

# Betriebsanleitung

Radarsensor zur kontinuierlichen  
Füllstandmessung von Flüssigkeiten

## VEGAPULS 61

Profibus PA

Zulassung nach LPR-Funkrichtlinie



Document ID: 41715



# VEGA

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Zu diesem Dokument.....</b>	<b>4</b>
1.1	Funktion .....	4
1.2	Zielgruppe .....	4
1.3	Verwendete Symbolik .....	4
<b>2</b>	<b>Zu Ihrer Sicherheit .....</b>	<b>5</b>
2.1	Autorisiertes Personal .....	5
2.2	Bestimmungsgemäße Verwendung .....	5
2.3	Warnung vor Fehlgebrauch .....	5
2.4	Allgemeine Sicherheitshinweise .....	5
2.5	EU-Konformität .....	6
2.6	NAMUR-Empfehlungen .....	6
2.7	Funktechnische Zulassung für Europa .....	6
2.8	Umwelthinweise .....	7
<b>3</b>	<b>Produktbeschreibung.....</b>	<b>8</b>
3.1	Aufbau .....	8
3.2	Arbeitsweise .....	9
3.3	Verpackung, Transport und Lagerung .....	10
3.4	Zubehör und Ersatzteile .....	10
<b>4</b>	<b>Montieren .....</b>	<b>12</b>
4.1	Allgemeine Hinweise .....	12
4.2	Überwurf- oder Adapterflansch .....	13
4.3	Montagevorbereitungen Montagebügel .....	13
4.4	Montagehinweise .....	14
4.5	Messanordnungen - Rohre .....	19
4.6	Messanordnungen - Durchfluss .....	24
<b>5</b>	<b>An das Bussystem anschließen .....</b>	<b>26</b>
5.1	Anschluss vorbereiten .....	26
5.2	Anschließen .....	27
5.3	Anschlussplan Einkammergehäuse .....	28
5.4	Anschlussplan Zweikammergehäuse .....	29
5.5	Anschlussplan Ex-d-ia-Zweikammergehäuse .....	30
5.6	Zweikammergehäuse mit VEGADIS-Adapter .....	32
5.7	Anschlussplan - Ausführung IP 66/IP 68, 1 bar .....	33
5.8	Geräteadresse einstellen .....	33
5.9	Einschaltphase .....	34
<b>6</b>	<b>In Betrieb nehmen mit dem Anzeige- und Bedienmodul .....</b>	<b>35</b>
6.1	Anzeige- und Bedienmodul einsetzen .....	35
6.2	Bediensystem .....	36
6.3	Messwertanzeige - Auswahl Landessprache .....	38
6.4	Parametrierung .....	38
6.5	Sicherung der Parametrierdaten .....	57
<b>7</b>	<b>In Betrieb nehmen mit PACTware .....</b>	<b>58</b>
7.1	Den PC anschließen .....	58
7.2	Parametrierung .....	58
7.3	Sicherung der Parametrierdaten .....	59

<b>8</b>	<b>In Betrieb nehmen mit anderen Systemen .....</b>	<b>60</b>
8.1	DD-Bedienprogramme .....	60
<b>9</b>	<b>Diagnose, Asset Management und Service .....</b>	<b>61</b>
9.1	Instandhalten.....	61
9.2	Messwert- und Ereignisspeicher .....	61
9.3	Asset-Management-Funktion .....	62
9.4	Störungen beseitigen .....	65
9.5	Elektronikeinsatz tauschen.....	69
9.6	Softwareupdate .....	69
9.7	Vorgehen im Reparaturfall.....	70
<b>10</b>	<b>Ausbauen.....</b>	<b>71</b>
10.1	Ausbauschritte .....	71
10.2	Entsorgen.....	71
<b>11</b>	<b>Anhang.....</b>	<b>72</b>
11.1	Technische Daten.....	72
11.2	Kommunikation Profibus PA .....	79
11.3	Radioastronomiestationen .....	84
11.4	Maße.....	85
11.5	Gewerbliche Schutzrechte .....	94
11.6	Warenzeichen .....	94



#### Sicherheitshinweise für Ex-Bereiche

Beachten Sie bei Ex-Anwendungen die Ex-spezifischen Sicherheitshinweise. Diese liegen jedem Gerät mit Ex-Zulassung als Dokument bei und sind Bestandteil der Betriebsanleitung.

Redaktionsstand: 2018-12-19

# 1 Zu diesem Dokument

## 1.1 Funktion

Die vorliegende Betriebsanleitung liefert Ihnen die erforderlichen Informationen für Montage, Anschluss und Inbetriebnahme sowie wichtige Hinweise für Wartung, Störungsbeseitigung, den Austausch von Teilen und die Sicherheit des Anwenders. Lesen Sie diese deshalb vor der Inbetriebnahme und bewahren Sie sie als Produktbestandteil in unmittelbarer Nähe des Gerätes jederzeit zugänglich auf.

## 1.2 Zielgruppe

Diese Betriebsanleitung richtet sich an ausgebildetes Fachpersonal. Der Inhalt dieser Anleitung muss dem Fachpersonal zugänglich gemacht und umgesetzt werden.

## 1.3 Verwendete Symbolik



### Document ID

Dieses Symbol auf der Titelseite dieser Anleitung weist auf die Document ID hin. Durch Eingabe der Document ID auf [www.vega.com](http://www.vega.com) kommen Sie zum Dokumenten-Download.



### Information, Tipp, Hinweis

Dieses Symbol kennzeichnet hilfreiche Zusatzinformationen.



**Vorsicht:** Bei Nichtbeachten dieses Warnhinweises können Störungen oder Fehlfunktionen die Folge sein.



**Warnung:** Bei Nichtbeachten dieses Warnhinweises kann ein Personenschaden und/oder ein schwerer Geräteschaden die Folge sein.



**Gefahr:** Bei Nichtbeachten dieses Warnhinweises kann eine ernsthafte Verletzung von Personen und/oder eine Zerstörung des Gerätes die Folge sein.



### Ex-Anwendungen

Dieses Symbol kennzeichnet besondere Hinweise für Ex-Anwendungen.



### Liste

Der vorangestellte Punkt kennzeichnet eine Liste ohne zwingende Reihenfolge.



### Handlungsschritt

Dieser Pfeil kennzeichnet einen einzelnen Handlungsschritt.



### Handlungsfolge

Vorangestellte Zahlen kennzeichnen aufeinander folgende Handlungsschritte.



### Batterieentsorgung

Dieses Symbol kennzeichnet besondere Hinweise zur Entsorgung von Batterien und Akkus.

## **2 Zu Ihrer Sicherheit**

### **2.1 Autorisiertes Personal**

Sämtliche in dieser Dokumentation beschriebenen Handhabungen dürfen nur durch ausgebildetes und vom Anlagenbetreiber autorisiertes Fachpersonal durchgeführt werden.

Bei Arbeiten am und mit dem Gerät ist immer die erforderliche persönliche Schutzausrüstung zu tragen.

### **2.2 Bestimmungsgemäße Verwendung**

Der VEGAPULS 61 ist ein Sensor zur kontinuierlichen Füllstandmessung.

Detaillierte Angaben zum Anwendungsbereich finden Sie in Kapitel "*Produktbeschreibung*".

