bestimmungswidrig verwendet hat, etwa indem das Produkt trotz nicht funktionsfähiger Sicherheits- und Schutzvorrichtungen betrieben wird oder Hinweise in der Betriebsanleitung bzgl. Transport, Lagerung, Einbau, Inbetriebnahme, Betrieb, Grenzwerte usw. nicht beachtet werden. Die Haftung ist ferner ausgeschlossen, wenn der Betreiber das Produkt oder die Quellcode-Dateien unbefugt verändert und/oder die ständige Funktionsbereitschaft von Verschleißteilen vorwerfbar nicht überwacht wurde und dies zu einem Schaden geführt hat.

Urheberrecht

Dieses Handbuch, das nur für den Betreiber und dessen Personal bestimmt ist, ist urheberrechtlich geschützt. Die in der Betriebsanleitung und der sonstigen Produktinformation enthaltenen Hinweise dürfen vom Nutzer des Handbuchs weder vervielfältigt noch verbreitet und/oder Dritten zur Nutzung überlassen werden, soweit nicht die Rechtsübertragung im Rahmen der eingeräumten Produktlizenz gestattet ist. Zuwiderhandlungen können zivil- und strafrechtliche Folgen nach sich ziehen.

ADDI-DATA-Software-Produktlizenz

Bitte lesen Sie diese Lizenz sorgfältig durch, bevor Sie die Standardsoftware verwenden.

Das Recht zur Benutzung dieser Software wird dem Kunden nur dann gewährt, wenn er den Bedingungen dieser Lizenz zustimmt.

Die Software darf nur zur Einstellung der ADDI-DATA-Produkte verwendet werden.

Das Kopieren der Software ist verboten (außer zur Archivierung/Datensicherung und zum Austausch defekter Datenträger). Deassemblierung, Dekompilierung, Entschlüsselung und Reverse Engineering der Software ist verboten. Diese Lizenz und die Software können an eine dritte Partei übertragen werden, sofern diese Partei ein Produkt käuflich erworben hat, sich mit allen Bestimmungen in diesem Lizenzvertrag einverstanden erklärt und der ursprüngliche Besitzer keine Kopien der Software zurückhält.

Warenzeichen

- ADDI-DATA, APCI-1500, MSX-Box und MSX-E sind eingetragene Warenzeichen der ADDI-DATA GmbH.
- Turbo Pascal, Delphi, Borland C, Borland C++ sind eingetragene Warenzeichen der Borland Software Corporation.
- Microsoft .NET, Microsoft C, Visual C++, MS-DOS, Windows 95, Windows 98, Windows 2000, Windows NT, Windows EmbeddedNT, Windows XP, Windows Vista, Windows 7, Windows Server 2000, Windows Server 2003, Windows Embedded und Internet Explorer sind eingetragene Warenzeichen der Microsoft Corporation.
- LabVIEW, LabWindows/CVI, DASyLab, DIAdem sind eingetragene Warenzeichen der National Instruments Corporation.
- CompactPCI ist ein eingetragenes Warenzeichen der PCI Industrial Computer Manufacturers Group.
- VxWorks ist ein eingetragenes Warenzeichen von Wind River Systems, Inc.
- RTX ist ein eingetragenes Warenzeichen von IntervalZero.
- Mozilla Firefox ist ein eingetragenes Warenzeichen der Mozilla Foundation.
- SIMATIC S7 ist ein eingetragenes Warenzeichen der Siemens AG.



Warnung!

Bei unsachgemäßem Einsatz und bestimmungswidrigem Gebrauch des Ethernet-Systems



können Personen verletzt werden



können Ethernet-System, PC und Peripherie beschädigt werden



kann die Umwelt verunreinigt werden.

- Schützen Sie sich, andere und die Umwelt!
- Lesen Sie unbedingt die Sicherheitshinweise (gelbe Broschüre)!
Liegen Ihnen keine Sicherheitshinweise vor, so fordern Sie diese bitte an.
- Beachten Sie die Anweisungen dieses Handbuchs!
Vergewissern Sie sich, dass Sie keinen Schritt vergessen oder übersprungen haben!
Wir übernehmen keine Verantwortung für Schäden, die aus dem falschen Einsatz des Ethernet-Systems hervorgehen könnten.
- Beachten Sie folgende Symbole:



HINWEIS!

Kennzeichnet Anwendungstipps und andere nützliche Informationen.



ACHTUNG!

Bezeichnet eine möglicherweise gefährliche Situation.
Bei Nichtbeachten des Hinweises können Ethernet-System, PC und/oder Peripherie **zerstört** werden.



WARNUNG!

Bezeichnet eine möglicherweise gefährliche Situation.
Bei Nichtbeachten des Hinweises können Ethernet-System, PC und/oder Peripherie **zerstört** und Personen **gefährdet** werden.

Inhaltsverzeichnis

Warnung!	3
Kapitelübersicht	7
1 Verwendungsbereich, Benutzer, Handhabung	8
1.1 Definition des Verwendungsbereichs	8
1.1.1 Bestimmungsgemäßer Zweck	8
1.1.2 Bestimmungswidriger Zweck	8
1.1.3 Grenzen der Verwendung	8
1.2 Sicherheitshinweise	8
1.2.1 Stromquellen	8
1.2.2 Schutzarten	9
1.2.3 Kabel	9
1.2.4 Gehäuse	9
1.3 Benutzer	9
1.3.1 Qualifikation	9
1.3.2 Länderspezifische Bestimmungen	9
1.4 Handhabung des Ethernet-Systems	10
1.5 Fragen und Updates	10
2 Kurzbeschreibung	11
2.1 Funktionalitäten und Merkmale	11
2.2 Blockschaltbild	12
3 Längenmesstaster	13
3.1 Induktive Messtaster	13
3.1.1 Halbbrücken-Messtaster (Half-Bridge)	13
3.1.2 LVDT-Messtaster	14
3.1.3 Mahr-Messtaster	15
3.2 Messtaster-Merkmale	15
4 MSX-E3700: Ausnahmen	16
4.1 Steckerbelegung	16
4.1.1 Ethernet	16
4.1.2 Trigger/Synchro	16
4.1.3 Spannungsversorgung	17
4.2 Kaskadierung	17
5 Funktionsbeschreibung: Messtaster-Eingänge	18
5.1 Steckerbelegung	18
5.2 Erfassungsprinzip	19
5.3 Kalibrierung	20
5.4 Diagnose-Funktion	28
5.4.1 Diagnose-Funktion (Version Mahr)	28
6 Weboberfläche: Schnellzugriff auf das MSX-E-System	29
6.1 „I/O Configuration“	29
6.1.1 Menüpunkt „Diagnostic“	29
6.1.2 Menüpunkt „Database“	30
6.1.3 Menüpunkt „Transducers“	30
6.1.4 Menüpunkt „Monitor“	31
7 Erfassungsmodi	33
7.1 Auto-Refresh-Modus	33
7.1.1 „Type of acquisition“ (Auswahl des Erfassungsmodus)	33
7.1.2 „Transducer type“ (Auswahl des Messtasters)	33
7.1.3 „Channels to acquire“ (Auswahl der Kanäle)	34
7.1.4 „Average setup“ (Berechnung des Mittelwerts)	34
7.2 Sequenz-Modus	37
7.2.1 „Type of acquisition“ (Auswahl des Erfassungsmodus)	37

7.2.2	„Transducer type“ (Auswahl des Messtasters).....	37
7.2.3	„Channels“ (Auswahl der Kanäle).....	38
7.2.4	„Delay“ (Wartezeit).....	38
7.2.5	„Number of sequences to be acquired“ (Anzahl der Sequenzen).....	41
7.3	Gemeinsame Funktionalitäten.....	42
7.3.1	„Division factor“.....	42
7.3.2	„Acquisition time“ (Erfassungszeit).....	43
7.3.3	Trigger-Konfiguration.....	43
7.3.4	„Other information in data packet“ (Zusätzliche Daten).....	50
7.3.5	„Binary data packet structure“ (Paketformat).....	50
8	Technische Daten und Grenzwerte.....	52
8.1	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV).....	52
8.2	Mechanischer Aufbau.....	52
8.3	Versionen.....	54
8.4	Grenzwerte.....	55
8.4.1	Ethernet.....	56
8.4.2	Trigger-Eingang.....	56
8.4.3	Synchro-Ein- und -Ausgang.....	56
8.4.4	Messtaster-Eingänge.....	57
8.4.5	Sinus-Generator (Sensorversorgung).....	58
8.4.6	Digitaler Ausgang (Opt. MSX-E Dig. Out).....	58
9	Anhang.....	59
9.1	Glossar.....	59
9.2	Index.....	62
10	Kontakt und Support.....	63

Abbildungen

Abb. 1-1:	Richtige Handhabung.....	10
Abb. 2-1:	MSX-E3701 und MSX-E3700: Blockschaltbild.....	12
Abb. 3-1:	Halbbrücken-Messtaster.....	13
Abb. 3-2:	LVDT-Messtaster.....	14
Abb. 3-3:	Mahr-Messtaster.....	15
Abb. 4-1:	MSX-E3700: Kaskadierung.....	17
Abb. 5-1:	MSX-E3701 und MSX-E3700: Erfassungsprinzip.....	19
Abb. 5-2:	ConfigTools: Hauptfenster.....	20
Abb. 6-1:	I/O Configuration: Diagnostic.....	29
Abb. 6-2:	Diagnostic: Rearm.....	29
Abb. 6-3:	Diagnostic: Refresh.....	30
Abb. 6-4:	Database: Transducers.....	30
Abb. 6-5:	Transducers: Type of acquisition.....	30
Abb. 6-6:	Monitor: Data monitor.....	31
Abb. 6-7:	Monitor: Configuration details.....	31
Abb. 7-1:	Transducers: Type of acquisition.....	33
Abb. 7-2:	Transducers: Transducer type.....	33
Abb. 7-3:	Transducers: Channels to acquire.....	34
Abb. 7-4:	Auto-Refresh-Modus: „Average setup“.....	34
Abb. 7-5:	Auto-Refresh-Modus: Erfassung pro Sequenz.....	35
Abb. 7-6:	Auto-Refresh-Modus: Erfassung pro Kanal.....	36
Abb. 7-7:	Transducers: Type of acquisition.....	37
Abb. 7-8:	Transducers: Transducer type.....	37
Abb. 7-9:	Transducers: Channels.....	38

Abb. 7-10: Transducers: Delay	38
Abb. 7-11: „Delay“: Modus 1	39
Abb. 7-12: „Delay“: Modus 2	40
Abb. 7-13: Transducers: Number of sequences to be acquired.....	41
Abb. 7-14: Transducers: Start/stop acquisition	41
Abb. 7-15: Transducers: Division factor	42
Abb. 7-16: Transducers: Acquisition time	43
Abb. 7-17: Transducers: Trigger configuration	43
Abb. 7-18: Hardware-Trigger mit „One-Shot“ (a)	45
Abb. 7-19: Hardware-Trigger mit „One-Shot“ (b)	45
Abb. 7-20: Hardware-Trigger mit „One-Shot“ (c).....	46
Abb. 7-21: Hardware-Trigger mit „One-Shot“ (d)	47
Abb. 7-22: Hardware-Trigger mit „Sequence“ (a)	47
Abb. 7-23: Hardware-Trigger mit „Sequence“ (b).....	48
Abb. 7-24: Hardware-Trigger mit „Sequence“ (c)	49
Abb. 7-25: Transducers: Other information in data packet	50
Abb. 7-26: Transducers: Binary data packet structure.....	50
Abb. 8-1: Abmessungen.....	52
Abb. 8-2: MSX-E3701-4: Ansicht von oben.....	53
Abb. 8-3: MSX-E3701-16: Ansicht von oben.....	53
Abb. 8-4: MSX-E3700-16: Ansicht von oben.....	54

Tabellen

Tabelle 4-1: Steckerbelegung (MSX-E3700): Ethernet-Port 0 und –Port 1	16
Tabelle 4-2: Steckerbelegung (MSX-E3700): Trigger/Synchro	16
Tabelle 4-3: Steckerbelegung (MSX-E3700): Spannungsversorgung	17
Tabelle 5-1: Steckerbelegung: Messtaster-Eingänge	18
Tabelle 5-2: Multiplexer.....	19
Tabelle 6-1: Auto-Refresh-Modus: Datenformat	32
Tabelle 6-2: Sequenz-Modus: Datenformat.....	32
Tabelle 8-1: Abmessungen.....	52
Tabelle 8-2: Gewicht.....	52
Tabelle 8-3: Versionen.....	54
Tabelle 8-4: Stromverbrauch (bei 24 V)	55

Kapitelübersicht

In diesem Handbuch finden Sie folgende Informationen:

Kapitel	Inhalt
1	Wichtige Informationen zu Verwendungsbereich, Benutzer und Handhabung des MSX-E-Systems sowie Sicherheitshinweise
2	Kurze Beschreibung des MSX-E-Systems (Funktionalitäten, Merkmale, Blockschaltbild)
3	Informationen über die induktiven Längenmesstaster
4	Ausnahmen beim MSX-E3700 (Steckerbelegung und Kaskadierung)
5	Funktionsbeschreibung (Messtaster-Eingänge) einschließlich Steckerbelegung
6	Erläuterung der funktionspezifischen Seiten der MSX-E-Weboberfläche
7	Beschreibung der Erfassungsmodi (Auto-Refresh- und Sequenz-Modus)
8	Auflistung der technischen Daten und Grenzwerte des MSX-E-Systems
9	Anhang mit Glossar und Index
10	Kontakt- und Support-Adresse

1 Verwendungsbereich, Benutzer, Handhabung

1.1 Definition des Verwendungsbereichs

1.1.1 Bestimmungsgemäßer Zweck

Die Ethernet-Systeme **MSX-E3701** und **MSX-E3700** zur Erfassung, Verarbeitung und Übertragung von Signalen von Längenmesstastern eignen sich zum Anschluss an ein Netzwerk, welches für die elektrische Mess-, Steuer-, Regel- und Labortechnik im Sinne der EN 61010-1 (IEC 61010-1) eingesetzt wird.

1.1.2 Bestimmungswidriger Zweck

Die Ethernet-Systeme **MSX-E3701** und **MSX-E3700** dürfen nicht als sicherheitsbezogenes Betriebsmittel (Safety-Related Part, SRP) eingesetzt werden.

Es dürfen keine sicherheitsbezogenen Funktionen gesteuert werden.

Die Ethernet-Systeme **MSX-E3701** und **MSX-E3700** dürfen nicht in explosionsgefährdeten Atmosphären eingesetzt werden.

Die Ethernet-Systeme **MSX-E3701** und **MSX-E3700** dürfen nicht als elektrisches Betriebsmittel im Sinne der Niederspannungsrichtlinie 2006/95/EG betrieben werden.

1.1.3 Grenzen der Verwendung

Die bestimmungsgemäße Verwendung erfordert das Beachten aller Sicherheitshinweise und Technischen Referenzhandbücher.

Eine andere oder darüber hinausgehende Benutzung gilt als nicht bestimmungsgemäß. Für hieraus entstehende Schäden haftet der Hersteller nicht.

Das Ethernet-System muss bis zum Einsatz in seiner Schutzverpackung bleiben.

Entfernen Sie nicht die Kennzeichnungsnummern des Ethernet-Systems, da dadurch ein Garantieverlust entsteht.

1.2 Sicherheitshinweise

1.2.1 Stromquellen

Alle angeschlossenen Geräte müssen aus Stromquellen versorgt werden, die SELV nach IEC 60950 bzw. EN 60950 oder PELV nach IEC 60204-1 bzw. EN 60204-1 entsprechen.

1.2.2 Schutzarten



HINWEIS!

Der Schutz gemäß der festgelegten Schutzart (siehe Kap. 8.4) wird nur erreicht, wenn die Öffnungen mit geeigneten Schutzabdeckungen bzw. Steckern versehen sind.

Bei Unklarheiten bitten wir Sie, uns zu kontaktieren:

Telefon: +49 7229 1847-0

E-Mail: info@addi-data.com

1.2.3 Kabel

Die Kabel sind gegen mechanische Belastung zu verlegen.

1.2.4 Gehäuse

Das Gehäuse darf nicht geöffnet werden bzw. darf nur durch Personen geöffnet werden, die dazu von ADDI-DATA autorisiert wurden.

1.3 Benutzer

1.3.1 Qualifikation

Nur eine ausgebildete Elektronikfachkraft darf folgende Tätigkeiten ausführen:

- Installation
- Inbetriebnahme
- Betrieb
- Instandhaltung.

1.3.2 Länderspezifische Bestimmungen

Beachten Sie die länderspezifischen Bestimmungen zu:

- Unfallverhütung
- Errichtung von elektrischen und mechanischen Anlagen
- Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV).

1.4 Handhabung des Ethernet-Systems

Abb. 1-1: Richtige Handhabung



- Halten Sie das Ethernet-System an der Unterseite und den grauen Außenseiten.
- Halten Sie das Ethernet-System nicht an den Steckern bzw. Buchsen!

1.5 Fragen und Updates

Sie können uns Fragen per E-Mail zusenden oder uns anrufen:

E-Mail: info@addi-data.com

Telefon: +49 7229 1847-0.

Handbuch- und Software-Download im Internet

Die jeweils neueste Version des Technischen Referenzhandbuchs und der Standardsoftware der Ethernet-Systeme **MSX-E3701** und **MSX-E3700** können Sie kostenlos herunterladen unter:

www.addi-data.de



HINWEIS!

Prüfen Sie vor der Inbetriebnahme des Ethernet-Systems und bei evtl. Störungen während des Betriebs, ob ein Update (Handbuch, Treiber, Firmware) vorliegt. Die aktuellen Daten finden Sie auf unserer Website oder kontaktieren Sie uns direkt.

2 Kurzbeschreibung

2.1 Funktionalitäten und Merkmale

Die intelligenten Ethernet-Systeme **MSX-E3701** und **MSX-E3700** können 4, 8 oder 16 HB-, LVDT-, Mahr- oder Knäbel-Längenmesstaster mit einer 24-Bit-Auflösung erfassen.

Die Version mit vier Eingängen des **MSX-E3701** ist auch mit einem digitalen 24 V-Ausgang mit Vergleichslogik erhältlich.

Über einen externen Trigger können Messsequenzen auf mehreren Systemen gleichzeitig gestartet werden. Die Konfiguration der einzelnen Systeme und der Start der Erfassung erfolgen entweder über die integrierte Weboberfläche oder SOAP- bzw. Modbus-Befehle. Der Zugriff auf die Messtasterdaten ist ebenfalls über diese Schnittstellen möglich.

Durch einen integrierten Ethernet-Switch können die Systeme mit weiteren MSX-E-Systemen kaskadiert werden. Dies gilt auch für die Spannungsversorgung und die Trigger/Synchro-Leitung, wodurch die Verkabelung zwischen den einzelnen Systemen einfacher wird.