Die Betriebssicherheit des Gerätes ist nur bei bestimmungsgemäßer Verwendung entsprechend den Angaben in der Betriebsanleitung sowie in den evtl. ergänzenden Anleitungen gegeben.

### **2.3 Warnung vor Fehlgebrauch**

Bei nicht sachgerechter oder nicht bestimmungsgemäßer Verwendung können von diesem Produkt anwendungsspezifische Gefahren ausgehen, so z. B. ein Überlauf des Behälters durch falsche Montage oder Einstellung. Dies kann Sach-, Personen- oder Umweltschäden zur Folge haben. Weiterhin können dadurch die Schutzeigenschaften des Gerätes beeinträchtigt werden.

### **2.4 Allgemeine Sicherheitshinweise**

Das Gerät entspricht dem Stand der Technik unter Beachtung der üblichen Vorschriften und Richtlinien. Es darf nur in technisch einwandfreiem und betriebssicherem Zustand betrieben werden. Der Betreiber ist für den störungsfreien Betrieb des Gerätes verantwortlich. Beim Einsatz in aggressiven oder korrosiven Medien, bei denen eine Fehlfunktion des Gerätes zu einer Gefährdung führen kann, hat sich der Betreiber durch geeignete Maßnahmen von der korrekten Funktion des Gerätes zu überzeugen.

Der Betreiber ist ferner verpflichtet, während der gesamten Einsatzdauer die Übereinstimmung der erforderlichen Arbeitssicherheitsmaßnahmen mit dem aktuellen Stand der jeweils geltenden Regelwerke festzustellen und neue Vorschriften zu beachten.

Durch den Anwender sind die Sicherheitshinweise in dieser Betriebsanleitung, die landesspezifischen Installationsstandards sowie die geltenden Sicherheitsbestimmungen und Unfallverhütungsvorschriften zu beachten.

Eingriffe über die in der Betriebsanleitung beschriebenen Handhabungen hinaus dürfen aus Sicherheits- und Gewährleistungsgründen nur durch vom Hersteller autorisiertes Personal vorgenommen werden. Eigenmächtige Umbauten oder Veränderungen sind ausdrück-

lich untersagt. Aus Sicherheitsgründen darf nur das vom Hersteller benannte Zubehör verwendet werden.

Um Gefährdungen zu vermeiden, sind die auf dem Gerät angebrachten Sicherheitskennzeichen und -hinweise zu beachten und deren Bedeutung in dieser Betriebsanleitung nachzulesen.

Die Sendefrequenzen der Radarsensoren liegen je nach Geräteausführung im C-, K- oder W-Bandbereich. Die geringen Sendeleistungen liegen weit unter den international zugelassenen Grenzwerten. Bei bestimmungsgemäßem Gebrauch sind keinerlei gesundheitliche Beeinträchtigungen zu erwarten.

## 2.5 EU-Konformität

Das Gerät erfüllt die gesetzlichen Anforderungen der zutreffenden EU-Richtlinien. Mit der CE-Kennzeichnung bestätigen wir die Konformität des Gerätes mit diesen Richtlinien.

Die EU-Konformitätserklärung finden Sie auf unserer Homepage unter [www.vega.com/downloads](http://www.vega.com/downloads).

### Elektromagnetische Verträglichkeit

Geräte in Vierleiter- oder Ex-d-ia-Ausführung sind für den Einsatz in industrieller Umgebung vorgesehen. Dabei ist mit leitungsgebundenen und abgestrahlten Störgrößen zu rechnen, wie bei einem Gerät der Klasse A nach EN 61326-1 üblich. Sollte das Gerät in anderer Umgebung eingesetzt werden, so ist die elektromagnetische Verträglichkeit zu anderen Geräten durch geeignete Maßnahmen sicherzustellen.

## 2.6 NAMUR-Empfehlungen

Die NAMUR ist die Interessengemeinschaft Automatisierungstechnik in der Prozessindustrie in Deutschland. Die herausgegebenen NAMUR-Empfehlungen gelten als Standards in der Feldinstrumentierung.

Das Gerät erfüllt die Anforderungen folgender NAMUR-Empfehlungen:

- NE 21 – Elektromagnetische Verträglichkeit von Betriebsmitteln
- NE 53 – Kompatibilität von Feldgeräten und Anzeige-/Bedienkomponenten
- NE 107 - Selbstüberwachung und Diagnose von Feldgeräten

Weitere Informationen siehe [www.namur.de](http://www.namur.de).

## 2.7 Funktechnische Zulassung für Europa

Das Gerät wurde nach der aktuellen Ausgabe folgender harmonisierter Normen geprüft:

- EN 302372 - Tank Level Probing Radar
- EN 302729 - Level Probing Radar

Es ist damit für den Einsatz innerhalb und außerhalb geschlossener Behälter in den Ländern der EU zugelassen.

In den Ländern der EFTA ist der Einsatz zugelassen, sofern die jeweiligen Standards umgesetzt wurden.

Für den Betrieb innerhalb geschlossener Behälter müssen die Punkte a bis f in Annex E von EN 302372 erfüllt sein.

Für den Betrieb außerhalb geschlossener Behälter müssen folgende Bedingungen erfüllt sein:

- Die Installation muss durch geschultes Fachpersonal erfolgen
- Das Gerät muss ortsfest montiert und die Antenne senkrecht nach unten ausgerichtet sein
- Der Montageort muss mindestens 4 km von Radioastronomiestationen entfernt sein, sofern keine spezielle Genehmigung durch die zuständige nationale Zulassungsbehörde erteilt wurde
- Bei Montage im Umkreis von 4 bis 40 km um eine Radioastronomiestation darf das Gerät nicht höher als 15 m über dem Boden montiert werden.

Eine Liste der jeweiligen Radioastronomiestationen finden Sie in Kapitel "Anhang".

## 2.8 Umwelthinweise

Der Schutz der natürlichen Lebensgrundlagen ist eine der vordringlichsten Aufgaben. Deshalb haben wir ein Umweltmanagementsystem eingeführt mit dem Ziel, den betrieblichen Umweltschutz kontinuierlich zu verbessern. Das Umweltmanagementsystem ist nach DIN EN ISO 14001 zertifiziert.

Helfen Sie uns, diesen Anforderungen zu entsprechen und beachten Sie die Umwelthinweise in dieser Betriebsanleitung:

- Kapitel "Verpackung, Transport und Lagerung"
- Kapitel "Entsorgen"

### 3 Produktbeschreibung

#### 3.1 Aufbau

##### Typschild

Das Typschild enthält die wichtigsten Daten zur Identifikation und zum Einsatz des Gerätes:

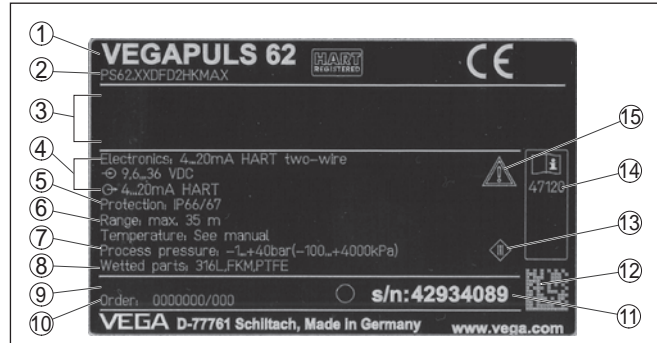


Abb. 1: Aufbau des Typschildes (Beispiel)

- 1 Gerätetyp
- 2 Produktcode
- 3 Zulassungen
- 4 Versorgung und Signalausgang Elektronik
- 5 Schutzart
- 6 Messbereich
- 7 Prozess- und Umgebungstemperatur, Prozessdruck
- 8 Werkstoff medienberührte Teile
- 9 Hard- und Softwareversion
- 10 Auftragsnummer
- 11 Seriennummer des Gerätes
- 12 Data-Matrix-Code für VEGA Tools-App
- 13 Symbol für Geräteschutzklasse
- 14 ID-Nummern Gerätedokumentation
- 15 Hinweis zur Beachtung der Gerätedokumentation

##### Seriennummer - Gerätesuche

Das Typschild enthält die Seriennummer des Gerätes. Damit finden Sie über unsere Homepage folgende Daten zum Gerät:

- Produktcode (HTML)
- Lieferdatum (HTML)
- Auftragspezifische Gerätemerkmale (HTML)
- Betriebsanleitung und Kurz-Betriebsanleitung zum Zeitpunkt der Auslieferung (PDF)
- Auftragspezifische Sensordaten für einen Elektroniktausch (XML)
- Prüfzertifikat (PDF) - optional

Gehen Sie hierzu auf "[www.vega.com](http://www.vega.com)", "Suche". Geben Sie dort die Seriennummer ein.

Alternativ finden Sie die Daten über Ihr Smartphone:

- VEGA Tools-App aus dem "Apple App Store" oder dem "Google Play Store" herunterladen
- Data-Matrix-Code auf dem Typschild des Gerätes scannen oder



- Seriennummer manuell in die App eingeben

### Geltungsbereich dieser Betriebsanleitung

Die vorliegende Betriebsanleitung gilt für folgende Geräteausführungen:

- Hardware ab 2.1.1
- Software ab 4.5.2

### Lieferumfang

Der Lieferumfang besteht aus:

- Radarsensor
- Montagebügel mit Befestigungsmaterial (optional)
- Dokumentation
  - Kurz-Betriebsanleitung VEGAPULS 61
  - Anleitungen zu optionalen Geräteausstattungen
  - Ex-spezifischen "Sicherheitshinweisen" (bei Ex-Ausführungen)
  - Ggf. weiteren Bescheinigungen



### Information:

In der Betriebsanleitung werden auch Gerätemerkmale beschrieben, die optional sind. Der jeweilige Lieferumfang ergibt sich aus der Bestellspezifikation.

## 3.2 Arbeitsweise

### Anwendungsbereich

Der VEGAPULS 61 ist ein Radarsensor zur kontinuierlichen Füllstandmessung von Flüssigkeiten unter einfachen Prozessbedingungen.

Das Gerät ist ideal auch für alle Anwendungen im Wasser- und Abwasserbereich. Es eignet sich besonders zur Füllstandmessung in der Wasseraufbereitung, in Pumpstationen sowie Regenüberlaufbecken, zur Durchflussmessung in offenen Gerinnen und zur Pegelüberwachung.

### LPR-Funkrichtlinie

Die Zulassung nach LPR-Funkrichtlinie bedeutet:

- Einsatz auch außerhalb geschlossener Behälter gemäß Abschnitt "Funktechnische Zulassung für Europa"
- Typschild ohne FCC-/IC-ID
- Elektronik gemäß EN 30279 (LPR)
- Antennenausführung Kunststoff-Hornantenne

### Funktionsprinzip

Von der Antenne des Radarsensors werden kurze Radarimpulse mit einer Dauer von ca. 1 ns ausgesendet. Diese werden vom Medium reflektiert und von der Antenne als Echos empfangen. Die Laufzeit der Radarimpulse vom Aussenden bis zum Empfangen ist der Distanz und damit der Füllhöhe proportional. Die so ermittelte Füllhöhe wird in ein entsprechendes Ausgangssignal umgewandelt und als Messwert ausgegeben.

### 3.3 Verpackung, Transport und Lagerung

#### Verpackung

Ihr Gerät wurde auf dem Weg zum Einsatzort durch eine Verpackung geschützt. Dabei sind die üblichen Transportbeanspruchungen durch eine Prüfung in Anlehnung an ISO 4180 abgesichert.

Bei Standardgeräten besteht die Verpackung aus Karton, ist umweltverträglich und wieder verwertbar. Bei Sonderausführungen wird zusätzlich PE-Schaum oder PE-Folie verwendet. Entsorgen Sie das anfallende Verpackungsmaterial über spezialisierte Recyclingbetriebe.

#### Transport

Der Transport muss unter Berücksichtigung der Hinweise auf der Transportverpackung erfolgen. Nichtbeachtung kann Schäden am Gerät zur Folge haben.

#### Transportinspektion

Die Lieferung ist bei Erhalt unverzüglich auf Vollständigkeit und eventuelle Transportschäden zu untersuchen. Festgestellte Transportschäden oder verdeckte Mängel sind entsprechend zu behandeln.

#### Lagerung

Die Packstücke sind bis zur Montage verschlossen und unter Beachtung der außen angebrachten Aufstell- und Lagermarkierungen aufzubewahren.

Packstücke, sofern nicht anders angegeben, nur unter folgenden Bedingungen lagern:

- Nicht im Freien aufbewahren
- Trocken und staubfrei lagern
- Keinen aggressiven Medien aussetzen
- Vor Sonneneinstrahlung schützen
- Mechanische Erschütterungen vermeiden

#### Lager- und Transporttemperatur

- Lager- und Transporttemperatur siehe Kapitel "*Anhang - Technische Daten - Umgebungsbedingungen*"
- Relative Luftfeuchte 20 ... 85 %

#### Heben und Tragen

Bei Gerätegewichten über 18 kg (39.68 lbs) sind zum Heben und Tragen dafür geeignete und zugelassene Vorrichtungen einzusetzen.

### 3.4 Zubehör und Ersatzteile

#### PLICSCOM

Das Anzeige- und Bedienmodul PLICSCOM dient zur Messwertanzeige, Bedienung und Diagnose. Es kann jederzeit in den Sensor oder die externe Anzeige- und Bedieneinheit eingesetzt und wieder entfernt werden.

Das integrierte Bluetooth-Modul (optional) ermöglicht die drahtlose Bedienung über Standard-Bediengeräte:

- Smartphone/Tablet (iOS- oder Android-Betriebssystem)
- PC/Notebook mit Bluetooth-USB-Adapter (Windows-Betriebssystem)

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*Anzeige- und Bedienmodul PLICSCOM*" (Document-ID 36433).

### VEGACONNECT

Der Schnittstellenadapter VEGACONNECT ermöglicht die Anbindung kommunikationsfähiger Geräte an die USB-Schnittstelle eines PCs. Zur Parametrierung dieser Geräte ist die Bediensoftware PACTware mit VEGA-DTM erforderlich.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*Schnittstellenadapter VEGACONNECT*" (Document-ID 32628).

### VEGADIS 81

Das VEGADIS 81 ist eine externe Anzeige- und Bedieneinheit für VEGA-plics®-Sensoren.