Das Ethernet-System **MSX-E3701** ist in einem robusten, EMV-geschützten Metallgehäuse untergebracht, das der Schutzart IP 65 entspricht. Auf diese Weise kann das Ethernet-System täglichen Belastungen wie Stromspitzen, Vibrationen, Schmutz oder extremen Temperaturen ausgesetzt werden. Es ist außerdem im erweiterten Betriebstemperaturbereich von -40 °C bis +85 °C einsetzbar und mit zahlreichen Schutzbeschaltungen ausgerüstet. Fehlerdiagnosen sind bei allen Systemen über die Anzeige der LED „Status“ einfach und schnell möglich.

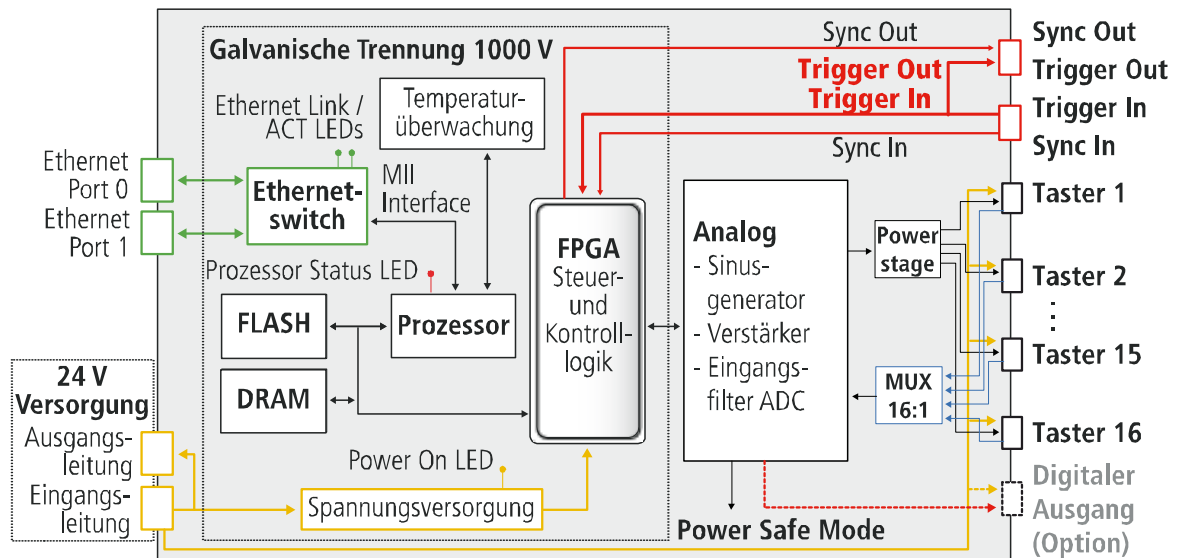
Die Elektronik befindet sich nicht mehr direkt im Rechner, sondern in einem externen Gehäuse, das über Ethernet mit dem Rechner verbunden wird. Da das Ethernet-System direkt am Signalgeber (Messpunkt) angebracht ist, werden die Messungen nicht mehr durch lange Kabel beeinflusst. Die Länge des Verbindungskabels (Ethernet) vom Ethernet-System zum Rechner kann bis zu 150 m betragen. Die Systeme müssen mit einer externen Spannung (24 V) versorgt werden.

Merkmale:

- Erfassung von 4, 8 oder 16 induktiven Längenmesstastern (HB, LVDT, Mahr, Knäbel) gleichen Typs
- **MSX-E370x-MIX-HB-x** und **MSX-E370x-MIX-LVDT-x**: Erfassung von 4, 8 oder 16 HB- bzw. LVDT-Längenmesstastern unterschiedlichen Typs
- **Opt. MSX-E Dig. Out**: Digitaler 24 V-Ausgang mit Vergleichslogik für Eingang 0 (Option für **MSX-E3701-x-4**)
- Erfassung steuerbar durch externen Trigger (digitaler 24 V-Triggereingang)
- Weboberfläche zur Konfiguration, Steuerung und Überwachung der Erfassung
- Datenzugriff über SOAP bzw. Modbus (jeweils TCP bzw. UDP)
- Galvanische Trennung
- Schutzart IP 65 (**MSX-E3701**) bzw. IP 40 (**MSX-E3700**)
- Kaskadierbar; Synchronisation im µs-Bereich
- Erweiterter Betriebstemperaturbereich von -40 °C bis +85 °C

2.2 Blockschaltbild

Abb. 2-1: MSX-E3701 und MSX-E3700: Blockschaltbild



3 Längenmesstaster

In diesem Kapitel werden die Eigenschaften der verschiedenen Längenmesstaster näher erläutert. Dies soll Ihnen dabei helfen, den richtigen Messtaster für Ihren Messaufbau zu finden und evtl. auftretende Messfehler im Vorfeld zu erkennen und zu umgehen.

3.1 Induktive Messtaster

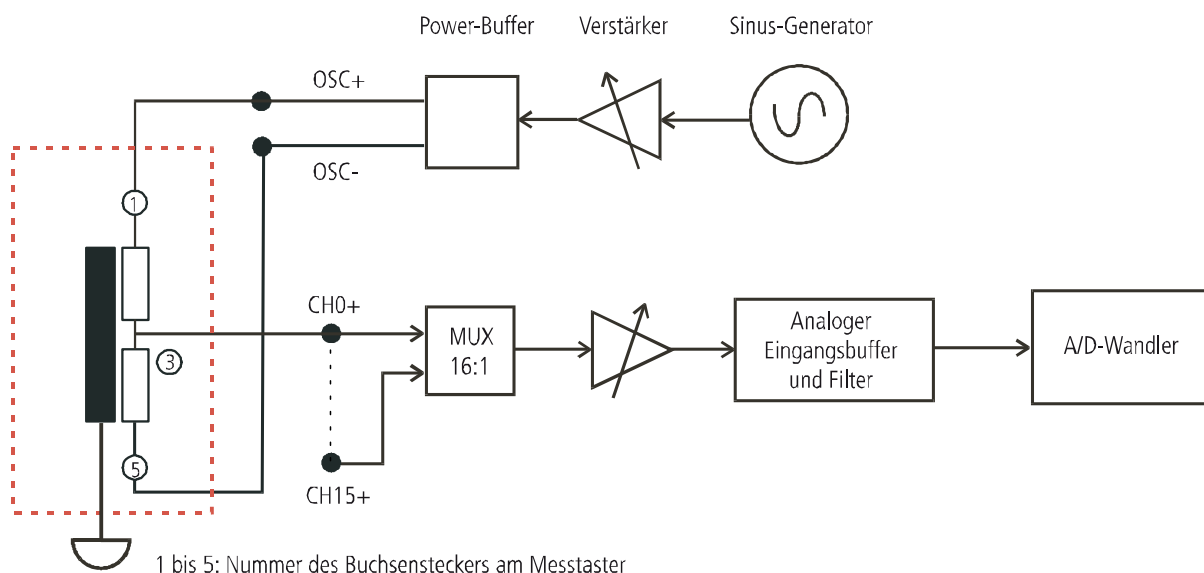
Induktive Messtaster dienen zur genauen Messung eines definierten Abstands. Sie sind Abstands-/ Spannungs-Sensoren, deren Ausgangsspannung sich linear zum beweglichen magnetischen Kerngehäuse (Ferrite) verhält.

Das magnetische Kerngehäuse bewegt sich geradlinig in einem Transformator. Dieser besteht aus einer zentralen primären Spule und zwei externen sekundären Spulen, die sich zylindrisch umwickeln. Die primäre Spule wird von dem Power-Buffer mit einer AC-Spannungsquelle versorgt. Die sekundäre Spannung ist von der Position des magnetischen Kerngehäuses abhängig.

3.1.1 Halbbrücken-Messtaster (Half-Bridge)

Ein Halbbrückenmesstaster besteht aus zwei Induktionsspulen (Wicklungen). Diese werden mit zwei Sinus-Spannungen, d. h. einer positiven und einer negativen Oszillatorspannung direkt gespeist. Ein Messbolzen bewegt sich mit einem ferromagnetischen Kern an den Spulen vorbei. Dieser Kern verändert je nach Lage die Spannungen in den beiden Spulen. Der Messbolzen fungiert demnach wie ein variabler Spannungsteiler. Die Spannungsänderung an den Spulen ergibt das auszuwertende sinusförmige Messsignal.

Abb. 3-1: Halbbrücken-Messtaster

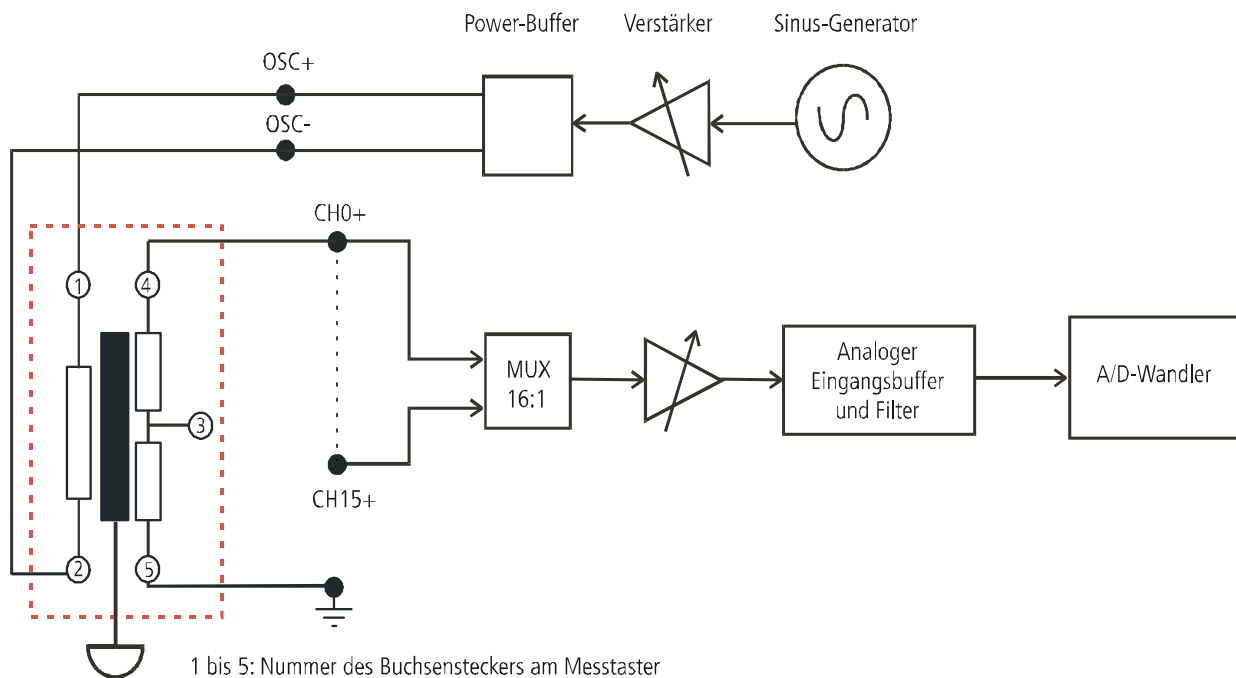


3.1.2 LVDT-Messtaster

Ein LVDT-Messtaster verfügt über drei Spulen: eine Primärspule und zwei Sekundärspulen. Diese sind konzentrisch um den beweglichen Kern angeordnet und bilden in Bezug auf den elektrischen Nullpunkt des Gebers zwei symmetrische Transformatoren.

Die Primärspule wird von zwei Sinusspannungen, d. h. einer positiven und einer negativen gespeist, während die beiden gegenphasig geschalteten Sekundärspulen ein elektrisches Signal erzeugen, welches proportional zum Messweg ist.

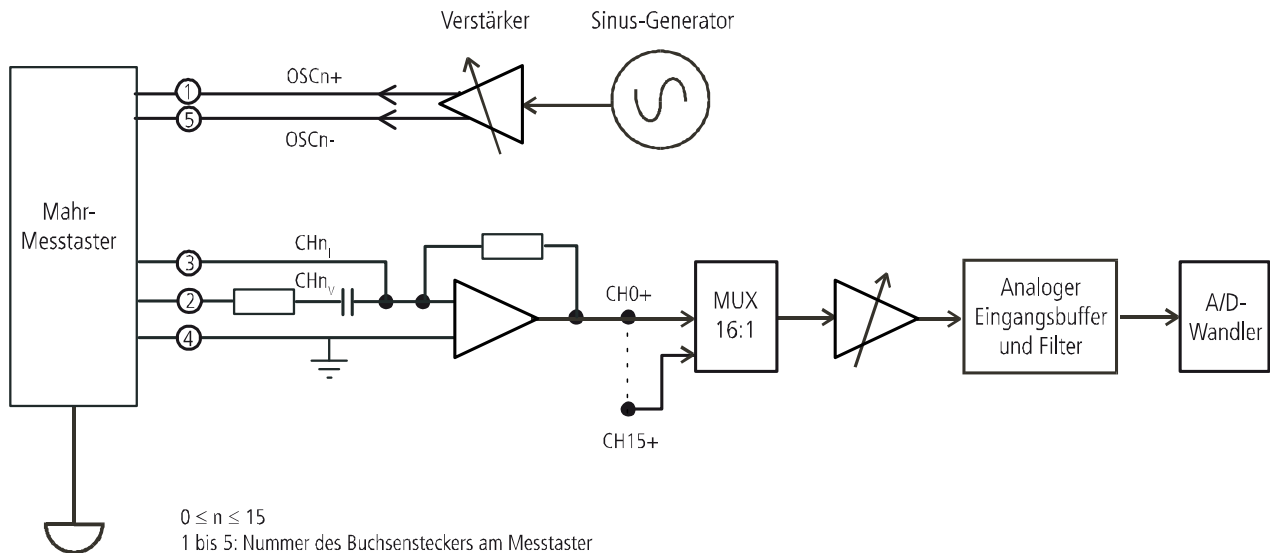
Abb. 3-2: LVDT-Messtaster



3.1.3 Mahr-Messtaster

Ein Mahr-Messtaster ist ein hochlinearer patentierter VLDT-Sensor (Very Linear Differential Transducer).

Abb. 3-3: Mahr-Messtaster



3.2 Messtaster-Merkmale

Im Programm **ConfigTools** können in der Benutzer-Datenbank folgende Merkmale eines Messtasters festgelegt werden:

- Name
- Typ
- nominale Frequenz (Hz)
- Impedanz (Ohm)
- nominale Versorgungsspannung V_{eff} (V_{rms})
- Sensibilität (mV/V/mm)
- Messbereich (mm).

4 MSX-E3700: Ausnahmen

4.1 Steckerbelegung



4.1.1 Ethernet

Tabelle 4-1: Steckerbelegung (MSX-E3700): Ethernet-Port 0 und –Port 1

Ethernet-Port 0		Ethernet-Port 1	
Pin-Nr.	RJ45-Stecker	Pin-Nr.	RJ45-Stecker
1	TD0+	9	TD1+
2	TD0-	10	TD1-
3	RD0+	11	RD1+
4	nicht belegt	12	nicht belegt
5	nicht belegt	13	nicht belegt
6	RD0-	14	RD1-
7	nicht belegt	15	nicht belegt
8	nicht belegt	16	nicht belegt

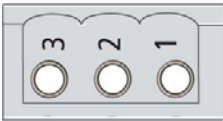
4.1.2 Trigger/Synchro

Tabelle 4-2: Steckerbelegung (MSX-E3700): Trigger/Synchro

Pin-Nr.	Trigger	Synchro	Hinweis
	3-pol. Klemme, 3,81 mm-Raster	3-pol. Klemme, 3,81 mm-Raster	
1	Trigger-Eingang +	Synchro In	paarig verseilt
2	Trigger-Eingang -	Synchro Out	
3	Masse	Masse	
			

4.1.3 Spannungsversorgung

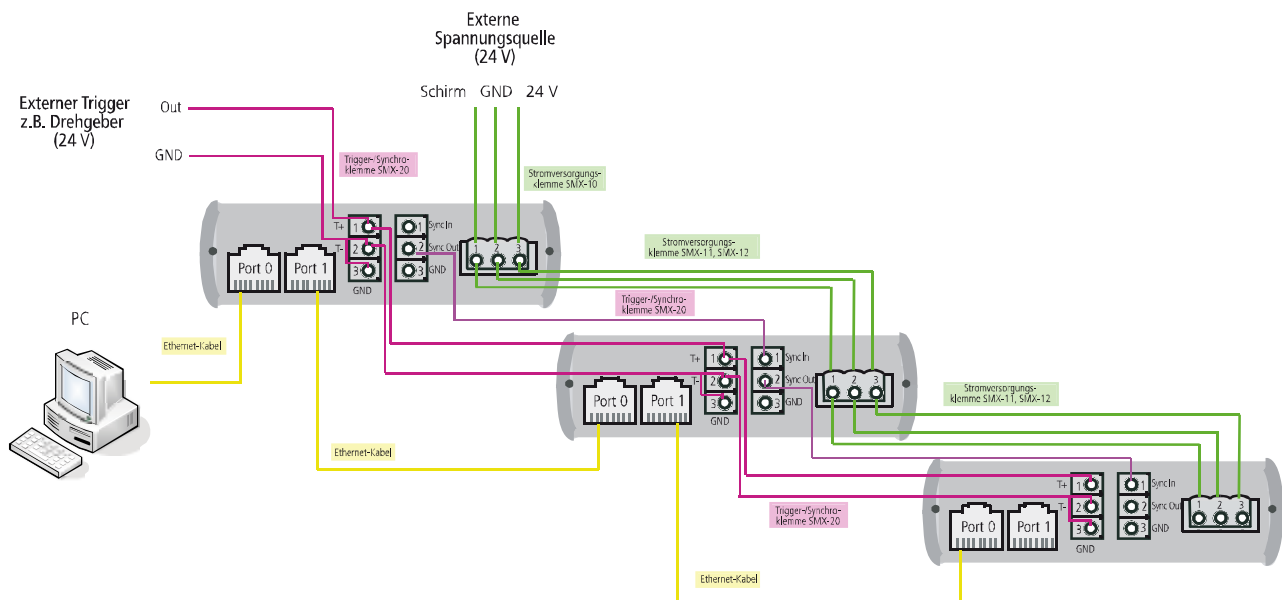
Tabelle 4-3: Steckerbelegung (MSX-E3700): Spannungsversorgung

	Power Supply In	Power Supply Out
Pin-Nr.	3-pol. Klemme, 5,08 mm-Raster	3-pol. Klemme, 5,08 mm-Raster
1	24 V	24 V
2	Masse	Masse
3	Schirm	Schirm
		

4.2 Kaskadierung

Um mehrere **MSX-E3700** miteinander zu verbinden, gehen Sie wie folgt vor:

Abb. 4-1: MSX-E3700: Kaskadierung



5 Funktionsbeschreibung: Messtaster-Eingänge

Die Ethernet-Systeme **MSX-E3701** und **MSX-E3700** verfügen über 4, 8 oder 16 Single-Ended-Eingänge für induktive Längenmesstaster.

5.1 Steckerbelegung

Pro M18-Buchse kann ein Längenmesstaster angeschlossen werden. Die differentielle Messtaster-versorgung besteht aus OSC+ und OSC-.