Für Sensoren mit Zweikammergehäuse ist zusätzlich der Schnittstellenadapter "*VEGADIS-Adapter*" für das VEGADIS 81 erforderlich.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*VEGADIS 81*" (Document-ID 43814).

### VEGADIS-Adapter

Der VEGADIS-Adapter ist ein Zubehörtel für Sensoren mit Zweikammergehäusen. Er ermöglicht den Anschluss des VEGADIS 81 über einen M12 x 1-Stecker am Sensorgehäuse.

Weitere Informationen finden Sie in der Zusatzanleitung "*VEGADIS-Adapter*" (Document-ID 45250).

### Überspannungsschutz

Der Überspannungsschutz B81-35 wird an Stelle der Anschlussklemmen im Ein- oder Zweikammergehäuse eingesetzt. Er begrenzt auf den Signalleitungen auftretende Überspannungen auf ein unschädliches Maß.

Weitere Informationen finden Sie in der Zusatzanleitung "*Überspannungsschutz B81-35*" (Document-ID 50708).

### Schutzhaube

Die Schutzhaube schützt das Sensorgehäuse vor Verschmutzung und starker Erwärmung durch Sonneneinstrahlung.

Weitere Informationen finden Sie in der Zusatzanleitung "*Schutzhaube*" (Document-ID 34296).

### Elektronikeinsatz

Der Elektronikeinsatz VEGAPULS Serie 60 ist ein Austauschteil für Radarsensoren der VEGAPULS Serie 60. Für die unterschiedlichen Signalausgänge steht jeweils eine eigene Ausführung zur Verfügung.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*Elektronikeinsatz VEGAPULS Serie 60*" (Document-ID 36801).

### Zusatzelektronik für Profibus PA

Die Zusatzelektronik ist ein Austauschteil für Sensoren mit Profibus PA und Zweikammergehäuse.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*Zusatzelektronik für Profibus PA*" (Document-ID 42767).

## 4 Montieren

### 4.1 Allgemeine Hinweise

#### Einschrauben

Bei Geräten mit Gewindeanschluss muss der Sechskant am Prozessanschluss mit einem passendem Schraubenschlüssel angezogen werden.

Schlüsselweite siehe Kapitel "Maße".



#### Warnung:

Das Gehäuse oder der elektrische Anschluss dürfen nicht zum Einschrauben verwendet werden! Das Festziehen kann Schäden, z. B. an der Drehmechanik des Gehäuses verursachen.

#### Schutz vor Feuchtigkeit

Schützen Sie Ihr Gerät durch folgende Maßnahmen gegen das Eindringen von Feuchtigkeit:

- Passendes Anschlusskabel verwenden (siehe Kapitel "An die Spannungsversorgung anschließen")
- Kabelverschraubung bzw. Steckverbinder fest anziehen
- Bei waagerechter Montage das Gehäuse so drehen, so dass die Kabelverschraubung bzw. Steckverbinder nach unten zeigen
- Anschlusskabel vor Kabelverschraubung bzw. Steckverbinder nach unten führen.

Dies gilt vor allem bei Montage im Freien, in Räumen, in denen mit Feuchtigkeit zu rechnen ist (z. B. durch Reinigungsprozesse) und an gekühlten bzw. beheizten Behältern.

Stellen Sie zur Erhaltung der Geräteschutzart sicher, dass der Gehäusedeckel im Betrieb geschlossen und ggfs. gesichert ist.

Stellen Sie sicher, dass der in Kapitel "Technische Daten" der Betriebsanleitung angegebene Verschmutzungsgrad zu den vorhandenen Umgebungsbedingungen passt.

#### Eignung für die Prozessbedingungen

Stellen Sie vor der Montage sicher, dass sämtliche im Prozess befindlichen Teile des Gerätes für die auftretenden Prozessbedingungen geeignet sind.

Dazu zählen insbesondere:

- Messaktiver Teil
- Prozessanschluss
- Prozessdichtung

Prozessbedingungen sind insbesondere:

- Prozessdruck
- Prozesstemperatur
- Chemische Eigenschaften der Medien
- Abrasion und mechanische Einwirkungen

Die Angaben zu den Prozessbedingungen finden Sie in Kapitel "Technische Daten" sowie auf dem Typschild.

#### Eignung für die Umgebungsbedingungen

Das Gerät ist für normale und erweiterte Umgebungsbedingungen nach IEC/EN 61010-1 geeignet.

## 4.2 Überwurf- oder Adapterflansch

Für die Montage des Gerätes auf einem Stutzen steht ein loser Kombi-Überwurfflansch für DN 80 (ASME 3" oder JIS 80) auch zur Nachrüstung zur Verfügung. Optional kann das Gerät auch werkseitig mit einem Adapterflansch ab DN 100 (ASME 4" oder JIS 100) ausgerüstet werden.

Bei den Gehäusevarianten Kunststoff, Aluminium-Einkammer und Edelstahl kann der Überwurfflansch direkt über das Gehäuse geführt werden. Beim Aluminium-Zweikammergehäuse ist eine nachträgliche Montage nicht möglich, die Montageart ist bei der Bestellung festzulegen.

Zeichnungen zu diesen Montageoptionen finden Sie in Kapitel "Maße".

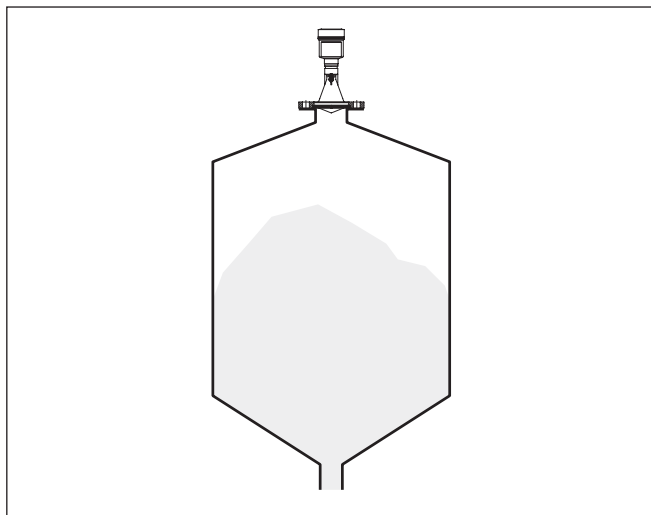


Abb. 2: Flanschmontage des Radarsensors

## 4.3 Montagevorbereitungen Montagebügel

Der Montagebügel ermöglicht die einfache Befestigung an der Behälterwand oder der Silodecke. Er ist geeignet zur Montage an Wand, Decke oder am Ausleger. Vor allem bei offenen Behältern ist dies eine sehr einfache und effektive Möglichkeit, den Sensor auf die Schüttgutoberfläche auszurichten.

Der Bügel wird lose mitgeliefert und muss vor der Inbetriebnahme mit den drei Inbusschrauben M5 x 10 und Federscheiben am Sensor angeschraubt werden. Max. Anzugsmoment siehe Kapitel "Technische Daten". Erforderliches Werkzeug: Innensechskantschlüssel Größe 4.

Zum Anschrauben des Bügels am Sensor sind zwei Varianten möglich. Je nach gewählter Variante kann der Sensor wie folgt im Bügel geschwenkt werden:

- Einkammergehäuse

- Neigungswinkel 180° stufenlos
- Neigungswinkel in drei Stufen 0°, 90° und 180°
- Zweikammergehäuse
  - Neigungswinkel 90° stufenlos
  - Neigungswinkel in zwei Stufen 0° und 90°

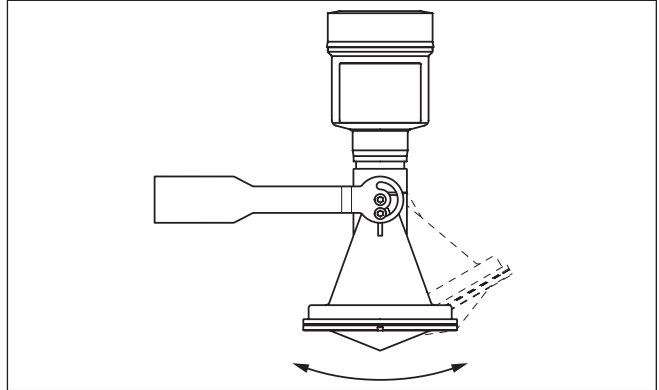


Abb. 3: Verstellung des Neigungswinkels

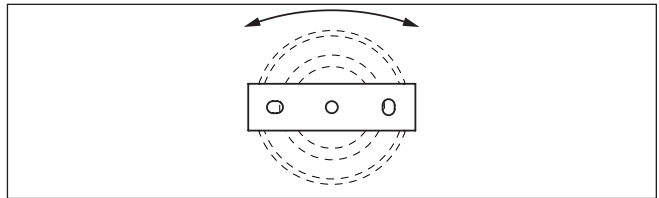


Abb. 4: Drehen bei Befestigung in der Mitte

#### Dichter Einbau der Kunststoff-Hornantenne

### 4.4 Montagehinweise

Zum dichten Einbau der Ausführung mit Kunststoff-Hornantenne mit dem Überwurf- oder Adapterflansch muss folgendes erfüllt sein:

1. Passende Flachdichtung z. B. aus EPDM mit Shore-Härte 25 oder 50 verwenden
2. Anzahl der Flanschschrauben entsprechend der Anzahl der Flanschbohrungen
3. Alle Schrauben mit dem in den technischen Daten angegebenen Anzugsmoment anziehen

#### Polarisation

Die ausgesandten Radarimpulse des Radarsensors sind elektromagnetische Wellen. Die Polarisation ist die Richtung des elektrischen Anteils. Bei Radargeräten kann die Polarisation benutzt werden, um die Auswirkung von Störschall durch Drehen des Gerätes im Verbindungsflansch oder Einschraubstutzen merklich zu reduzieren.

Die Lage der Polarisation ist durch Markierungen am Gerät gekennzeichnet.

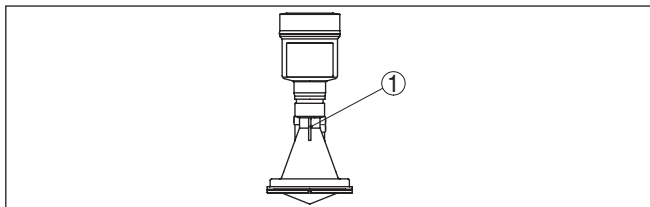


Abb. 5: Lage der Polarisation

1 Markierungssteg

## Montageposition

Montieren Sie den Sensor an einer Position, die mindestens 200 mm (7.874 in) von der Behälterwand entfernt ist. Wenn der Sensor in Behältern mit Klöpper- oder Runddecken mittig montiert wird, können Vielfachechos entstehen, die durch einen entsprechenden Abgleich ausgeblendet werden können (siehe Kapitel "Inbetriebnahme").

Wenn Sie diesen Abstand nicht einhalten können, sollten Sie bei der Inbetriebnahme eine Störsignalausblendung durchführen. Dies gilt vor allem, wenn Anhaftungen an der Behälterwand zu erwarten sind. In diesem Fall empfiehlt es sich, die Störsignalausblendung zu einem späteren Zeitpunkt mit vorhandenen Anhaftungen zu wiederholen.

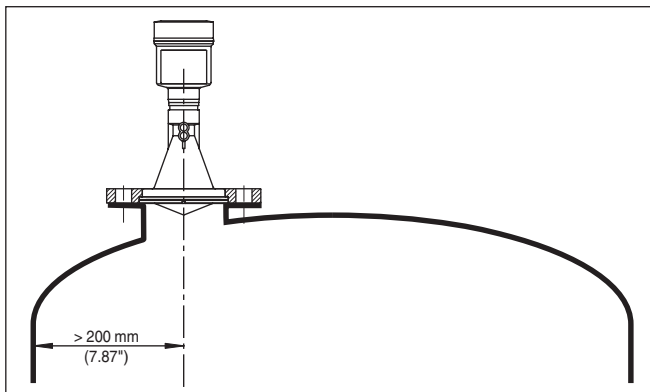


Abb. 6: Montage des Radarsensors an runden Behälterdecken

Bei Behältern mit konischem Boden kann es vorteilhaft sein, den Sensor in Behältermitte zu montieren, da die Messung dann bis zum Boden möglich ist.

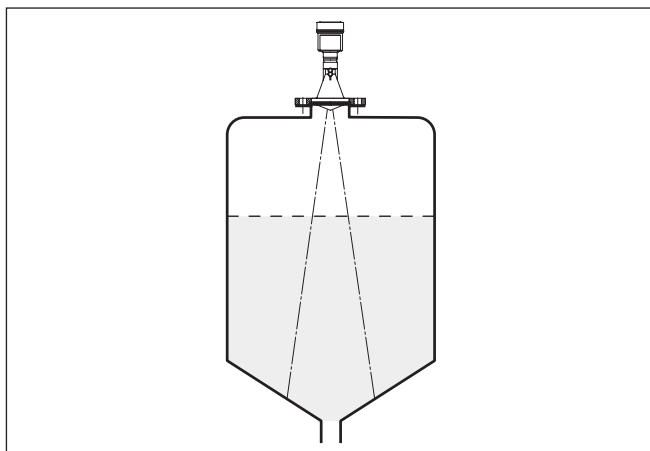


Abb. 7: Montage des Radarsensors an Behältern mit konischem Boden

### Einströmendes Medium

Montieren Sie die Geräte nicht über oder in den Befüllstrom. Stellen Sie sicher, dass Sie die Mediuoberfläche erfassen und nicht das einströmende Medium.

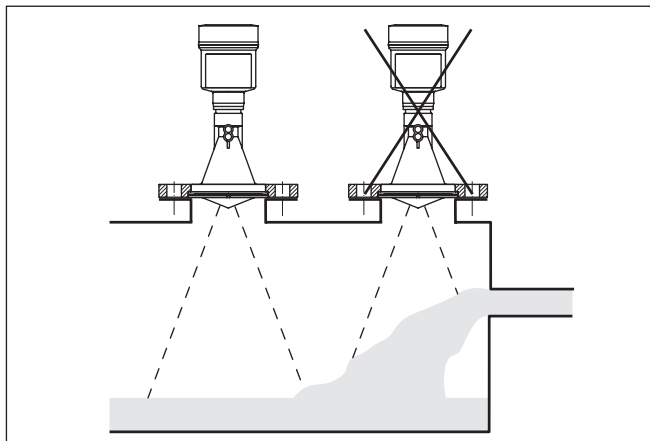


Abb. 8: Montage des Radarsensors bei einströmendem Medium

### Stutzen bei Kunststoff-Hornantenne

Für die Montage des VEGAPULS 61 auf einem Stutzen steht ein entsprechender Überwurfflansch für DN 80 (ASME 3" oder JIS 80) sowie ein geeigneter Adapterflansch zur Verfügung.