HINWEIS!

Bei den Ethernet-Systemen **MSX-E3701** und **MSX-E3700** kann pro System jeweils nur ein Messtastertyp angeschlossen werden.

Ausnahme: Die Ethernet-Systeme **MSX-E370x-MIX-HB-x** und **MSX-E370x-MIX-LVDT-x** ermöglichen den Anschluss von bis zu 16 unterschiedlichen HB- bzw. LVDT-Messtastertypen pro System. Hierzu müssen Frequenz und Eingangswiderstand der Messtaster gleich sein.

Tabelle 5-1: Steckerbelegung: Messtaster-Eingänge

	Half-Bridge	LVDT	Mahr
Pin-Nr.	Buchsenstecker, 5-pol., M18	Buchsenstecker, 5-pol., M18	Buchsenstecker, 5-pol., M18
1	OSC+	OSC+	OSC+
2	Masse	OSC-	Spannungseingang (Messtaster n)
3	Messtaster-Signal	nicht belegt	Stromeingang (Messtaster n)
4	nicht belegt	Messtaster-Signal	Masse
5	OSC-	Masse	OSC-

OSC = Oszillatorspannung = Versorgungsspannung

Version Mahr: Kompatibilitäts-Code M

Um Verwechslungen zu vermeiden, ist neben dem Buchstaben-Code auf dem Messtaster zusätzlich ein roter Ring am Anschlussstecker des Kabels angebracht.

5.2 Erfassungsprinzip

Das Ethernet-System **MSX-E3701** bzw. **MSX-E3700** liefert alle notwendigen Signale zur Versorgung der induktiven Messtaster.

Mit Hilfe eines Sinus-Generators wird die primäre Seite des Messtasters versorgt. Die Ausgangsfrequenz und der Gain des Sinus-Generators sind per Software programmierbar. Die Versorgung der Messtaster erfolgt über einen differentiellen Power-Buffer.

Die eingehenden Messsignale werden über einen Multiplexer geführt:

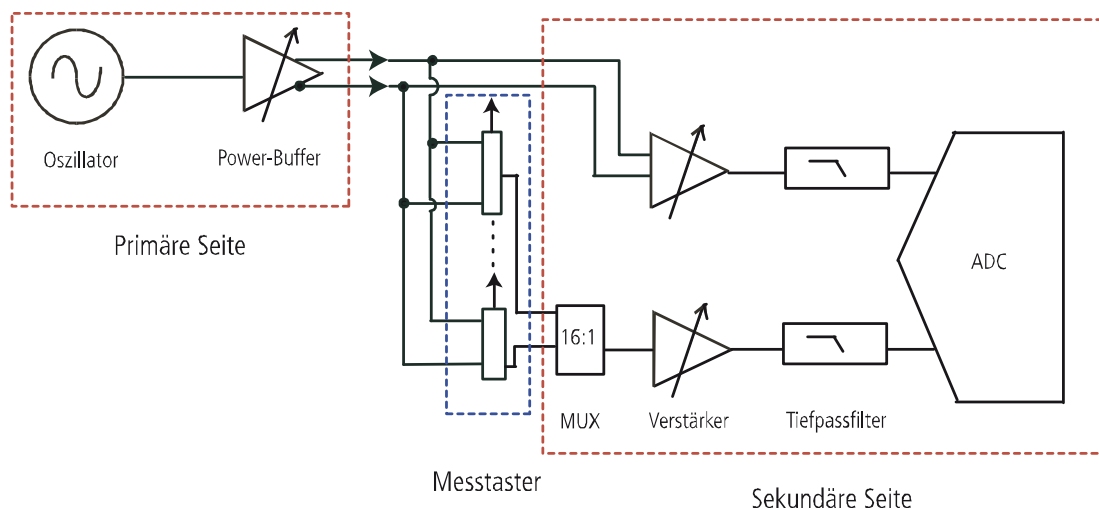
Tabelle 5-2: Multiplexer

	Multiplexer
MSX-E370x-4	4:1
MSX-E370x-8	8:1
MSX-E370x-16	16:1

Das Messsignal geht durch einen per Software programmierbaren Verstärker. Danach wird das Signal über einen analogen Tiefpassfilter geführt und von einem 24-Bit-ADC erfasst.

Parallel zum Messsignal wird das Speisesignal des Messtasters über einen zweiten Eingang am ADC zurückgemessen.

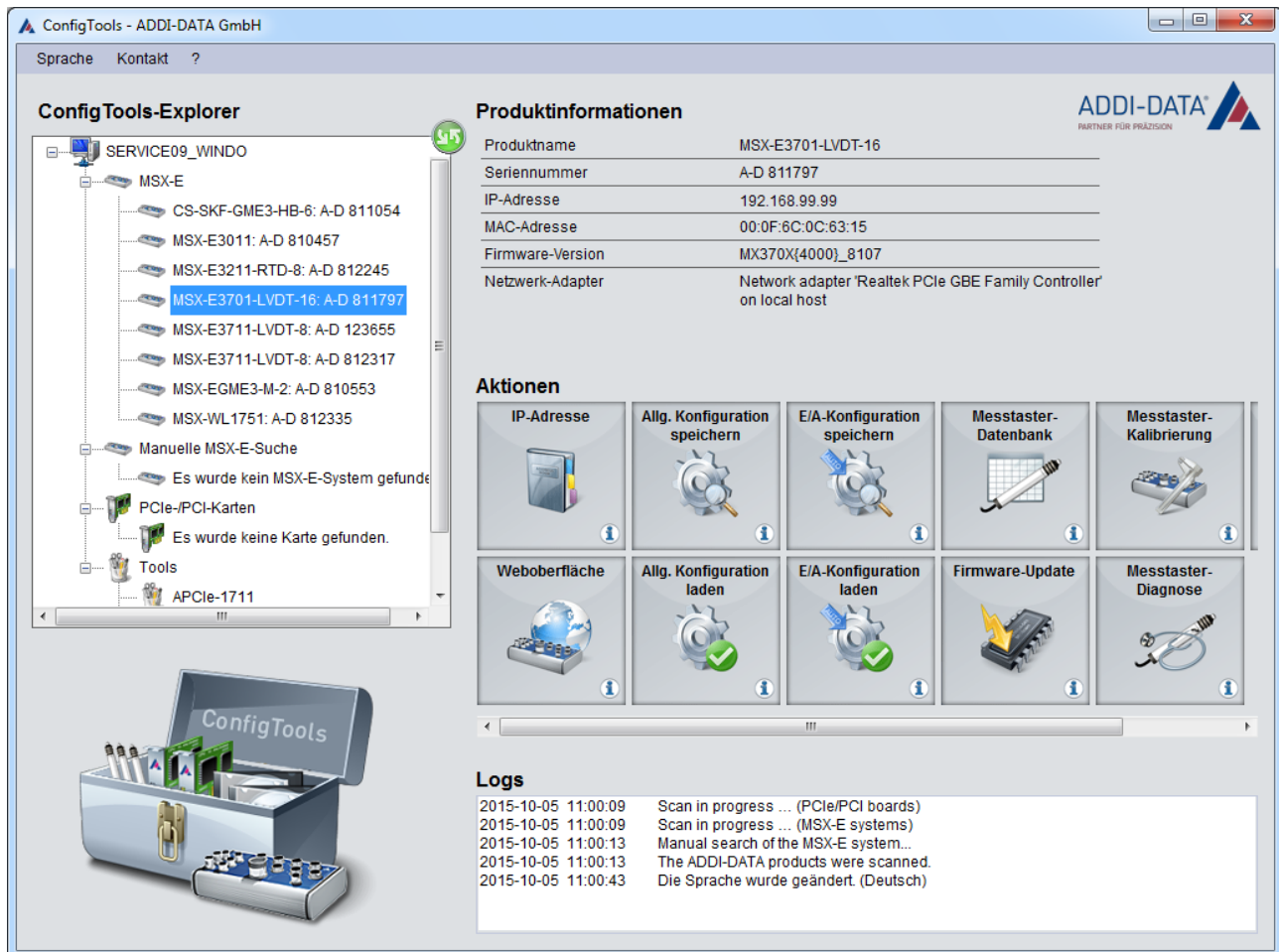
Abb. 5-1: MSX-E3701 und MSX-E3700: Erfassungsprinzip



5.3 Kalibrierung

Der Gain- und der Offset-Fehler des **MSX-E3701** bzw. **MSX-E3700** können mit Hilfe des Softwaretools **ConfigTools** (siehe PDF-Link „Allgemeines Handbuch MSX-Exxxx“) korrigiert werden. Beim Booten des MSX-E-Systems werden die Kalibrierwerte aus dem Flash gelesen und auf das System geladen.

Abb. 5-2: ConfigTools: Hauptfenster



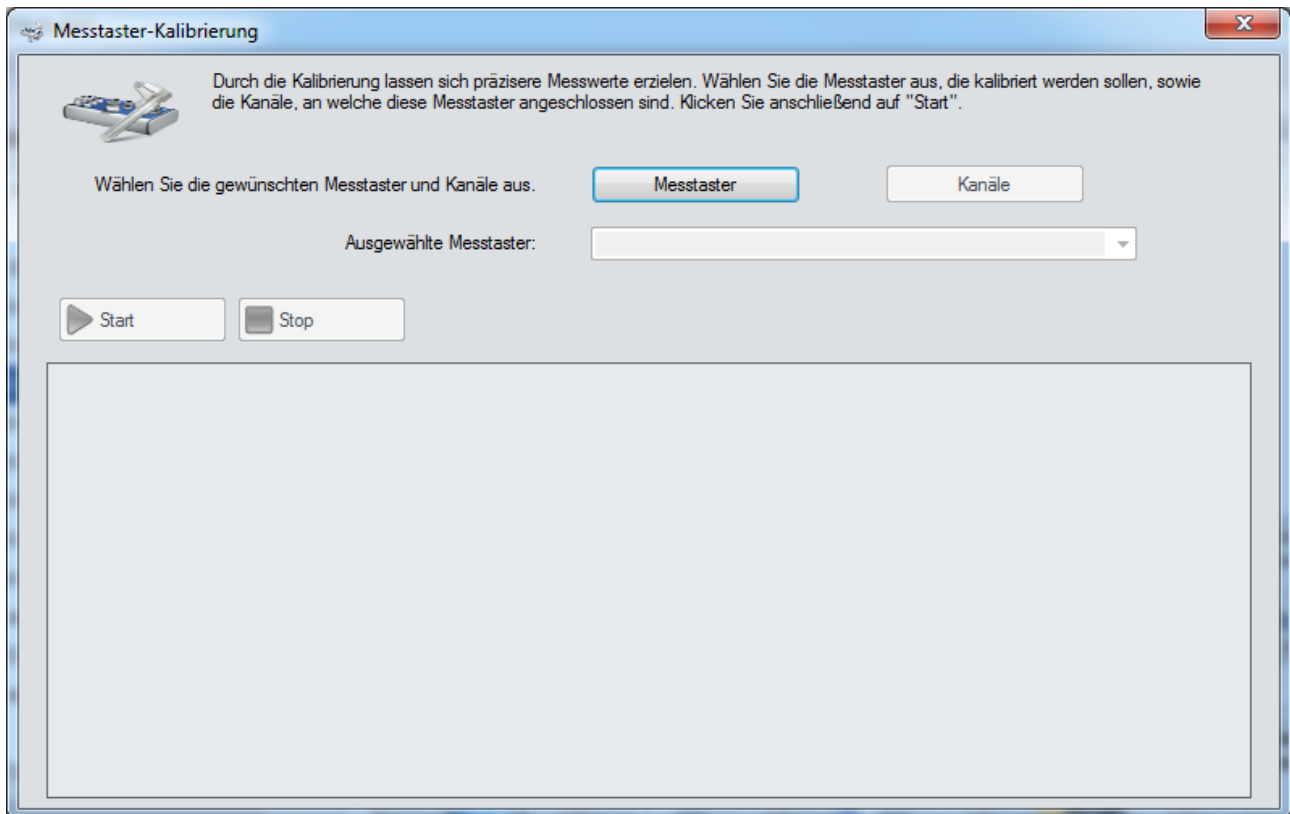
Obwohl an die Systeme **MSX-E370x-MIX-HB-x** und **MSX-E370x-MIX-LVDT-x** Messtaster unterschiedlichen Typs pro System angeschlossen werden können, ist die Kalibrierung der unterschiedlichen Messtaster gleichzeitig möglich.

Ein Beispielprogramm für die Kalibrierung eines **MSX-E370x** bzw. **MSX-E370x-MIX-x-x** ist im Lieferumfang des jeweiligen Systems enthalten.

Nachfolgend wird die Kalibrierung von drei Solartron LVDT-Messtastern mit unterschiedlichem Messbereich und Empfindlichkeit beschrieben:

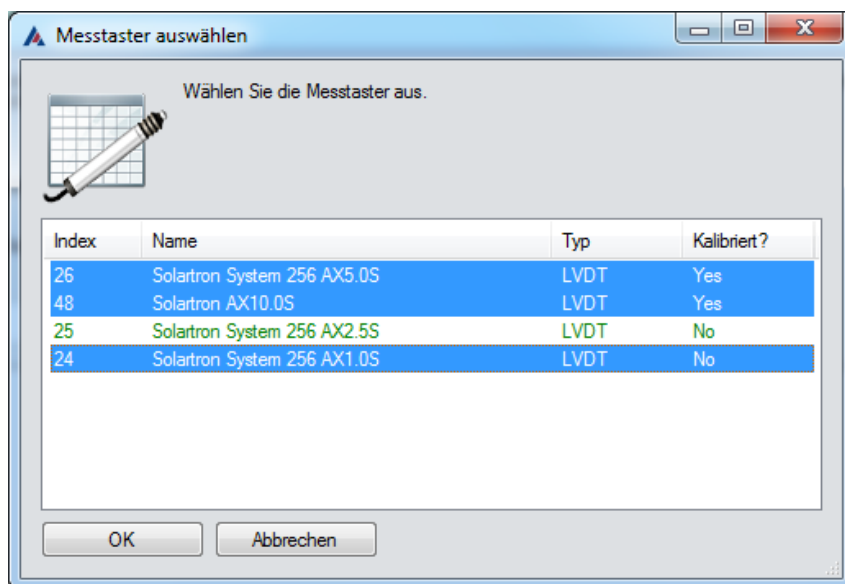
1. Klicken Sie im **ConfigTools**-Hauptfenster auf die Aktionsschaltfläche „Messtaster-Kalibrierung“ (siehe Abb. 5-2).

Folgendes Fenster wird angezeigt:

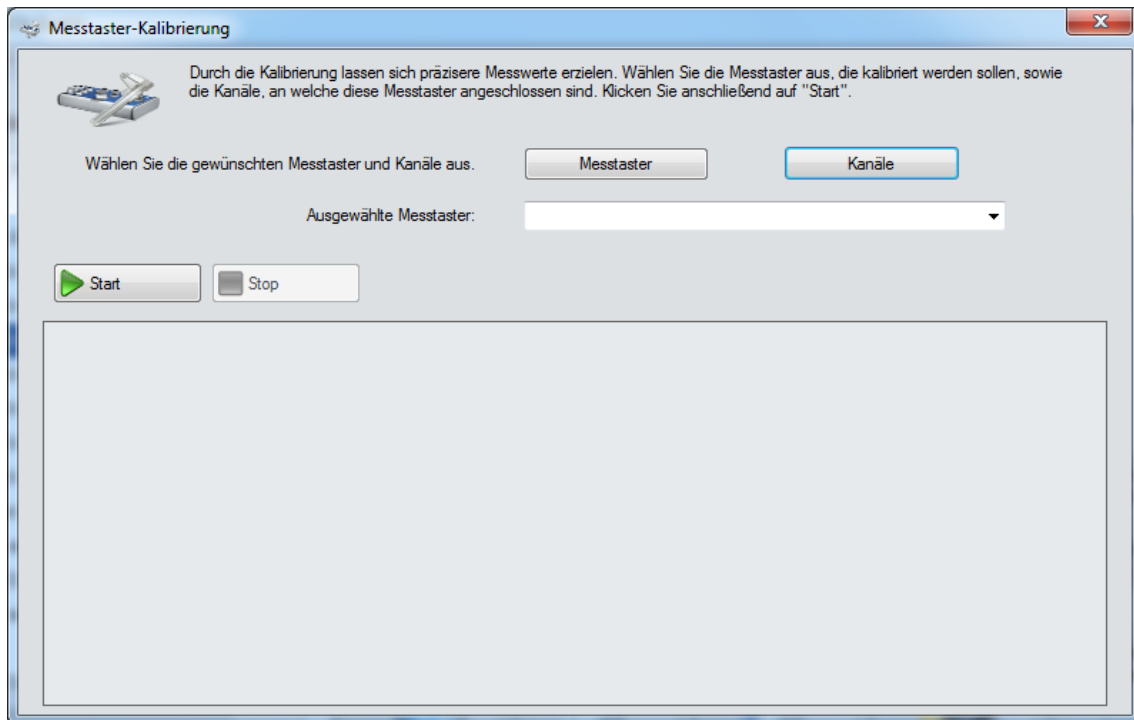


2. Klicken Sie auf die Schaltfläche „Messtaster“.

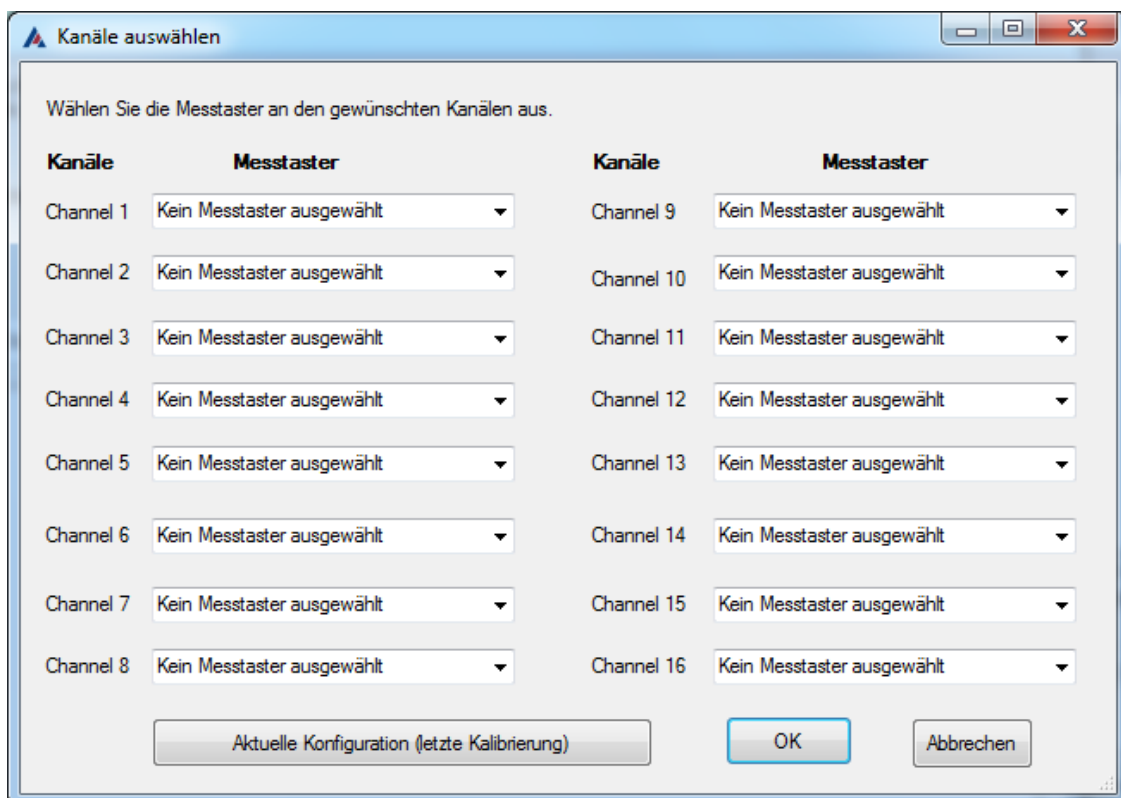
Im folgenden Fenster werden die Messtastertypen aufgelistet, die sich in der MSX-E-Datenbank (Aktionsschaltfläche „Messtaster-Datenbank“) befinden.



3. Wählen Sie die Messtaster aus, die kalibriert werden sollen, und klicken Sie auf „OK“.

4. Klicken Sie auf die Schaltfläche „Kanäle“.

Im folgenden Fenster kann über die Schaltfläche „Aktuelle Konfiguration (letzte Kalibrierung)“ die Konfiguration angezeigt werden, die zuletzt für eine Kalibrierung verwendet wurde.



5. Ordnen Sie die zu kalibrierenden Messtaster den entsprechenden Kanälen zu und klicken Sie auf „OK“.

Wählen Sie die Messtaster an den gewünschten Kanälen aus.

Kanäle	Messtaster	Kanäle	Messtaster
Channel 1	Solartron System 256 AX1.0S	Channel 9	Kein Messtaster ausgewählt
Channel 2	Solartron AX10.0S	Channel 10	Kein Messtaster ausgewählt
Channel 3	Solartron System 256 AX5.0S	Channel 11	Kein Messtaster ausgewählt
Channel 4	Kein Messtaster ausgewählt	Channel 12	Kein Messtaster ausgewählt
Channel 5	Kein Messtaster ausgewählt	Channel 13	Kein Messtaster ausgewählt
Channel 6	Kein Messtaster ausgewählt	Channel 14	Kein Messtaster ausgewählt
Channel 7	Kein Messtaster ausgewählt	Channel 15	Kein Messtaster ausgewählt
Channel 8	Kein Messtaster ausgewählt	Channel 16	Kein Messtaster ausgewählt

Aktuelle Konfiguration (letzte Kalibrierung) OK Abbrechen

Die Zuordnung der Messtaster zu den Kanälen ist auch über die Softwarefunktion „MX370x_SetMixTransducerList“ möglich.

6. Klicken Sie auf „Start“, um die Kalibrierung zu starten.

Durch die Kalibrierung lassen sich präzisere Messwerte erzielen. Wählen Sie die Messtaster aus, die kalibriert werden sollen, sowie die Kanäle, an welche diese Messtaster angeschlossen sind. Klicken Sie anschließend auf "Start".

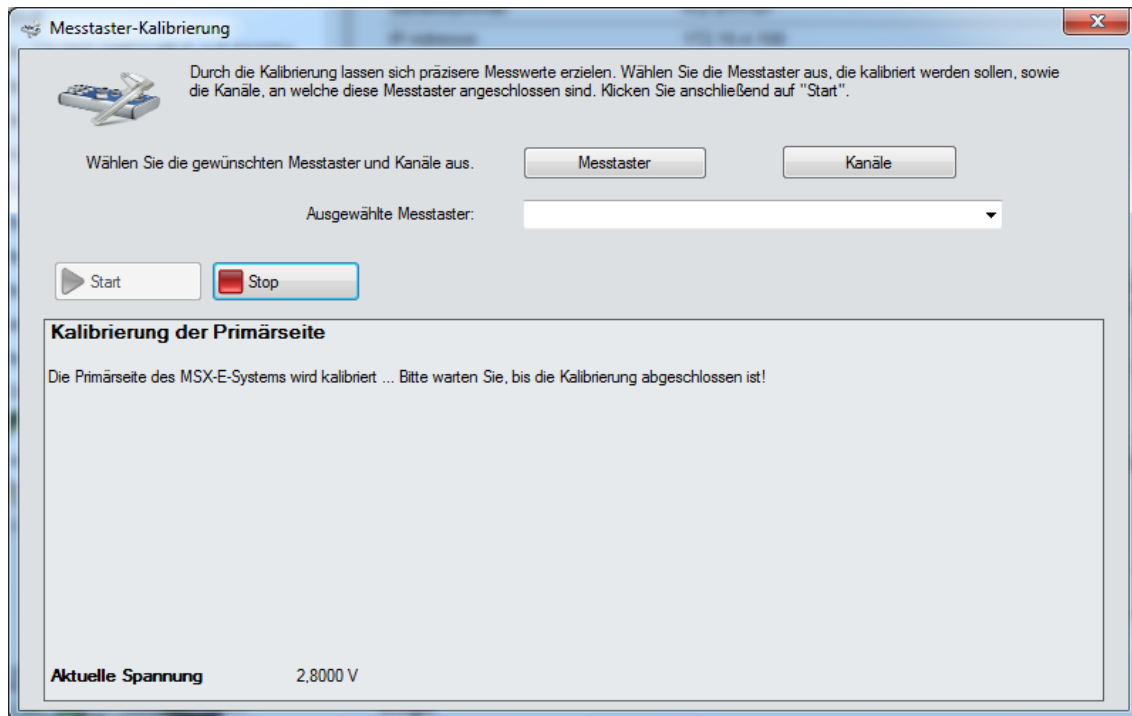
Wählen Sie die gewünschten Messtaster und Kanäle aus.

Messtaster Kanäle

Ausgewählte Messtaster:

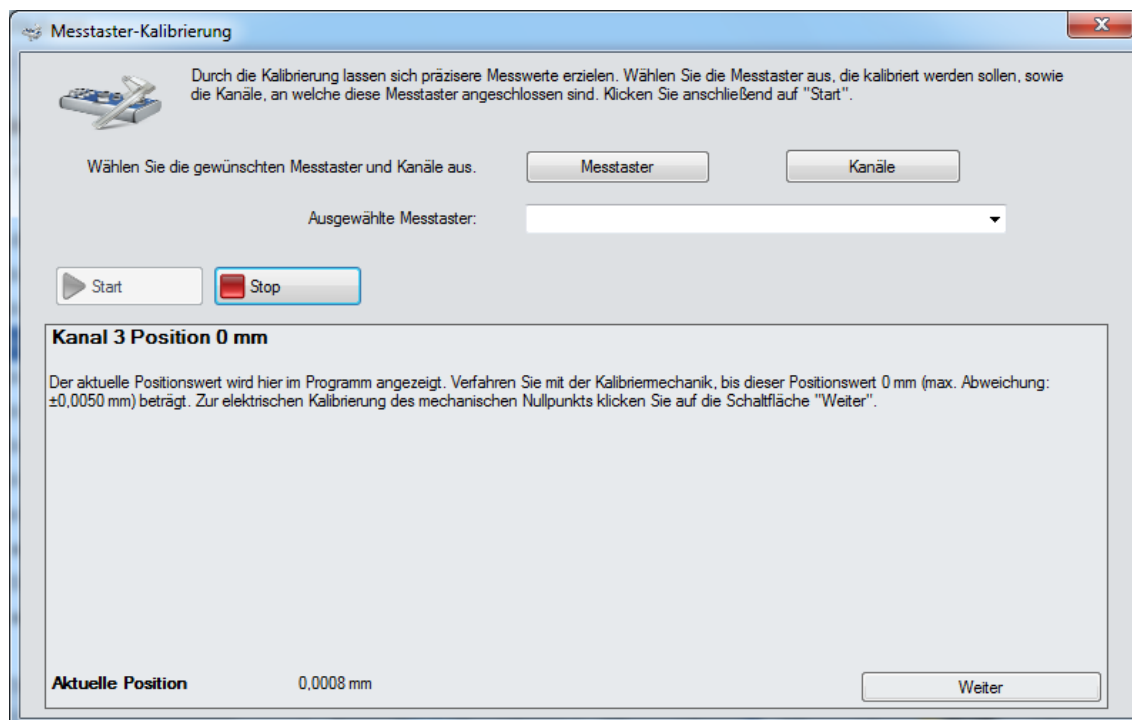
Start Stop

Zuerst wird die Primärseite des MSX-E-Systems kalibriert.

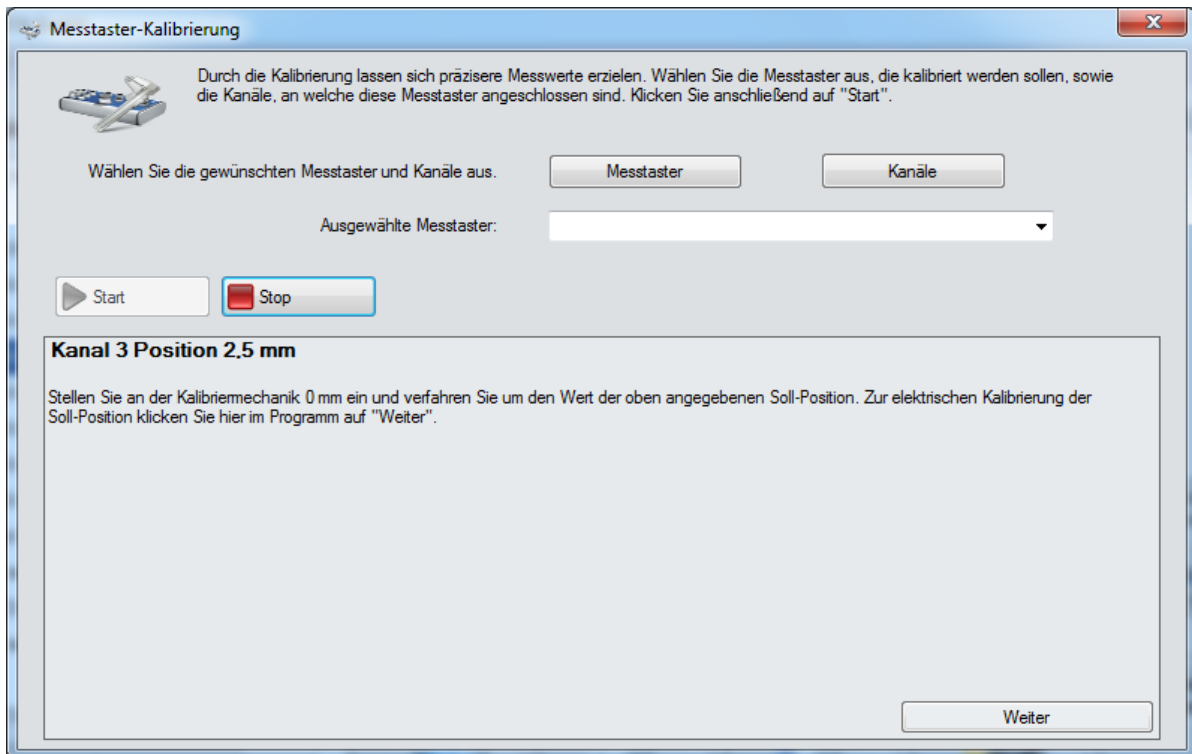


Danach wird die Kalibrierung der Messtaster gestartet. Die Reihenfolge der zu kalibrierenden Messtaster wird automatisch festgelegt. In diesem Beispiel wird mit Kanal 3 begonnen.

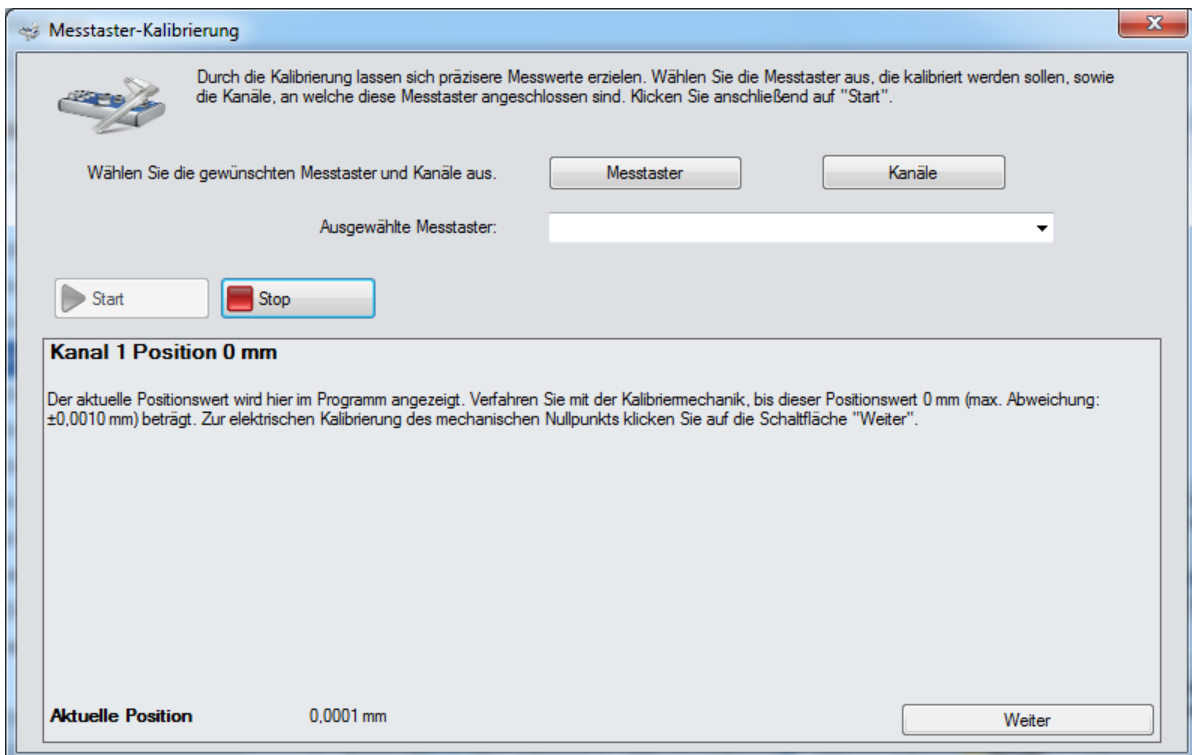
7. Stellen Sie für den Messtaster an Kanal 3 die aktuelle Position 0 mm ein und klicken Sie auf „Weiter“.



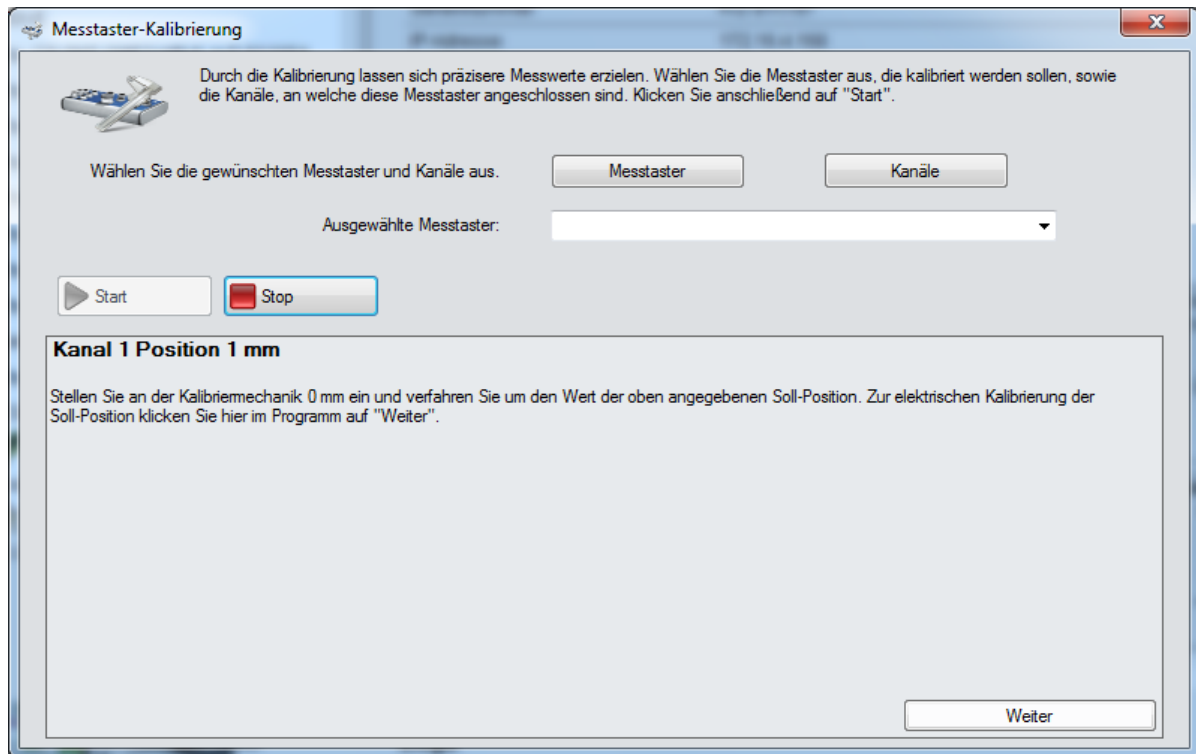
8. Stellen Sie für den Messtaster an Kanal 3 die Soll-Position 2,5 mm ein und klicken Sie auf „Weiter“.