Bei den Gehäusevarianten Kunststoff, Aluminium-Einkammer und Edelstahl kann der Überwurfflansch direkt über das Gehäuse geführt werden. Beim Aluminium-Zweikammergehäuse ist eine nachträgliche Montage nicht möglich, die Montageart ist bei der Bestellung festzulegen.





### Information:

Der Stutzen sollte möglichst kurz gehalten werden und das Stutzenende sollte abgerundet sein. Damit werden Störreflexionen durch den Behälterstutzen gering gehalten.

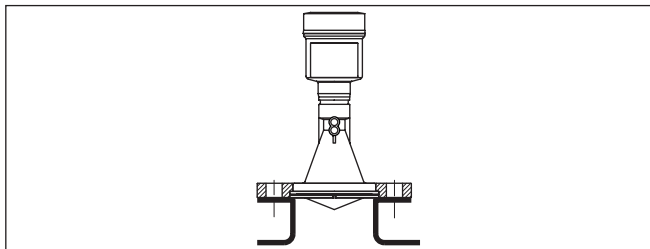
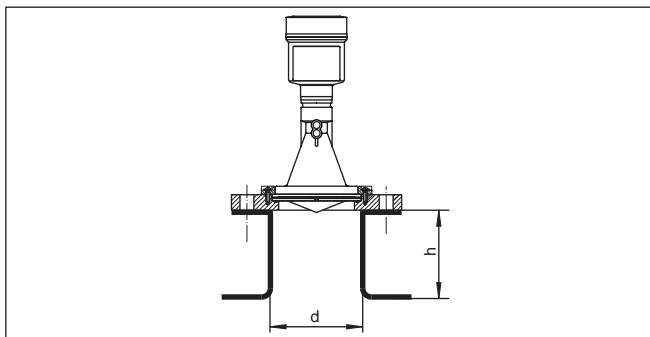


Abb. 9: Empfehlenswerte Rohrstutzenmontage

Bei guten Reflexionseigenschaften des Füllgutes können Sie den VEGAPULS 61 auch auf längeren Rohrstutzen montieren. Richtwerte der Stutzenhöhen finden Sie in der nachfolgenden Abbildung. Sie müssen danach eine Störsignalausblendung durchführen.



Die Tabellen unten geben die max. Stutzenlänge  $h$  in Abhängigkeit vom Durchmesser  $d$  an.

Stutzendurchmesser $d$		Stutzenlänge $h$	
80 mm	3"	$\leq 300$ mm	$\leq 11.8$ in
100 mm	4"	$\leq 400$ mm	$\leq 15.8$ in
150 mm	6"	$\leq 500$ mm	$\leq 19.7$ in

Stutzendurchmesser $d$		Stutzenlänge $h$
3"		$\leq 11.8$ in
4"		$\leq 15.8$ in
6"		$\leq 19.7$ in

### Sensorausrichtung

Richten Sie den Sensor in Flüssigkeiten möglichst senkrecht auf die Mediumoberfläche, um optimale Messergebnisse zu erzielen.

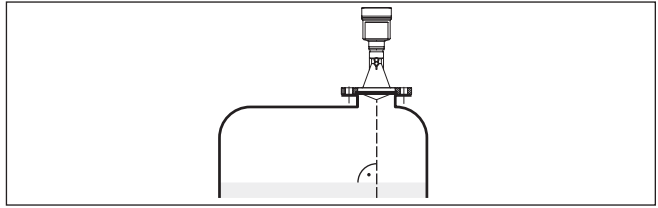


Abb. 11: Ausrichtung in Flüssigkeiten

## Behältereinbauten

Der Einbauort des Radarsensors sollte so gewählt werden, dass keine Einbauten die Radarsignale kreuzen.

Behältereinbauten, wie z. B. Leitern, Grenzschnalter, Heizschlangen, Behälterverstreben etc. können Störschos verursachen und das Nutzecho beeinträchtigen. Achten Sie bei der Projektierung Ihrer Messstelle auf eine möglichst "freie Sicht" der Radarsignale zum Medium.

Bei vorhandenen Behältereinbauten sollten Sie bei der Inbetriebnahme eine Störsignalausblendung durchführen.

Wenn große Behältereinbauten wie Streben und Träger zu Störschos führen, können diese durch zusätzliche Maßnahmen abgeschwächt werden. Kleine, schräg angebaute Blenden aus Blech über den Einbauten "streuen" die Radarsignale und verhindern so wirkungsvoll eine direkte Störschoreflexion.

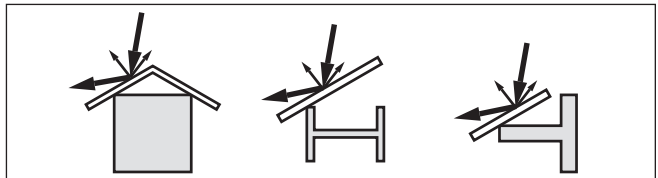


Abb. 12: Glatte Profile mit Streublenden abdecken

## Rührwerke

Bei Rührwerken im Behälter sollten Sie eine Störsignalausblendung bei laufendem Rührwerk durchführen. Somit ist sichergestellt, dass die Störreflexionen des Rührwerks in unterschiedlichen Positionen abgespeichert werden.

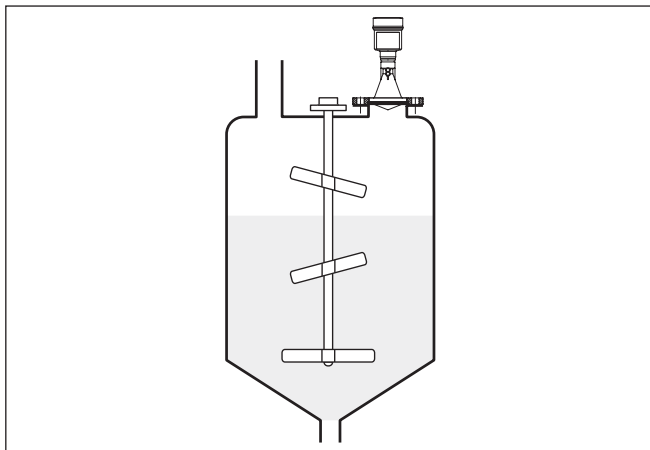


Abb. 13: Rührwerke

## Schaumbildung

Durch Befüllung, Rührwerke oder andere Prozesse im Behälter, können sich zum Teil sehr kompakte Schäume auf der Mediumoberfläche bilden, die das Sendesignal sehr stark dämpfen.

Wenn Schäume zu Messfehlern führen, sollten Sie größtmögliche Radarantennen, die Elektronik mit erhöhter Empfindlichkeit oder niederfrequente Radarsensoren (C-Band) einsetzen.