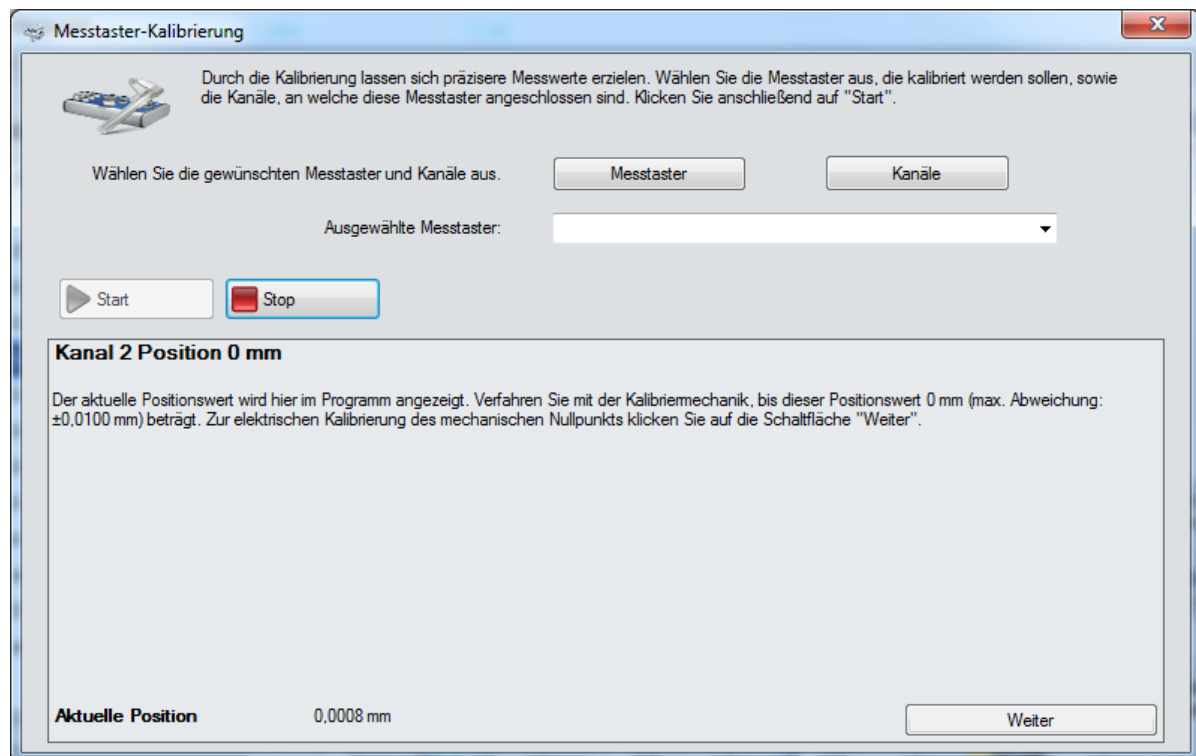
9. Stellen Sie für den Messtaster an Kanal 1 die aktuelle Position 0 mm ein und klicken Sie auf „Weiter“.



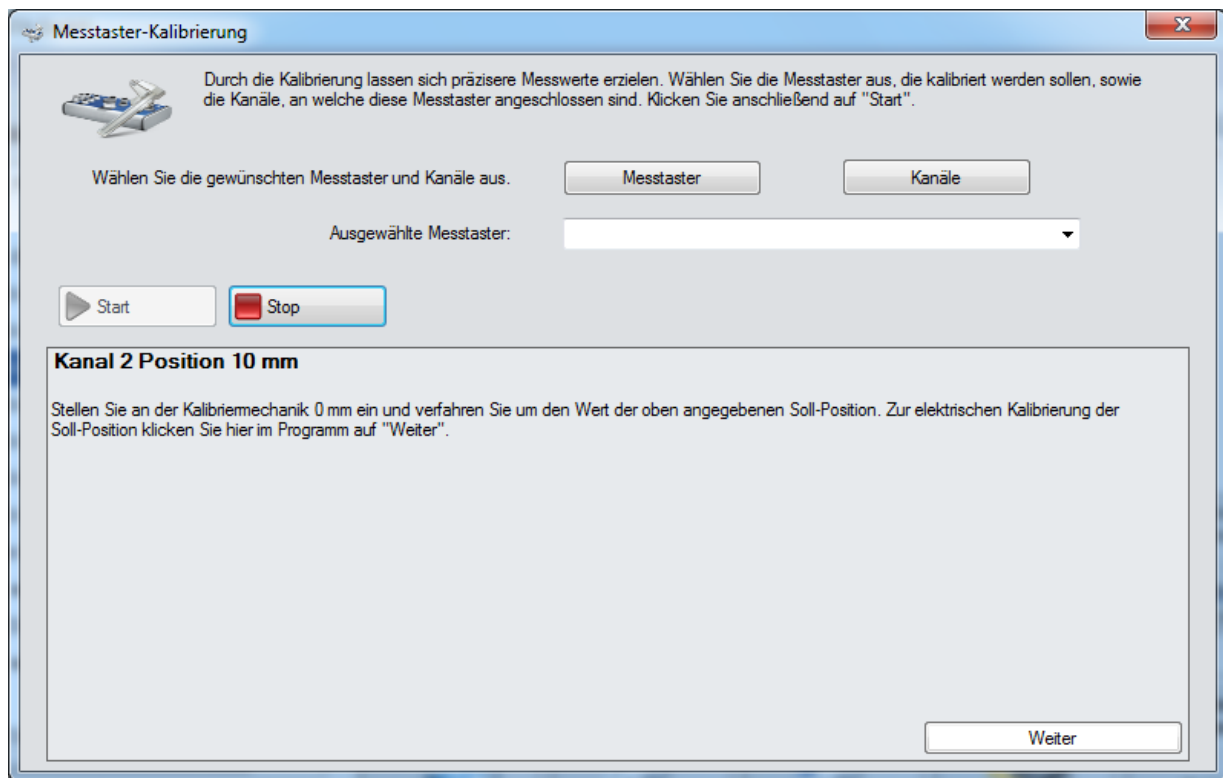
10. Stellen Sie für den Messtaster an Kanal 1 die Soll-Position 1 mm ein und klicken Sie auf „Weiter“.



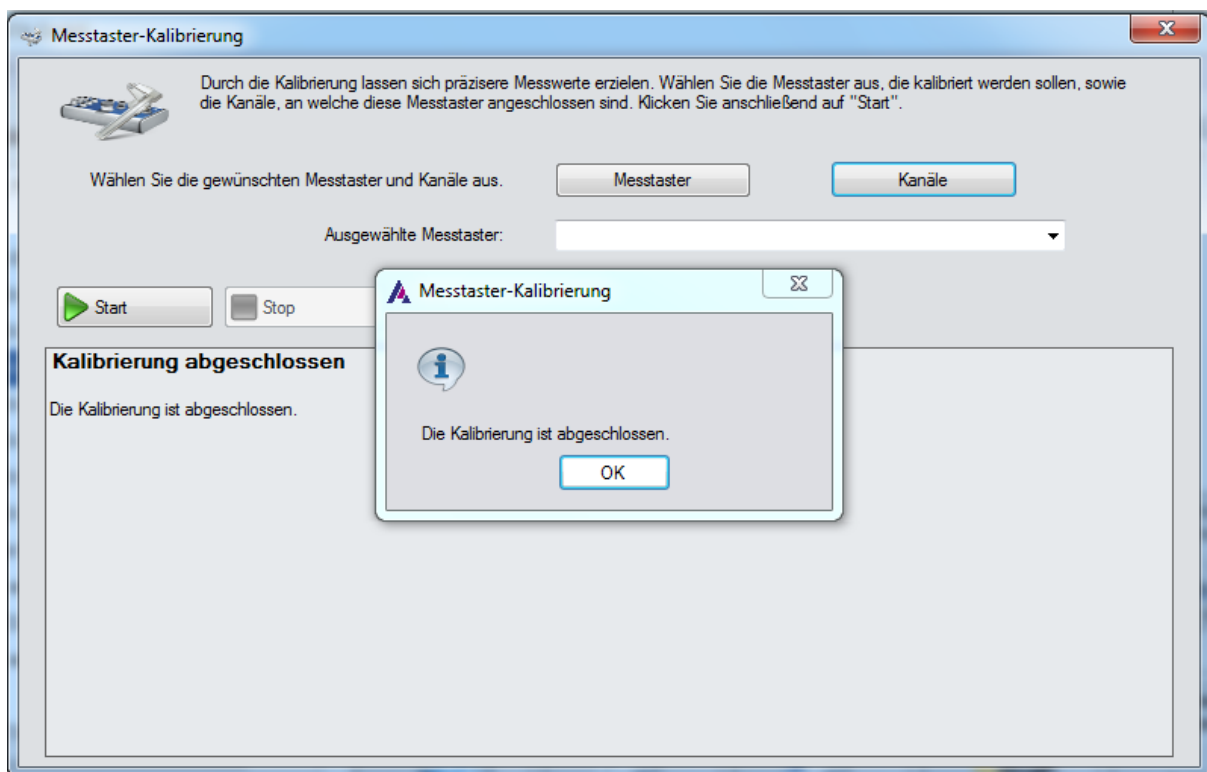
11. Stellen Sie für den Messtaster an Kanal 2 die aktuelle Position 0 mm ein und klicken Sie auf „Weiter“.



12. Stellen Sie für den Messtaster an Kanal 2 die Soll-Position 10 mm ein und klicken Sie auf „Weiter“.



Die Kalibrierung der Messtaster an den Kanälen 1 bis 3 ist abgeschlossen.



5.4 Diagnose-Funktion

Jeder Eingang verfügt über eine Diagnose-Funktion, um Störungen wie einen Kurzschluss oder Leitungsbruch zu erkennen.

Bei Auftreten einer dieser Störungen wird der betreffende Eingang abgeschaltet.

Sobald der Kurzschluss oder Leitungsbruch behoben wurde, muss ein Rearm durchgeführt werden, um den Eingang wieder zu aktivieren (siehe auch Kap. 6.1.1). Dabei wird der Eingang auf den Zustandswert gesetzt, der vor dem Auftreten der Störung programmiert war. Ein neuer Wert kann erst nach dem Rearm definiert werden.

5.4.1 Diagnose-Funktion (Version Mahr)



HINWEIS!

Bei der Version Mahr kann ein Kurzschluss oder Leitungsbruch nicht durch alle Diagnose-Funktionen erkannt werden.

Mit der Funktion „MX370x__TransducerTestPrimaryShortCircuit“ kann überprüft werden, ob einer der angeschlossenen Messtaster einen Kurzschluss auf der primären Seite verursacht.

Die Funktion „MX370x__TransducerTestSecondaryConnection“ dient zur Überprüfung, ob bei den Messtastern eine Störung vorliegt.

Bei einem Kurzschluss gegen Masse oder Leitungsbruch auf der primären bzw. sekundären Seite des Messtastertyps Mahr **13xx** zeigt diese Funktion einen Fehler an.

Da die Mahr-Typen **PM2xxx** zwei Sekundärleitungen nutzen, wird nur dann ein Fehler angezeigt, wenn beide Primärleitungen unterbrochen sind oder mindestens eine primäre Leitung gegen Masse kurzgeschlossen ist bzw. wenn beide Sekundärleitungen unterbrochen oder kurzgeschlossen sind.

Folgende Funktionen können nicht für die Version Mahr verwendet werden:

- MX370x__TransducerInitPrimaryConnectionTest
- MX370x__TransducerTestPrimaryConnection
- MX370x__TransducerTestSecondaryShortCircuit.

6 Weboberfläche: Schnellzugriff auf das MSX-E-System

6.1 „I/O Configuration“

In diesem Handbuch werden die funktionsspezifischen Seiten der Weboberfläche des **MSX-E3701** bzw. **MSX-E3700** erläutert, die sich jeweils unter dem Menüpunkt „I/O Configuration“ befinden. Weitere Informationen zur MSX-E-Weboberfläche finden Sie im allgemeinen Handbuch der MSX-E-Systeme (siehe PDF-Link).

6.1.1 Menüpunkt „Diagnostic“

Abb. 6-1: I/O Configuration: Diagnostic

Primary side								
Short-circuit								
none detected								
Secondary side								
1	2	3	4	5	6	7	8	
OL	OL	OL	OL	OL	OL	OL	OL	
OL: Open-Load								
SC: Short-Circuit								
NA: Tests not available								

Falls bei den Messtaster-Eingängen ein Kurzschluss oder Leitungsbruch auftritt, wird dies auf dieser Seite angezeigt. Weitere Informationen hierzu finden Sie in Kap. 5.4 dieses Handbuchs.

Abb. 6-2: Diagnostic: Rearm

Rearm
This button allows you to rearm the outputs in case of a (previous) short-circuit on one or several outputs.
The source of the short-circuit must be corrected.
Rearm!

Nach einem Kurzschluss oder Leitungsbruch kann der notwendige Rearm (siehe Kap. 5.4) über die gleichnamige Schaltfläche durchgeführt werden.

Abb. 6-3: Diagnostic: Refresh

Refresh
Click on this button to refresh the diagnostic information.
[Refresh !](#)

Bei Messtaster-Änderungen, auftretenden Störungen wie z.B. einem Kurzschluss oder nach einer gewissen Zeit sollte die Diagnose-Übersicht über die Schaltfläche „Refresh“ aktualisiert werden.

6.1.2 Menüpunkt „Database“

Abb. 6-4: Database: Transducers

Transducers								
index	name	calibrated	type	nominal frequency	Load impedance	Veff	Sensitivity	Range
39	Mahr 1310	yes	Mahr	20000 Hz	1000000 Ohm	3 Vrms	18.4 mV/V/mm	± 5 mm
41	Mahr 1304	yes	unknown !	20000 Hz	1000000 Ohm	3 Vrms	184 mV/V/mm	± 1 mm
32	Mahr P2010	yes	unknown !	20000 Hz	1000000 Ohm	3 Vrms	192 mV/V/mm	± 5 mm

In der Liste oben befinden sich die Messtaster, die im Programm **ConfigTools** in der MSX-E-Datenbank enthalten sind. Die Merkmale der Messtaster lassen sich in der Benutzer-Datenbank dieses Programms ändern (siehe auch Kap. 3.1.3).

6.1.3 Menüpunkt „Transducers“

Abb. 6-5: Transducers: Type of acquisition

Type of acquisition
☐ None
☒ Auto-refresh
☐ Sequence

Für die Erfassung stehen der Auto-Refresh- und der Sequenz-Modus zur Verfügung, welche in Kap. 7 näher erläutert werden.

6.1.4 Menüpunkt „Monitor“

Abb. 6-6: Monitor: Data monitor

Data monitor

After selecting how many packet you want (maximum 100000), and eventually the output format, click on the buttons below to retrieve and show data from the data server.

Number of data packets to acquire

Output format of data field

CSV format configuration

Field separator

[Show data in this page](#) [Retrieve data as CSV file](#)

Die erfassten Daten können entweder direkt auf der Weboberfläche oder in einer CSV-Datei angezeigt werden. Hierzu sind die Anzahl der Datenpakete sowie das Ausgabeformat der Datenfelder festzulegen.

Abb. 6-7: Monitor: Configuration details

Configuration details

Additional information in data packet

none

Structure of binary data packets sent by the data server

Field	Size (bytes)
counter	4
channel 1	4
channel 2	4
sum	12

Transducer configuration

Type	Mahr 1310
Division factor	8
Average mode	none
Average value	1

Trigger configuration

Trigger source	hardware
Trigger mode	sequence
Hardware trigger active edge	rising
Hardware trigger count	1
Number of sequences per trigger	1

Unter diesem Menüpunkt sind auch Informationen über die aktuelle Konfiguration sowie über die Datenpakete vom Datenserver aufgelistet.

Datenformat

Im Auto-Refresh-Modus gilt folgendes Datenformat:

Tabelle 6-1: Auto-Refresh-Modus: Datenformat

tv_sec	tv_usec	Auto-Refresh-Zähler	Auto-Refresh-Daten
4 Byte	4 Byte	4 Byte	4 Byte x Anzahl der Daten
optional (bei Datenformat mit Zeitstempel)	optional (bei Datenformat mit Zeitstempel)	immer vorhanden	Die Anzahl der Daten ist abhängig von der Einstellung.

Im Sequenz-Modus sieht das Datenformat wie folgt aus:

Tabelle 6-2: Sequenz-Modus: Datenformat

tv_sec	tv_usec	Sequenz-Zähler	Sequenz-Daten
4 Byte	4 Byte	4 Byte	4 Byte x Anzahl der Daten
optional (bei Datenformat mit Zeitstempel)	optional (bei Datenformat mit Zeitstempel)	optional (bei Datenformat mit Sequenz- Zähler)	Die Anzahl der Daten ist abhängig von der Sequenz-Kanal-Liste.

In beiden Modi gilt:

Datenformat = ohne Konvertierung in einen analogen Wert

Data x	32-Bit Digitalwert
--------	--------------------

Datenformat = mit Konvertierung in einen analogen Wert

Data x	32-Bit Float-Wert (Analogwert) in V/A
--------	--

Weitere Informationen zum Datenformat finden Sie in Kap. 7.3.5.

7 Erfassungsmodi

In diesem Kapitel wird beispielhaft beschrieben, wie die Erfassung über die Weboberfläche des Ethernet-Systems **MSX-E3701** bzw. **MSX-E3700** konfiguriert und gestartet werden kann. Ebenso ist dies über Modbus- bzw. SOAP-Funktionen möglich (siehe MSX-E-CD bzw. Treiber-Download auf der ADDI-DATA-Website).

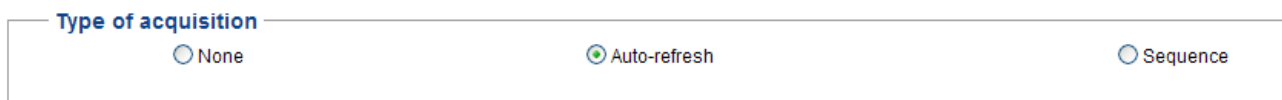
7.1 Auto-Refresh-Modus

Im Auto-Refresh-Modus können ein Kanal bzw. mehrere Kanäle erfasst werden. Es besteht die Möglichkeit, die Erfassung durch einen Trigger zu starten. Direkt auf dem MSX-E-System kann auch ein Mittelwert berechnet werden.

- Wählen Sie auf der Weboberfläche im Menü links unter „I/O Configuration“ den Punkt „Transducers“ aus.

7.1.1 „Type of acquisition“ (Auswahl des Erfassungsmodus)

Abb. 7-1: Transducers: Type of acquisition

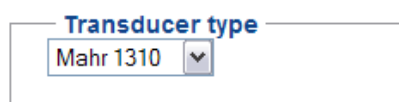


The screenshot shows a web interface titled "Type of acquisition". Below the title, there are three radio buttons: "None", "Auto-refresh" (which is selected and has a green dot), and "Sequence".

- Wählen Sie im Abschnitt „Type of acquisition“ den Erfassungsmodus „Auto-refresh“ aus.

7.1.2 „Transducer type“ (Auswahl des Messtasters)

Abb. 7-2: Transducers: Transducer type



The screenshot shows a web interface titled "Transducer type". Below the title, there is a dropdown menu with "Mahr 1310" selected and a downward arrow icon.

- Wählen Sie den angeschlossenen Messtastertyp aus.

7.1.3 „Channels to acquire“ (Auswahl der Kanäle)

Abb. 7-3: Transducers: Channels to acquire

Channels to acquire
Please select which channels you want to acquire.

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16
<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

■ Wählen Sie im Abschnitt „Channels to acquire“ die zu erfassenden Kanäle aus.

7.1.4 „Average setup“ (Berechnung des Mittelwerts)

Abb. 7-4: Auto-Refresh-Modus: „Average setup“

Average setup

- Average value computation **per channel**
Each channel is acquired x times to compute an average value for the channel.
- Average value computation **per sequence**
All sequences are acquired x times to compute an average value per channel.

Average mode:

Average value:

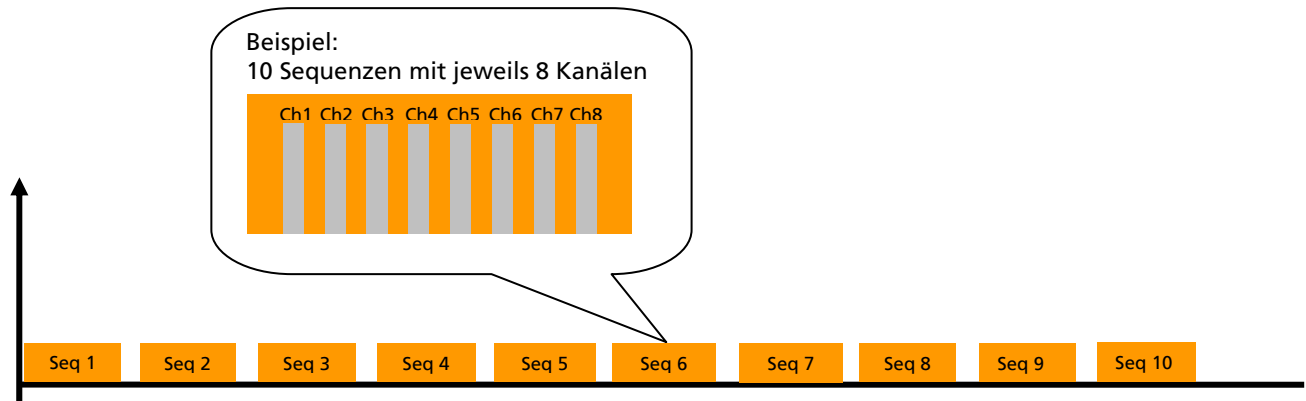
Das MSX-E-System kann für jeden Kanal einen Mittelwert berechnen. Im Feld „Average value“ ist die Anzahl der Erfassungen einzugeben, nach denen diese Berechnung erfolgen soll.

Bei der Erfassung pro Sequenz („per sequence“) werden alle ausgewählten Kanäle gleichzeitig erfasst; bei der Erfassung pro Kanal („per channel“) hingegen werden die ausgewählten Kanäle jeweils einzeln erfasst.

a) Erfassung pro Sequenz

Beispiel: Das MSX-E-System erfasst Kanal 1 bis 8. „Average value“ enthält den Wert 10. Dies bedeutet, dass zehn Sequenzen ablaufen, die jeweils aus acht zu erfassenden Kanälen bestehen.

Abb. 7-5: Auto-Refresh-Modus: Erfassung pro Sequenz



Nach Ablauf dieser zehn Sequenzen führt das MSX-E-System folgende Berechnung durch:

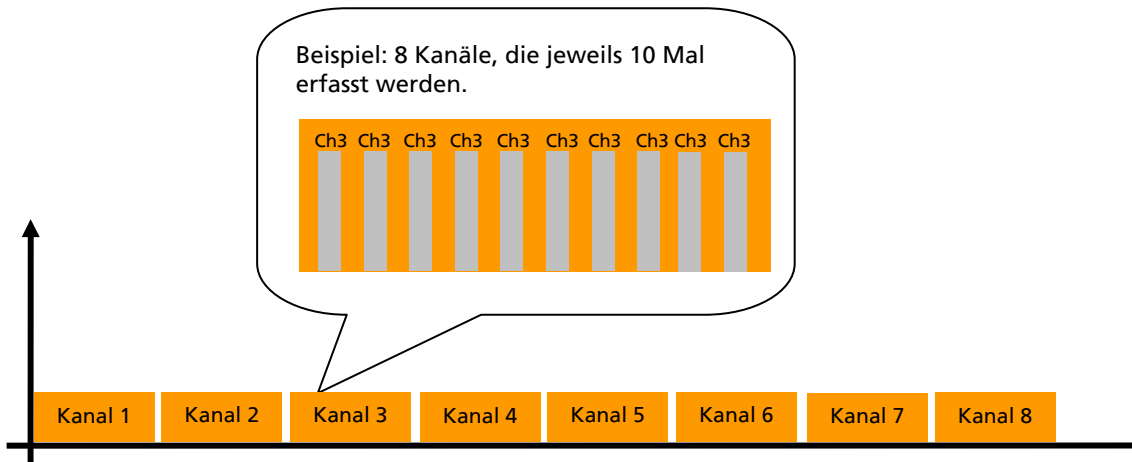
Mittelwert Kanal 1
 = (Sequenz 1, Wert Kanal 1 + Sequenz 2, Wert Kanal 1 + ... + Sequenz 10, Wert Kanal 1) / 10
 Mittelwert Kanal 2
 = (Sequenz 1, Wert Kanal 2 + Sequenz 2, Wert Kanal 2 + ... + Sequenz 10, Wert Kanal 2) / 10
 ...
 Mittelwert Kanal 8
 = (Sequenz 1, Wert Kanal 8 + Sequenz 2, Wert Kanal 8 + ... + Sequenz 10, Wert Kanal 8) / 10

Der Netzwerk-Client wird nicht zehn Datenpakete mit jeweils acht Werten empfangen, sondern nur ein Datenpaket mit den Mittelwerten von Kanal 1 bis 8.

b) Erfassung pro Kanal

Beispiel: Das MSX-E-System erfasst Kanal 1 bis 8. „Average value“ enthält den Wert 10. Dies bedeutet, dass jeder der acht Kanäle jeweils zehn Mal erfasst wird.

Abb. 7-6: Auto-Refresh-Modus: Erfassung pro Kanal



Nach der Erfassung aller acht Kanäle führt das MSX-E-System folgende Berechnung durch:

Mittelwert Kanal 1
 $= (\text{Wert Kanal 1} + \text{Wert Kanal 1} + \dots + \text{Wert Kanal 1}) / 10$
 Mittelwert Kanal 2
 $= (\text{Wert Kanal 2} + \text{Wert Kanal 2} + \dots + \text{Wert Kanal 2}) / 10$
 ...
 Mittelwert Kanal 8
 $= (\text{Wert Kanal 8} + \text{Wert Kanal 8} + \dots + \text{Wert Kanal 8}) / 10$

Der Netzwerk-Client wird nicht acht Datenpakete mit jeweils zehn Werten empfangen, sondern nur ein Datenpaket mit den Mittelwerten von Kanal 1 bis 8.

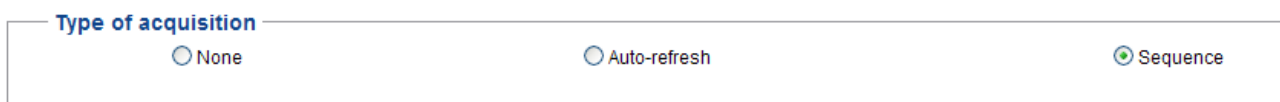
7.2 Sequenz-Modus

Der Sequenz-Modus ermöglicht die Erfassung eines Kanals bzw. mehrerer Kanäle. Die Erfassung kann durch einen Trigger gestartet werden. Zwischen den einzelnen Sequenzen besteht eine Wartezeit, die definiert werden kann.

- Wählen Sie auf der Weboberfläche im Menü links unter „I/O Configuration“ den Punkt „Acquisition“ aus.

7.2.1 „Type of acquisition“ (Auswahl des Erfassungsmodus)

Abb. 7-7: Transducers: Type of acquisition



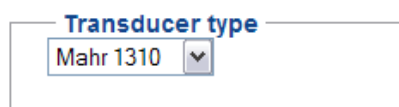
Type of acquisition

☐ None ☐ Auto-refresh ☒ Sequence

- Wählen Sie im Abschnitt „Type of acquisition“ den Erfassungsmodus „Sequence“ aus.

7.2.2 „Transducer type“ (Auswahl des Messtasters)

Abb. 7-8: Transducers: Transducer type



Transducer type

Mahr 1310 ▼

- Wählen Sie den angeschlossenen Messtastertyp aus.

7.2.3 „Channels“ (Auswahl der Kanäle)

Abb. 7-9: Transducers: Channels

Channels

Please choose the serie of channels to acquire.

Notes

- A void channel entry in the sequence is simply ignored
- A sequence can acquire max. 16 channels (this does not depend on the number of physical channels the module actually has)
- A sequence may acquire the same channel several times.

1 2 3 5

sequence: 1 2 3 5

■ Wählen Sie im Abschnitt „Channels“ die zu erfassenden Kanäle aus.

Sie können die Reihenfolge der Kanäle selbst definieren. Ein Kanal kann mehrmals pro Sequenz erfasst werden.

7.2.4 „Delay“ (Wartezeit)

Abb. 7-10: Transducers: Delay

Delay

Modes

- Mode 1: the delay defines the time between the begin of each sequence
- Mode 2: the delay defines the time between the end of a sequence and the begin of the next one

Notes

- When Mode 1 is selected, the field *delay value* must be superior or equal to the *minimal acquisition time*
- In Mode 2 there are no constraints on the delay value.

mode	time unit	delay value	minimal delay value
none	us	us	> us

Im Abschnitt „Delay“ haben Sie die Möglichkeit, die Wartezeit zwischen den einzelnen Sequenzen zu definieren. Es gibt zwei Modi, die nachfolgend erläutert werden.

Bei „time unit“ kann die Einheit der Wartezeit (μ s, ms oder s) festgelegt werden. Der Wert der Wartezeit ist bei „Delay value“ einzugeben. Bei „minimal delay value“ wird der minimale Wert der Wartezeit angezeigt.

a) Modus 1

Als Wartezeit ist die Zeit zwischen dem jeweiligen Beginn zweier aufeinanderfolgender Sequenzen definiert.

Abb. 7-11: „Delay“: Modus 1

Delay

Modes

- Mode 1: the delay defines the time between the begin of each sequence
- Mode 2: the delay defines the time between the end of a sequence and the begin of the next one

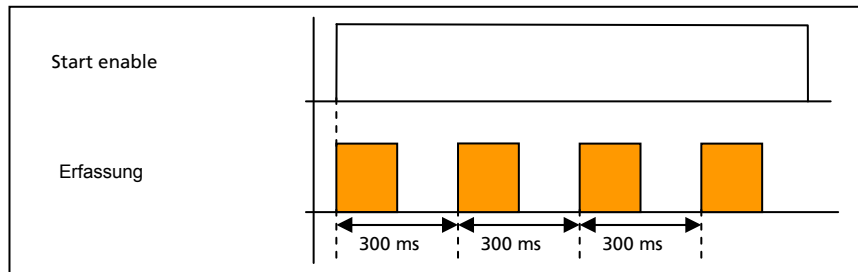
Notes

- When Mode 1 is selected, the field *delay value* must be superior or equal to the *minimal acquisition time*
- In Mode 2 there are no constraints on the delay value.

mode	time unit	delay value	minimal delay value
1	ms	300 ms	> 0 ms

Beispiel

Nach dem Starten der Erfassung (siehe Abb. 7-14) beträgt die Wartezeit zwischen dem Beginn der einzelnen Sequenzen jeweils 300 ms.



b) Modus 2

Als Wartezeit ist die Zeit zwischen dem Ende einer Sequenz und dem Beginn der darauf folgenden Sequenz definiert.

Abb. 7-12: „Delay“: Modus 2

Delay

Modes

- Mode 1: the delay defines the time between the begin of each sequence
- Mode 2: the delay defines the time between the end of a sequence and the begin of the next one

Notes

- When Mode 1 is selected, the field *delay value* must be superior or equal to the *minimal acquisition time*
- In Mode 2 there are no constraints on the delay value.

mode

time unit

delay value

minimal delay value

2

s

2

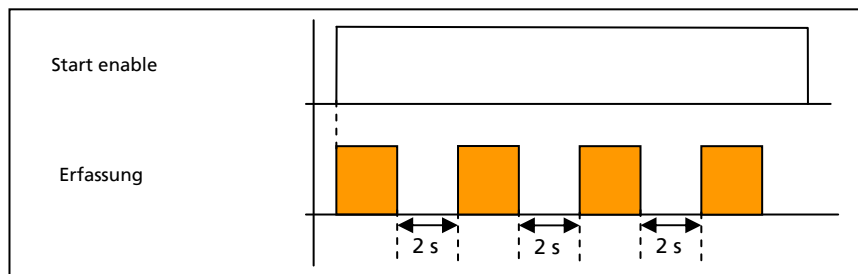
second(s)

> 0

second(s)

Beispiel

Nach dem Starten der Erfassung (siehe Abb. 7-14) beträgt die Wartezeit zwischen dem Ende und dem Beginn der einzelnen Sequenzen jeweils 2 s.



7.2.5 „Number of sequences to be acquired“ (Anzahl der Sequenzen)

Abb. 7-13: Transducers: Number of sequences to be acquired

Number of sequences to be acquired

In the field **Number of sequences**, you can define the number of sequences that should be acquired.

- Enter 0 for a continuous acquisition.
- The maximum value for this field is $2^{32}-1$ (4294967295)

In the field **Number of data frames**, you determine the number of sequences (1 to 4096) that should be acquired before the MSX-E system sends the data to the network via the data server.

Number of sequences	<input type="text" value="0"/>
Number of data frames	<input type="text" value="1"/>

Im Feld „Number of sequences“ wird die Anzahl der zu erfassenden Sequenzen eingegeben. Lautet dieser Wert 0, so findet eine Dauererfassung statt. Handelt es sich um einen Wert zwischen 1 und 4294967295, so ist die Anzahl der Sequenzen fest definiert.

Beispiel

Um vier Sequenzen zu erfassen, muss das Feld „Number of sequences“ den Wert 4 enthalten. Somit werden nach dem Start (Schaltfläche „Start“ im Abschnitt „Start/stop/monitor acquisition“, siehe folgende Abbildung) vier Sequenzen erfasst.

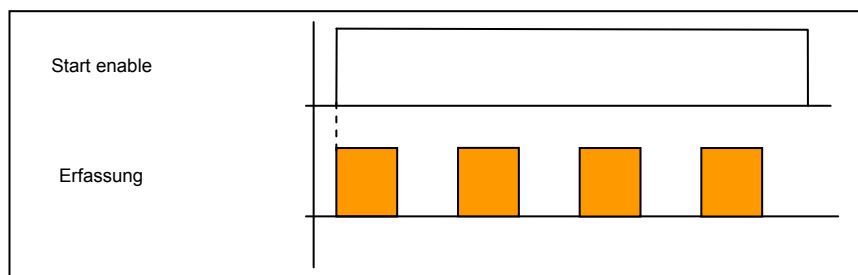
Abb. 7-14: Transducers: Start/stop acquisition

Start/stop acquisition

The **Start** button first stops any current running acquisition and then starts an acquisition as defined on this page.

The **Stop** button stops any currently running acquisition.

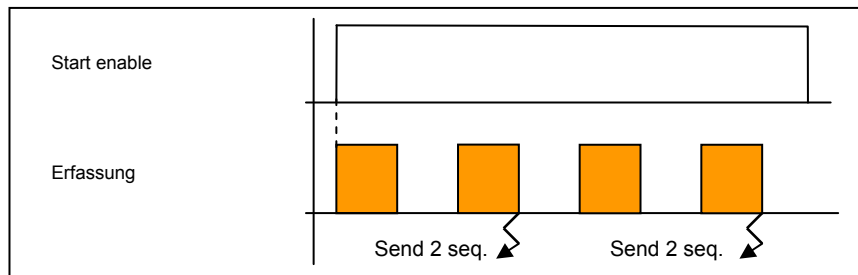
[Start](#) [Stop](#)



Im Feld „Number of data frames“ wird die maximale Anzahl der Sequenzen festgelegt, die zu erfassen sind, bevor die Messwerte an das Zielsystem gesendet werden. Falls der Speicherplatz auf dem MSX-E-System nicht ausreicht, um die gewünschte Anzahl von Sequenzen zu speichern, so werden die Messwerte früher gesendet, d. h. bevor die maximale Anzahl der zu erfassenden Sequenzen erreicht ist. Dies dient dazu, die Belastung des Netzverkehrs und der CPU-Ressourcen der MSX-E-Systeme zu reduzieren.

Beispiel

Nach dem Start (siehe Abb. 7-14) beginnt die Erfassung. Wenn zwei Sequenzen erfasst sind, werden die Messwerte an den Client gesendet.



7.3 Gemeinsame Funktionalitäten

Die folgenden Funktionalitäten sind sowohl im Auto-Refresh- als auch im Sequenz-Modus verfügbar.

7.3.1 „Division factor“

Abb. 7-15: Transducers: Division factor

Division factor

Introduction

The **converting time division factor** sets the switching time from channel to channel. The base time is the transducer acquisition time, the inverse of the transducer nominal frequency.

Example: If the transducer connected to channel 0 uses a 14 kHz nominal frequency and the division factor is set to 5, then the switching time from channel 0 to the next one is: $1 / (14/5) = 0.357 \text{ ms}$

Notes:

- The **division factor** is the only field you have to edit.
- This parameter has no influence if only one channel is selected below.

transducer acquisition time (as given by the [transducers database](#))

50.00 (μs)

× division factor

5

= switching time between channels (computed)

250 (μs)

Im Abschnitt „Division factor“ wird die Einschwingzeit berechnet, d. h. die Zeit, die benötigt wird, um von einem Kanal auf den anderen umzuschalten.

Bei nur einem ausgewählten Kanal ist dieser Parameter unerheblich.

- Wählen Sie den „Division factor“ aus.

7.3.2 „Acquisition time“ (Erfassungszeit)

Abb. 7-16: Transducers: Acquisition time

Acquisition time

This is a computed value and henceforth read-only.

Formula: Transducer acquisition time * division factor * number of channels * average value
 => 50.00µs * 8 * 2 *

Die Dauer der Erfassung wird automatisch berechnet.

7.3.3 Trigger-Konfiguration

Die Erfassung kann durch ein externes Signal gestartet werden.

Die Konfiguration des Synchro-Triggers ist sowohl auf der Weboberfläche des Masters als auch auf der der Slaves vorzunehmen.