Als Alternative kommen Sensoren mit geführter Mikrowelle in Betracht. Diese sind unbeeinflusst von Schaumbildung und eignen sich für diese Anwendungen besonders gut.

## 4.5 Messanordnungen - Rohre

### Messung im Schwallrohr

Durch die Messung in einem Schwallrohr im Behälter sind Einflüsse von Behältereinbauten und Turbulenzen ausgeschlossen. Unter diesen Voraussetzungen ist die Messung von Füllgütern mit niedrigen Dielektrizitätswerten ( $\epsilon_r$ -Wert  $\leq 1,6$ ) möglich.

Für eine Messung im Schwallrohr sind die folgenden Darstellungen und Hinweise zu beachten.



#### Information:

In Füllgütern, die zu starken Anhaftungen neigen, ist die Messung im Schwallrohr nicht sinnvoll.

## Aufbau Schwallrohr

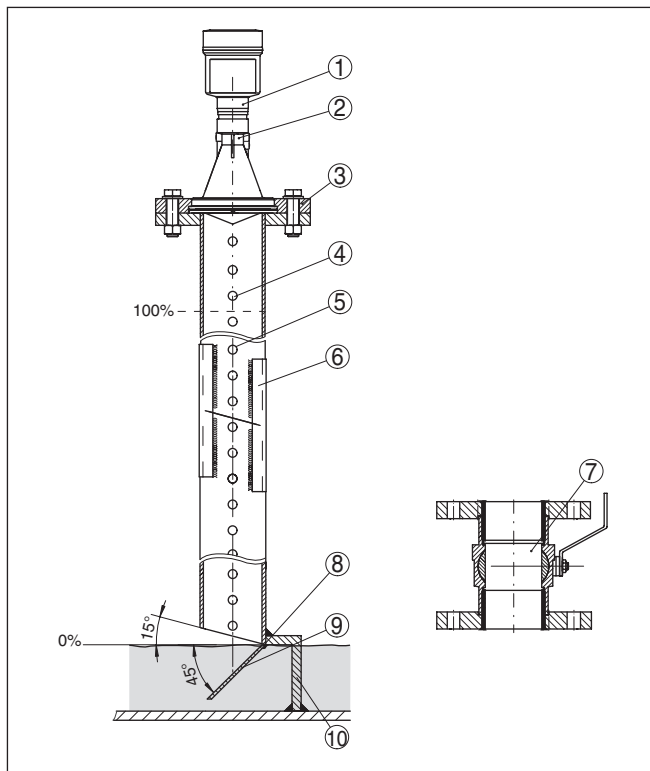


Abb. 14: Aufbau Schwallrohr VEGAPULS 61

- 1 Radarsensor
- 2 Markierung der Polarisierung
- 3 Gewinde bzw. Flansch am Gerät
- 4 Entlüftungsbohrung
- 5 Bohrungen
- 6 Schweißverbindung über U-Profile
- 7 Kugelhahn mit vollem Durchgang
- 8 Schwallrohrende
- 9 Reflektorblech
- 10 Befestigung des Schwallrohres

## Schwallrohrverlängerung

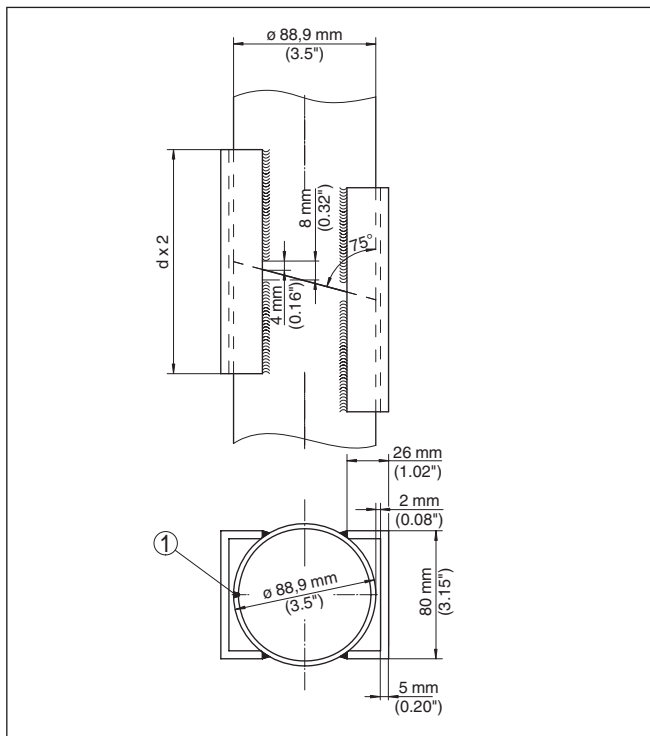


Abb. 15: Schweißverbindung bei Schwallrohrverlängerung für unterschiedliche Beispiel-Durchmesser

1 Position der Schweißnaht bei längsgeschweißten Rohren

## Hinweise und Anforderungen Schwallrohr

### Hinweise zur Ausrichtung der Polarisation:

- Markierung der Polarisation am Sensor beachten
- Bei Gewindeausführungen befindet sich die Markierung auf dem Sechskant, bei Flanschausführungen zwischen zwei Flanschbohrungen
- Die Markierung muss in einer Ebene mit den Bohrungen im Schwallrohr liegen

### Hinweise zur Messung:

- Der 100 %-Punkt muss unterhalb der obersten Entlüftungsbohrung und des Antennenrandes liegen
- Der 0 %-Punkt ist das Ende des Schwallrohres
- Bei der Parametrierung muss "Anwendung Standrohr" gewählt und der Rohrdurchmesser eingegeben werden, um Fehler durch Laufzeitverschiebung zu kompensieren
- Eine Störsignalausblendung bei eingebautem Sensor ist empfehlenswert, jedoch nicht zwingend erforderlich
- Die Messung durch einen Kugelhahn mit Volldurchgang ist möglich

**Konstruktive Anforderungen:**

- Werkstoff metallisch, Rohr innen glatt
- Vorzugsweise gezogenes oder längsnahtgeschweißtes Edelstahlrohr
- Schweißnaht soll möglichst eben sein und in einer Achse mit den Bohrungen liegen
- Flansche sind entsprechend der Ausrichtung der Polarisierung auf das Rohr geschweißt
- Bei Verwendung eines Kugelhahnes, Übergänge an den Innenseiten fluchten und passgenau fixieren
- Spaltgröße bei Übergängen  $\leq 0,1$  mm
- Schwallrohre müssen bis zur gewünschten minimalen Füllhöhe reichen, da eine Messung nur innerhalb des Rohres möglich ist
- Durchmesser Bohrungen  $\leq 5$  mm, Anzahl beliebig, einseitig oder durchgängig
- Der Antennendurchmesser des Sensors sollte möglichst dem Innendurchmesser des Rohres entsprechen
- Durchmesser soll konstant über die gesamte Länge sein

**Hinweise für Schwallrohrverlängerung:**

- Rohrenden der Verlängerungen müssen schräg abgeschnitten sein und exakt fluchtend aufeinander gesetzt werden
- Schweißverbindung nach Darstellung oben über außen liegende U-Profile. Länge der U-Profile mindestens doppelter Rohrdurchmesser
- Nicht durch die Rohrwand schweißen. Das Schwallrohr muss innen glattwandig bleiben. Bei unbeabsichtigten Durchschweißungen an der Innenseite entstehende Unebenheiten und Schweißraupen sauber entfernen, da diese sonst starke Störerechos verursachen und Füllgutanhäufungen begünstigen
- Eine Verlängerung über Vorschweißflansche oder Rohrmuffen ist messtechnisch nicht ratsam.