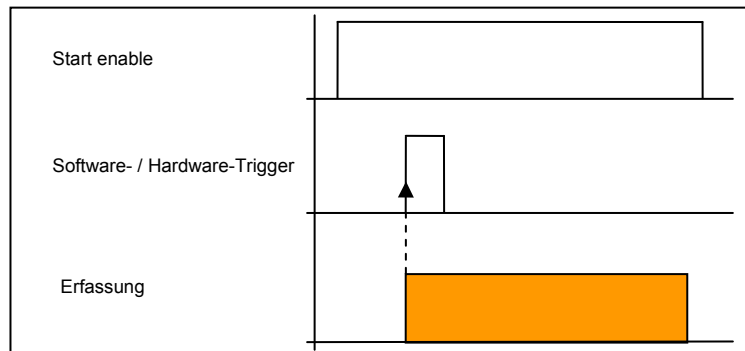
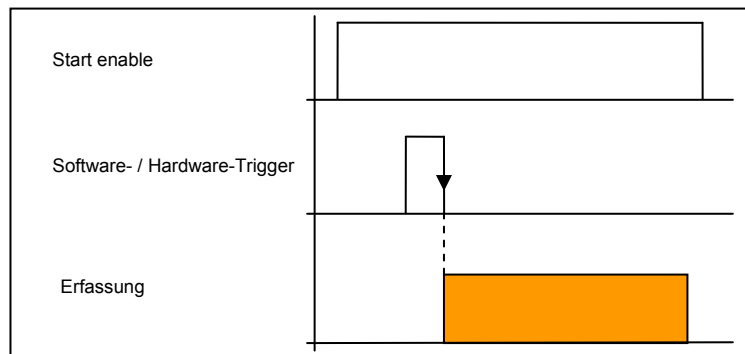
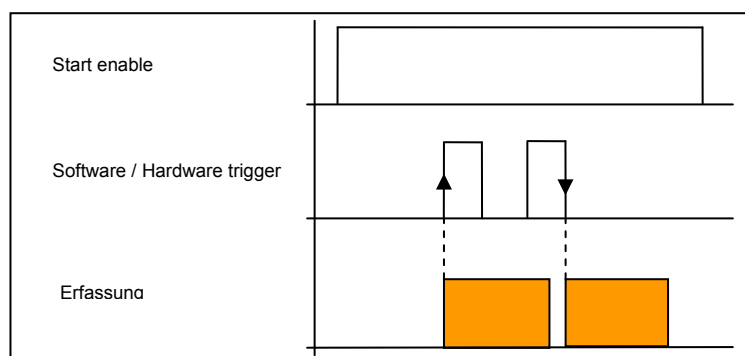
Abb. 7-17: Transducers: Trigger configuration

Trigger source	Not used
Trigger mode	One-shot
Hardware trigger active edge	Rising
Hardware trigger count	1
Number of trigger events before the acquisition starts	
Number of sequences per trigger	1
Number of sequences to be acquired after each trigger event	

- **Trigger source:** Als Trigger-Arten stehen der Hardware-Trigger und der Synchro-Trigger zur Verfügung.
- **Trigger mode:** Wenn der Trigger-Modus „One-shot“ ausgewählt ist, startet nur eine Erfassung nach einem Trigger. Ist die Option „Sequence“ (= „multi-shot“) aktiviert, so startet eine vorgegebene Anzahl von Erfassungen (siehe Feld „Number of sequences per trigger“).
- **Hardware trigger active edge:** Hier wird die Art der Flanke definiert, bei der das MSX-E-System einen Trigger erkennt.
- **Hardware trigger count:** Dieses Feld gibt die Anzahl der Flanken an, nach der eine Erfassung gestartet wird.
- **Number of sequences per trigger:** Im Trigger-Modus „Sequence“ (siehe Feld „Trigger mode“) wird die Anzahl der Erfassungen festgelegt, welche nach einem Trigger gestartet wird. Dieser Wert muss zwischen 1 und 65535 liegen.

Auf den folgenden Seiten sind Hardware-Trigger-Beispiele aufgeführt.

Weitere Informationen zum Hardware- bzw. Synchro-Trigger erhalten Sie im allgemeinen Handbuch der MSX-E-Systeme (siehe PDF-Link).

1) Beispiele für Flanken**a) Rising:** Steigende Flanke**b) Falling:** Fallende Flanke**c) Both:** Steigende und fallende Flanke

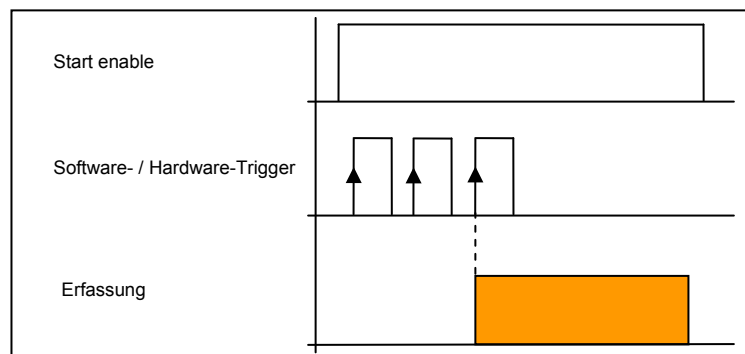
2) Beispiele für Hardware-Trigger mit „One-shot“

- a) Um die Erfassung einmalig nach drei steigenden Flanken zu starten, kann folgende Parametrierung verwendet werden:

Abb. 7-18: Hardware-Trigger mit „One-Shot“ (a)

Trigger source	Hardware trigger
Trigger mode	One-shot
Hardware trigger active edge	Rising
Hardware trigger count Number of trigger events before the acquisition starts.	3
Number of sequences per trigger Number of sequences to be acquired after each trigger event	1

Nach dem Start (siehe Abb. 7-14) wartet das MSX-E-System auf drei steigende Hardwareflanken. Wenn die drei Flanken erkannt wurden, startet die Erfassung.

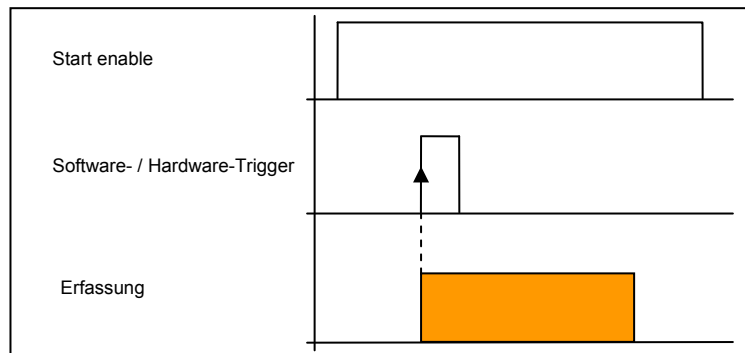


- b) Bei „Hardware trigger active edge“ wird erneut „Rising“ ausgewählt und bei „Hardware trigger count“ der Wert 1 eingegeben.

Abb. 7-19: Hardware-Trigger mit „One-Shot“ (b)

Trigger source	Hardware trigger
Trigger mode	One-shot
Hardware trigger active edge	Rising
Hardware trigger count Number of trigger events before the acquisition starts.	1
Number of sequences per trigger Number of sequences to be acquired after each trigger event	1

Der Trigger startet nur eine Erfassung, die nach dem Start (siehe Abb. 7-14) bei der ersten Hardwareflanke beginnt.

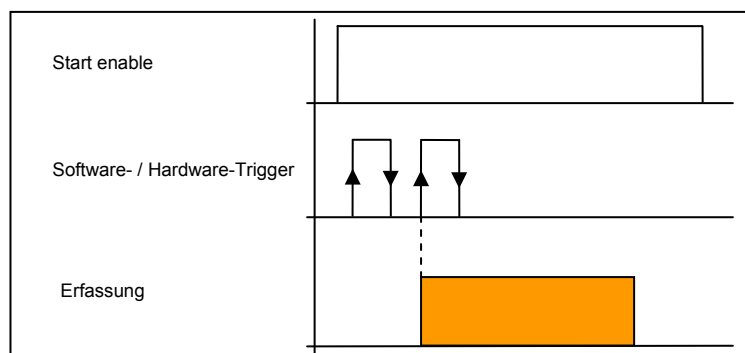


- c) Bei „Hardware trigger active edge“ wird die Einstellung „Both“ festgelegt und bei „Hardware trigger count“ der Wert 3.

Abb. 7-20: Hardware-Trigger mit „One-Shot“ (c)

Trigger source	Hardware trigger ▼
Trigger mode	One-shot ▼
Hardware trigger active edge	Both ▼
Hardware trigger count Number of trigger events before the acquisition starts.	3
Number of sequences per trigger Number of sequences to be acquired after each trigger event	1

Nach dem Start (siehe Abb. 7-14) wartet das MSX-E-System auf drei steigende und fallende Hardwareflanken. Wenn die drei Flanken erkannt wurden, startet die Erfassung.

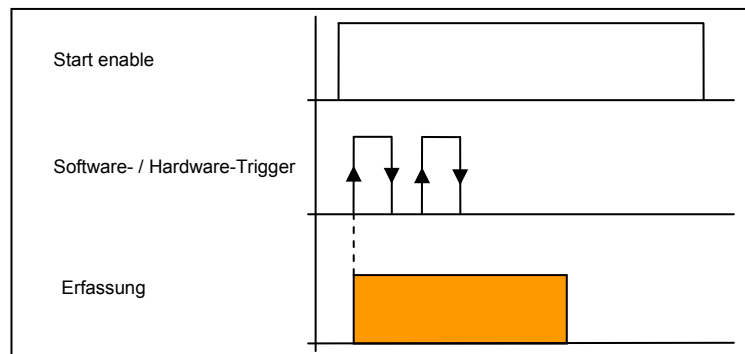


- d) Bei „Hardware trigger active edge“ wird erneut die Option „Both“ ausgewählt und bei „Hardware trigger count“ der Wert 1.

Abb. 7-21: Hardware-Trigger mit „One-Shot“ (d)

Trigger source	Hardware trigger
Trigger mode	One-shot
Hardware trigger active edge	Both
Hardware trigger count Number of trigger events before the acquisition starts.	1
Number of sequences per trigger Number of sequences to be acquired after each trigger event	1

Wenn nach dem Start (siehe Abb. 7-14) mehrere Flanken auftreten, wird bei der ersten Flanke die Erfassung gestartet (getriggert). Die nachfolgenden Flanken werden ignoriert.

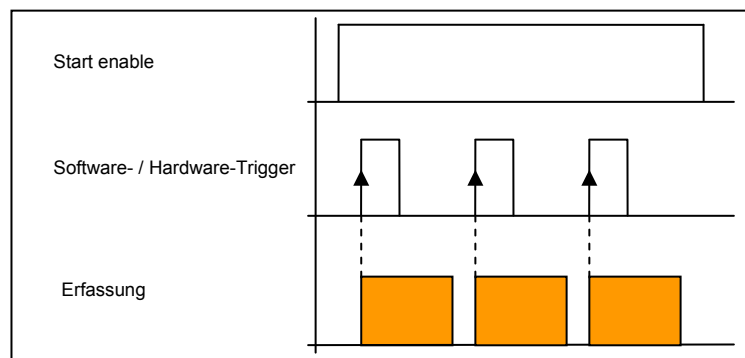


3) Beispiele für Hardware-Trigger mit „Sequence“

- a) Um die Erfassung jeweils nach einer steigenden Flanke zu starten, kann folgende Parametrierung verwendet werden:

Abb. 7-22: Hardware-Trigger mit „Sequence“ (a)

Trigger source	Hardware trigger
Trigger mode	Sequence
Hardware trigger active edge	Rising
Hardware trigger count Number of trigger events before the acquisition starts.	1
Number of sequences per trigger Number of sequences to be acquired after each trigger event	1

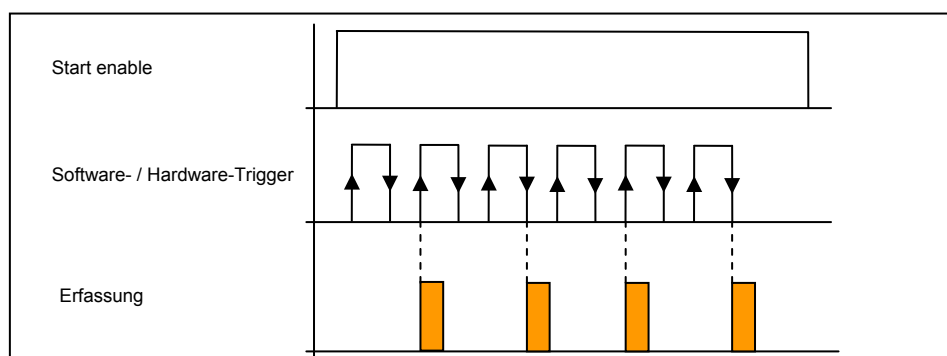


- b) Bei „Hardware trigger active edge“ wird „Both“ ausgewählt und „Hardware trigger count“ enthält den Wert 3.

Abb. 7-23: Hardware-Trigger mit „Sequence“ (b)

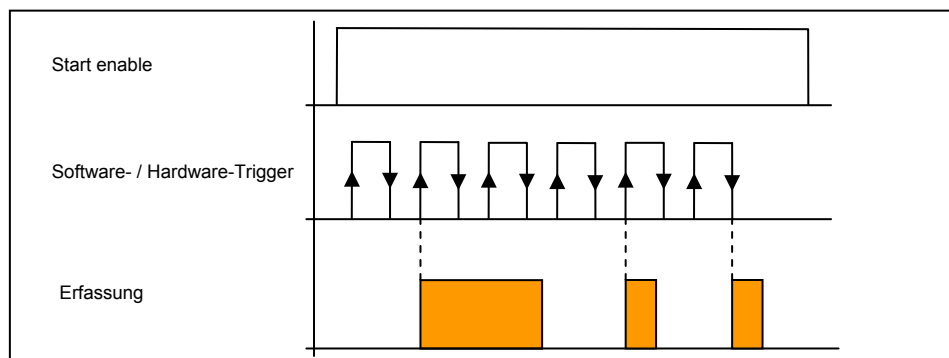
Trigger source	Hardware trigger
Trigger mode	Sequence
Hardware trigger active edge	Both
Hardware trigger count Number of trigger events before the acquisition starts.	3
Number of sequences per trigger Number of sequences to be acquired after each trigger event	1

Nach dem Start (siehe Abb. 7-14) wird nach drei steigenden und fallenden Flanken die Erfassung gestartet. Ab dem Ende dieser Sequenz wird nach drei steigenden und fallenden Flanken die nächste Sequenz gestartet etc.



HINWEIS!

Flanken, die während einer Erfassung auftreten, werden ignoriert. Berücksichtigt werden nur die Flanken, die ab dem Ende einer Erfassung auftreten (siehe vorheriges und folgendes Beispiel).

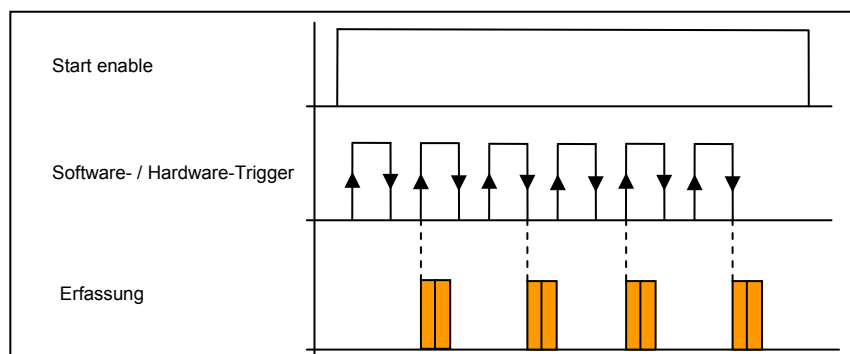


- c) Die Einstellungen entsprechen Beispiel 2 mit Ausnahme von „Number of sequences per trigger“, wo der Wert 2 eingegeben ist.

Abb. 7-24: Hardware-Trigger mit „Sequence“ (c)

Trigger source	Hardware trigger
Trigger mode	Sequence
Hardware trigger active edge	Both
Hardware trigger count Number of trigger events before the acquisition starts.	3
Number of sequences per trigger Number of sequences to be acquired after each trigger event	2

Pro Trigger werden jeweils zwei Sequenzen erfasst.



7.3.4 „Other information in data packet“ (Zusätzliche Daten)

Abb. 7-25: Transducers: Other information in data packet

Other information in data packet

You can request to receive a time stamp with the data.

The result may be:

- sent as a digital value
- converted into an analog value (unit: millimeter) using the information in the transducer database

You can request the module to invert the sign of the values sent via the network.

☐ Send time stamp with data

☐ Convert data in mm

☐ Invert value

Standardmäßig werden nur die Erfassungswerte an den Client gesendet. Durch die Aktivierung der nachfolgenden Optionen kann dieser aber auch zusätzliche Informationen erhalten.

- **Send time stamp with data:** Es wird ein Zeitstempel gesendet, der das Datum der Erfassung enthält.
- **Convert data in mm:** Mit dieser Option kann das MSX-E-System die Rohwerte sofort in die richtige Einheit umrechnen. Letztere ist jeweils abhängig vom Systemtyp. Beim **MSX-E3701** und **MSX-E3700** beträgt die Einheit Millimeter (mm). Da die MSX-E-CPU durch die Umrechnung in gewissem Maße belastet wird, kann es zu einer Verlangsamung der Sendegeschwindigkeit kommen.
- **Invert value:** Es besteht die Möglichkeit, das Vorzeichen des Messwerts umzukehren.

7.3.5 „Binary data packet structure“ (Paketformat)

Abb. 7-26: Transducers: Binary data packet structure

Binary data packet structure

To read the acquired data the client connects to the data server network service via a TCP/IP socket. Data is sent encoded as little-endian integers logically grouped in packets. Depending on the configuration, other information may also be provided along, such as the auto refresh counter in auto refresh mode, the sequence counter in sequence mode and the time stamp in both modes.

The table below shows the structure of the binary packet according to the configuration presently active on this page.

counter	4 bytes
channel 1	4 bytes
channel 2	4 bytes

size of a packet in bytes : 12

Das MSX-E-System sendet die Daten über das Netzwerk an einen oder mehrere Clients. Damit der Client die Werte richtig interpretieren kann, werden diese formatiert. Das Format ist als „Binary data packet structure“ definiert. Alle Messwerte sowie die zusätzlichen Daten, wie z.B. der Zeitstempel, bilden zusammen eine Gruppe von Werten, die als Paket bezeichnet wird.

**HINWEIS!**

Das MSX-E-System sendet die Pakete im Intel-Format (Little Endian).

Ausführliche Informationen zum Datenformat finden Sie in Kap. 6.1.4.

Beispiel

Ein Paket besteht aus einem Zählerwert und acht Messwerten. Das MSX-E-System sendet immer eines bzw. mehrere dieser Pakete. Der Daten-Client ist so zu programmieren, dass er ein Paket empfangen und auch richtig interpretieren kann.

8 Technische Daten und Grenzwerte

8.1 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)

Die Ethernet-Systeme **MSX-E3701** und **MSX-E3700** entsprechen den Anforderungen der europäischen EMV-Richtlinie. Die Prüfungen wurden nach der zutreffenden Norm aus der Reihe EN 61326 (IEC 61326) von einem akkreditierten EMV-Labor durchgeführt. Die Grenzwerte werden im Sinne der europäischen EMV-Richtlinie für eine industrielle Umgebung eingehalten.

Der entsprechende EMV-Prüfbericht kann angefordert werden.

8.2 Mechanischer Aufbau

Abb. 8-1: Abmessungen



Tabelle 8-1: Abmessungen

	Abmessungen (L x B x H)
MSX-E3701	215 mm x 110 mm x 50 mm
MSX-E3700	215 mm x 110 mm x 39 mm

Tabelle 8-2: Gewicht

	Gewicht
MSX-E3701-4	519 g
MSX-E3701-8	551 g
MSX-E3701-16	741 g
MSX-E3700-4	474 g
MSX-E3700-8	513 g
MSX-E3700-16	707 g

**ACHTUNG!**

Die Anschlussleitungen sind so zu verlegen, dass sie gegen mechanische Belastungen geschützt sind.

Abb. 8-2: MSX-E3701-4: Ansicht von oben



Abb. 8-3: MSX-E3701-16: Ansicht von oben



Abb. 8-4: MSX-E3700-16: Ansicht von oben



8.3 Versionen

Die Ethernet-Systeme **MSX-E3701** und **MSX-E3700** sind in folgenden Versionen erhältlich:

Tabelle 8-3: Versionen

Version	Merkmale
MSX-E3701-x-4	für 4 Längenmesstaster (x = HB, LVDT oder M (Mahr))
MSX-E3701-x-8	für 8 Längenmesstaster (x = HB, LVDT, M (Mahr) oder K (Knäbel))
MSX-E3701-x-16	für 16 Längenmesstaster (x = HB oder LVDT)
MSX-E3701-MIX-HB-x	für HB-Messtaster (x = 4, 8 oder 16)
MSX-E3701-MIX-LVDT-x	für LVDT-Messtaster (x = 4, 8 oder 16)
MSX-E3700-x-4	für 4 Längenmesstaster (x = HB oder LVDT)
MSX-E3700-x-8	für 8 Längenmesstaster (x = HB oder LVDT)
MSX-E3700-x-16	für 16 Längenmesstaster (x = HB oder LVDT)
MSX-E3700-MIX-HB-x	für HB-Messtaster (x = 4, 8 oder 16)
MSX-E3700-MIX-LVDT-x	für LVDT-Messtaster (x = 4, 8 oder 16)

Die genaue Versionsbezeichnung ist auf dem Typenschild des Ethernet-Systems zu finden (siehe auch Kap. 1.1 im allgemeinen MSX-E-Handbuch).

8.4 Grenzwerte

Höhenlage:	2000 m über NN
Betriebstemperatur:	-40 °C bis +85 °C
Lagertemperatur:	-40 °C bis +85 °C
Relative Luftfeuchtigkeit bei Innenraumaufstellung:	50 % bei +40 °C 80 % bei +31 °C (Eisbildung durch Kondensierung ist auszuschließen.)
Stromversorgung:	
Nominalspannung:	24 V Gleichspannung
Versorgungsspannung:	18-30 V
Stromverbrauch (bei 24 V):	siehe Tabelle 8-4
Sicherheit:	
Schutzart:	IP 65 ¹
Galvanische Trennung:	1000 V

Tabelle 8-4: Stromverbrauch (bei 24 V)

MSX-E3701 / MSX-E3700	Stromverbrauch (bei 24 V)
Typ. im Power Safe Mode / Idle	90 mA (± 10 %)
Power On	120 mA (± 10 %)
DAC Init / Sinus On / Buffer Off	150 mA (± 10 %)
Typ. ohne Last (Messtaster) bei ± 9 V Power (Buffer On)	200 mA (± 10 %)
Typ. mit 16 Messtastern Solartron AX1S bei ± 7 V Power, 5 kHz und 3 V _{rms}	320 mA (± 10 %)
Typ. mit 8 Messtastern Knäbel IET0200 bei ± 5 V Power, 50 kHz und 1 V _{rms}	330 mA (± 10 %)



HINWEIS!

Nach dem Hochfahren des MSX-E-Systems sollte dieses eine mindestens 15-minütige Aufwärmphase durchlaufen, damit eine konstante interne Temperatur erreicht wird.

¹ Die Schutzart wird nur erfüllt, wenn die entsprechenden Schutzabdeckungen verwendet werden.

8.4.1 Ethernet

Anzahl der Ports:	2
Galvanische Trennung:	1000 V
Kabellänge:	150 m (max. bei CAT5E UTP)
Bandbreite:	10 Mbps (Auto-Negotiation) 100 Mbps (Auto-Negotiation)
Protokoll:	10 Base-T gemäß IEEE 802.3 100 Base-TX gemäß IEEE 802.3
MAC-Adresse:	00:0F:6C:##:##:## (eindeutig pro Gerät)

8.4.2 Trigger-Eingang

Trigger-Eingang 24 V

Anzahl der Eingänge:	1
Filter/Schutzbeschaltung:	Tiefpass/Transorbdioden
Galvanische Trennung:	1000 V (über Optokoppler)
Nominalspannung:	24 V Gleichspannung
Eingangsspannung:	0-30 V
Eingangsstrom:	11 mA typ. (bei Nominalspannung)
Max. Eingangsfrequenz:	2 MHz (bei Nominalspannung)
Logische Eingangspegel:	U _{Hmax} : 30 V U _{Hmin} : 19 V U _{Lmax} : 14 V U _{Lmin} : 0 V

Trigger-Eingang 5 V (optional)

Anzahl der Eingänge:	1
Filter/Schutzbeschaltung:	Tiefpass/Transorbdioden
Galvanische Trennung:	1000 V (über Optokoppler)
Nominalspannung:	5 V Gleichspannung
Eingangsspannung:	0-5 V
Eingangsstrom:	12 mA typ. (bei Nominalspannung)
Max. Eingangsfrequenz:	1 MHz (bei Nominalspannung)
Schaltswelle:	2,2 V typ.

8.4.3 Synchro-Ein- und -Ausgang

Anzahl der Eingänge:	1
Anzahl der Ausgänge:	1
Galvanische Trennung:	1000 V
Ausgangstyp:	RS422
Treiber-Pegel (Master) V _{A-B} :	≤ -1,5 V (Low) ≥ 1,5 V (High)
Empfänger-Pegel (Slave) V _{A-B} :	≤ -200 mV (Low) ≥ 200 mV (High)

8.4.4 Messtaster-Eingänge

Anzahl der Eingänge:	4, 8 oder 16 (gemultiplext)	
Eingangstyp:	Single-Ended	
Coupling:	DC	
Auflösung:	24-Bit	
Messtaster-Genauigkeit:	Kontaktieren Sie uns bitte hinsichtlich näherer Informationen.	
Abtastfrequenz f_s :	auf 1 Kanal: $f_s = f_p$	bei primärer Frequenz f_p von: 5 kHz 7,69 kHz 10 kHz 12,5 kHz 20 kHz 50 kHz
	ab $n \geq 2$ Kanäle: $f_s = \frac{f_p}{SP \cdot n}$	f_p = primäre Frequenz SP = Settling-Periode ($5 \leq SP \leq 255$) f_s : betrifft hier alle n Kanäle
Beispiel mit TESA GT21		
	auf 1 Kanal: $f_s = f_p$	= 12,5 kHz
	ab $n \geq 2$ Kanäle:	
	auf 4 Kanälen: $f_s = \frac{12,5 \text{ kHz}}{5 \cdot 4}$	= 625 Hz
	auf 8 Kanälen: $f_s = \frac{12,5 \text{ kHz}}{5 \cdot 8}$	= 312,5 Hz
	auf 16 Kanälen: $f_s = \frac{12,5 \text{ kHz}}{5 \cdot 16}$	= 156,25 Hz
Eingangsstufe:		
Eingangsimpedanz (per Software einstellbar):	2 kΩ 10 kΩ 100 kΩ 10 MΩ	
Eingangsbereich:	max. $\pm 3,3 \text{ V}$ (programmierbar)	



HINWEIS!

Neben den in Tabelle 8-3 angegebenen Messtastern werden auch weitere unterstützt. Falls Sie hierzu Informationen benötigen, können Sie uns gerne kontaktieren.

8.4.5 Sinus-Generator (Sensorversorgung)

Anzahl der Ausgänge:	2
Coupling:	AC
Vorprogrammierte Signale:	
Typ:	Sinus differentiell (180° Phasenverschiebung)
Ausgangsfrequenz f_p (Primärfrequenz):	5 kHz typ. 7,69 kHz typ. 10 kHz typ. 12,5 kHz typ. 20 kHz typ. (tasterabhängig) 50 kHz typ. (Knäbel)
Ausgangsstufe:	
Ausgangsbereich:	max. ± 11 V
Ausgangsimpedanz:	$< 0,1 \Omega$ typ. $> 30 \text{ k}\Omega$ typ. (im Shut-Down-Modus)
Kurzschlussstrom:	0,7 A typ. (bei 25 °C mit thermischem Schutz)
Schaltzeit-Buffer Off/On:	1 μs typ.
Bandbreite (-3 dB):	0,65 Hz Hochpassfilter On 50 kHz Tiefpassfilter
Frequency Response:	10 Hz bis 20 kHz min. 0,7 dB max. 0 dB
Ausgangsspannung:	High Z (nach Power On) 0 V (nach Reset)
FIFO-Tiefe:	64 DWord (für jeden analogen Ausgang)

8.4.6 Digitaler Ausgang (Opt. MSX-E Dig. Out)

Option für:	MSX-E3701-x-4
Anzahl der Ausgänge:	1 (M12-Buchsenstecker)
Galvanische Trennung:	1000 V (über Optokoppler)
Ausgangstyp:	High-Side (Last an Masse gemäß IEC 1131-2)
Nominalspannung:	24 V Gleichspannung
Versorgungsspannung:	18-30 V
Ausgangsstrom:	0,8 A
Kurzschlussstrom pro Ausgang:	max. 0,8 A
R_{DS} ON-Widerstand:	max. 1 m Ω
Anschaltzeit:	21 μs typ. $R_L = 270 \Omega$
Ausschaltzeit:	11 μs typ. $R_L = 270 \Omega$
Übertemperatur (Shutdown):	max. 150 °C (Ausgangstreiber)
Temperatur-Hysterese:	10 °C typ. (Ausgangstreiber)

9 Anhang

9.1 Glossar

ADC

= A/D-Wandler

Auflösung

Die Auflösung gibt an, wie genau ein Signal oder ein Wert im Computer dargestellt wird.

Buffer

Der Buffer dient zur vorübergehenden Speicherung von Informationen, die erst zu einem späteren Zeitpunkt gebraucht werden.

Digitalsignal

Das Digitalsignal ist eine numerische Darstellung einer sich stetig ändernden Größe oder anderer Informationen. Digitalsignale bestehen aus einer endlichen Anzahl von Werten. Die kleinstmögliche Differenz zwischen zwei digitalen Größen wird als Auflösung bezeichnet. Digitale Signale sind sowohl im Wertebereich als auch im Zeitbereich diskontinuierlich.

Eingangsimpedanz

Die Eingangsimpedanz ist das Verhältnis Spannung/Strom an den Eingangsklemmen, wenn die Ausgangsklemmen offen sind.

Eingangspegel

Als Eingangspegel bezeichnet man das logarithmische Verhältnis zweier gleichartiger elektrischer Größen (Spannung, Strom oder Leistung) am Signaleingang einer beliebigen Empfangseinrichtung. Diese Einrichtung ist oftmals als logischer Pegel auf den Eingang der Schaltung bezogen. Die Eingangsspannung, die logisch „0“ entspricht, beträgt an dieser Stelle zwischen 0 V und 15 V und die, welche logisch „1“ entspricht, beträgt zwischen 17 V und 30 V.

EMV

= Elektromagnetische Verträglichkeit

Die europäische EMV-Gesetzgebung (DIN/VDE 0870) definiert die elektromagnetische Verträglichkeit als „die Fähigkeit eines Gerätes, in der elektromagnetischen Umwelt zufriedenstellend zu arbeiten, ohne dabei selbst elektromagnetische Störungen zu verursachen, die für andere in dieser Umwelt vorhandene Geräte unannehmbar wären“.

Erfassung

Die Erfassung ist ein Vorgang, bei dem Daten des Computers für eine anschließende Analyse oder Speicherung gesammelt werden.

Ethernet

Hierbei handelt es sich um ein Basisband-Bussystem, das ursprünglich für die Verknüpfung von Minicomputern entwickelt wurde. Es basiert auf dem CSMA/CD-Zugriffsverfahren. Als Übertragungsmedium dienen Koaxialkabel bzw. Twisted-Pair-Leitungen. Die Übertragungsgeschwindigkeiten betragen 10 Mbit/s (Ethernet), 100 Mbit/s (Fast Ethernet) sowie 1 Gbit/s bzw. 10 Gbit/s (Gigabit-Ethernet). Diese weit verbreitete Technik zum Vernetzen von Rechnern in einem LAN ist seit 1985 genormt (IEEE 802.3 und ISO 8802-3). Die Ethernet-Technologie hat sich im Bürobereich allgemein durchgesetzt. Nach Ermöglichung auch sehr harter Echtzeitanforderungen und Anpassung der Gerätetechnik (Buskabel, Patchfelder, Anschlussdosen) an die rauen Einsatzbedingungen des industriellen Umfelds dringt sie zunehmend in die Feldbereiche der Automatisierungstechnik vor.

Galvanische Trennung

Eine galvanische Trennung bedeutet, dass kein Stromfluss zwischen der zu messenden Schaltung und dem Messsystem stattfindet.

Grenzwert

Ein Überschreiten der Grenzwerte, selbst von kurzer Dauer, kann leicht zur Zerstörung des Bauelements bzw. zum (vorübergehenden) Verlust der Funktionsfähigkeit führen.

IEC

= International Electrotechnical Commission

Die IEC ist eine der ISO (International Standards Organisation) angegliederte Einrichtung der UN zur Normierung elektrotechnischer Bauteile und Komponenten.

IP-Schutzart

Der IP-Standard steht für den Schutz eines Systems gegen Schmutz und Wasser. Die erste Ziffer nach „IP“ (z.B. 6 bei IP 65) gibt den Schutzgrad in Bezug auf das Eindringen von festen Objekten in das Gehäuse an. Die zweite Ziffer gibt den Schutzgrad in Bezug auf das Eindringen von Flüssigkeit in das Gehäuse an.

Bei IP 65 haben die Ziffern 6 und 5 folgende Bedeutung: 6 = vollständiger Schutz gegen bewegliche Teile und Schutz gegen das Eindringen von Schmutz; 5 = Schutz gegen Wasserstrahlen aus jeder Richtung.

Bei IP 40 ist die Ziffer 4 gleichbedeutend mit Schutz gegen Berührung von kleinen Gegenständen und Schutz gegen kleine Fremdkörper (größer als 1 mm). Die Ziffer 0 bedeutet, dass kein Schutz besteht.

Kaskadierung

Unter Kaskadierung versteht man die Zusammenschaltung mehrerer gleichartiger Elemente zur Verstärkung der Einzelwirkung. Die Einzelelemente sind dabei so beschaffen, dass die Ausgänge eines Elements funktional und wertemäßig kompatibel mit den Eingängen des jeweils nachfolgenden Elements sind.

Kurzschluss

Ein Kurzschluss hinsichtlich zweier Klemmen einer elektrischen Schaltung liegt vor, wenn die betreffende Klemmenspannung gleich null ist.

MAC-Adresse

MAC = Media Access Control

Hierbei handelt es sich um die Hardware-Adresse von Netzwerkkomponenten, die deren eindeutiger Identifikation im Netzwerk dienen.

Masseleitung

Masseleiterbahnen dürfen nicht als potentialfreie Rückführungsleitungen angesehen werden. Verschiedene Massepunkte können kleine Potentialunterschiede aufweisen. Das ist bei großen Strömen immer gegeben und führt in hochauflösenden Schaltungen zu Ungenauigkeiten.

Pegel

Logische Pegel werden zur Verarbeitung bzw. Anzeige von Informationen definiert. In binären Schaltungen verwendet man für digitale Größen Spannungen. Hierbei stellen die zwei Spannungsbereiche H (High) und L (Low) die Information dar. Der Bereich H liegt näher an plus unendlich; der H-Pegel entspricht der digitalen 1. L kennzeichnet den Bereich, der näher an minus unendlich liegt; der L-Pegel entspricht der digitalen 0.

Schutzbeschaltung

Eine Schutzbeschaltung der Erregerseite wird durchgeführt, um die Steuerelektronik zu schützen und ausreichende EMV-Sicherheit zu gewährleisten. Die einfachste Schutzbeschaltung besteht aus der Parallelschaltung eines Widerstands.

SOAP

= Simple Object Process Protocol

Mit dem einfachen erweiterbaren Protokoll SOAP können Informationen in verteilten Umgebungen ausgetauscht werden. So lassen sich vom Protokoll definierte XML-Nachrichten zwischen heterogenen Anwendungen über HTTP austauschen. SOAP ist betriebssystem-unabhängig und kann in existierende Internetstrukturen wie Ethernet-TCP/IP-gestützte Automatisierungskonzepte eingebunden werden. SOAP ist auf Remote Procedure Calls und XML aufgebaut. Das bedeutet, dass Funktionen auf anderen Plattformen von jeder Stelle des Netzes aus aufgerufen und benutzt werden können.

Falls vorhanden, werden Ergebnisdaten über XML-Schemata wieder rückübertragen. Dadurch wird die Rechnerkapazität in dezentralen Systemen verteilt und die Datenhaltung redundanzfrei.

TCP/IP

= Transmission Control Protocol/Internet Protocol

TCP/IP ist eine Familie von Netzwerkprotokollen und wird oft auch nur als Internetprotokoll bezeichnet. Die am Netzwerk teilnehmenden Rechner werden über IP-Adressen identifiziert. Als weiteres Transportprotokoll ergänzt UDP die Kerngruppe der Protokollfamilie.

Treiber

Ein Treiber besteht aus einer Reihe an Softwarebefehlen zur Steuerung bestimmter Geräte.

Trigger

Der Trigger ist ein Impuls oder ein Signal zum Starten bzw. Stoppen einer besonderen Aufgabe. Er wird häufig zur Steuerung des Datenerfassungsbetriebs eingesetzt.

UDP

= User Datagram Protocol

Das minimale verbindungslose Netzprotokoll UDP gehört zur Transportschicht der Internetprotokollfamilie. UDP lässt über das Internet übertragene Daten der richtigen Anwendung zukommen.

Zähler

Der Zähler ist ein Schaltkreis, der Impulse zählt oder die Dauer von Impulsen messen kann.

9.2 Index

- Abmessungen 52
- Benutzer
 - Qualifikation 9
- Bestimmungsgemäßer Zweck 8
- Bestimmungswidriger Zweck 8
- Blockschaltbild 12
- EMV 52
- Erfassungsmodus 33
 - Auto-Refresh-Modus 33
 - Sequenz-Modus 37
- Funktionalitäten 11
- Glossar 59
- Grenzwerte 55
- Handhabung 10
- Kurzbeschreibung 11
- Länderspezifische Bestimmungen 9
- Längenmesstaster 13
 - Half-Bridge 13
 - LVDT 14
- Mahr 15
- Paketformat 50
- Sequenzen 41
- Sicherheitshinweise 8
- Steckerbelegung
 - Messtaster-Eingänge 18
- Technische Daten 52
- Trigger
 - Hardware-Trigger 45
 - Konfiguration 43
- Update
 - Firmware 10
- Updates
 - Handbuch 10
 - Treiber 10
- Versionen 54
- Weboberfläche
 - I/O Configuration 29
- Zeitstempel 50

10 Kontakt und Support

Haben Sie Fragen? Schreiben Sie uns oder rufen Sie uns an:

Postanschrift: ADDI-DATA GmbH
Airpark Business Center
Airport Boulevard B210
77836 Rheinmünster
Deutschland

Telefon: +49 7229 1847-0

Fax: +49 7229 1847-222

E-Mail: info@addi-data.com

Handbuch- und Software-Download im Internet:

www.addi-data.de