**Messung im Bypass**

Eine Alternative zur Messung im Schwallrohr ist die Messung in einem Bypass außerhalb des Behälters.

## Aufbau Bypass

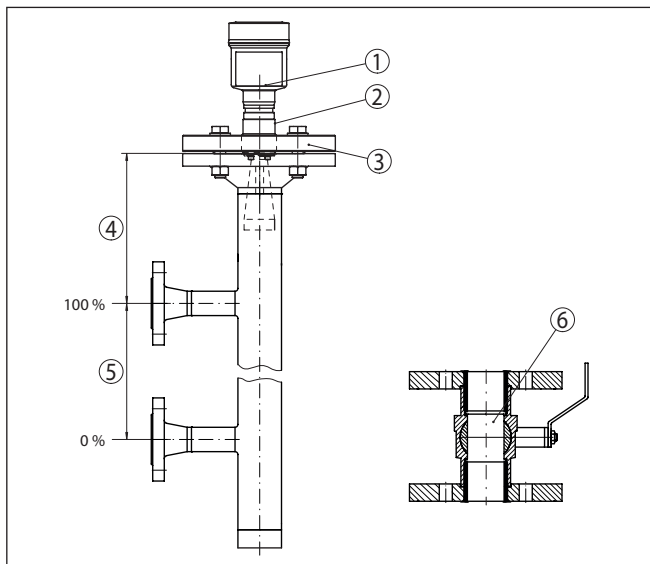


Abb. 16: Aufbau Bypass

- 1 Radarsensor
- 2 Markierung der Polarisation
- 3 Geräteflansch
- 4 Abstand Sensorbezugsebene zur oberen Rohrverbindung
- 5 Abstand der Rohrverbindungen
- 6 Kugelhahn mit vollem Durchgang

## Hinweise und Anforderungen Bypass

### Hinweise zur Ausrichtung der Polarisation:

- Markierung der Polarisation am Sensor beachten
- Bei Gewindeausführungen befindet sich die Markierung auf dem Sechskant, bei Flanschausführungen zwischen zwei Flanschbohrungen
- Die Markierung muss in einer Ebene mit den Rohrverbindungen zum Behälter liegen

### Hinweise zur Messung:

- Der 100 %-Punkt darf nicht oberhalb der oberen Rohrverbindung zum Behälter liegen
- Der 0 %-Punkt darf nicht unterhalb der unteren Rohrverbindung zum Behälter liegen
- Mindestabstand Sensorbezugsebene zur Oberkante obere Rohrverbindung > 300 mm
- Bei der Parametrierung muss "Anwendung Standrohr" gewählt und der Rohrdurchmesser eingegeben werden, um Fehler durch Laufzeitverschiebung zu kompensieren
- Eine Störsignalausblendung bei eingebautem Sensor ist empfehlenswert, jedoch nicht zwingend erforderlich
- Die Messung durch einen Kugelhahn mit Volldurchgang ist möglich

**Konstruktive Anforderungen an das Bypassrohr:**

- Werkstoff metallisch, Rohr innen glatt
- Bei extrem rauer Innenseite des Rohres ein eingeschobenes Rohr (Rohr im Rohr) oder einen Radarsensor mit Rohrantenne verwenden
- Flansche sind entsprechend der Ausrichtung der Polarisierung auf das Rohr geschweißt
- Spaltgröße bei Übergängen  $\leq 0,1$  mm, z. B. bei Verwendung eines Kugelhahnes oder von Zwischenflanschen bei einzelnen Rohrstücken
- Der Antennendurchmesser des Sensors sollte möglichst dem Innendurchmesser des Rohres entsprechen
- Durchmesser soll konstant über die gesamte Länge sein

**4.6 Messanordnungen - Durchfluss****Durchflussmessung bei Rechtecküberfall**

Die Kurzbeispiele geben Ihnen einführende Hinweise für die Durchflussmessung. Detaillierte Projektierungsdaten finden Sie bei Gerinnherstellern und in der Fachliteratur.

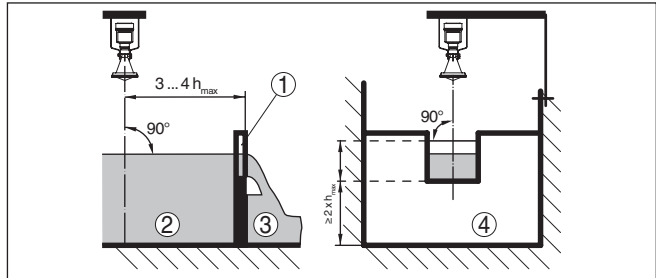


Abb. 17: Durchflussmessung mit Rechtecküberfall:  $d_{min}$  = Mindestabstand des Sensors (siehe Kapitel "Technische Daten");  $h_{max}$  = max. Befüllung des Rechtecküberfalls

- 1 Überfallblende (Seitenansicht)
- 2 Oberwasser
- 3 Unterwasser
- 4 Überfallblende (Ansicht vom Unterwasser)

Grundsätzlich sind folgende Gesichtspunkte zu beachten:

- Einbau des Sensors auf der Oberwasserseite
- Einbau mittig zum Gerinne und senkrecht zur Oberfläche der Flüssigkeit
- Abstand zur Überfallblende
- Abstand Blendenöffnung über Grund
- Mindestabstand der Blendenöffnung zum Unterwasser
- Mindestabstand des Sensors zur max. Stauhöhe



## Durchflussmessung bei Khafagi-Venturirinne

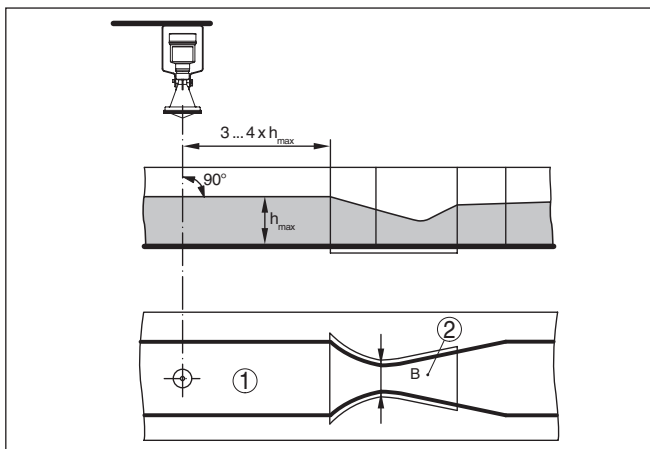


Abb. 18: Durchflussmessung mit Khafagi-Venturirinne:  $h_{max.} = \max$ . Befüllung der Rinne; B = größte Einschnürung der Rinne

- 1 Position Sensor
- 2 Venturirinne

Grundsätzlich sind folgende Gesichtspunkte zu beachten:

- Einbau des Sensors auf der Zulaufseite
- Einbau mittig zum Gerinne und senkrecht zur Oberfläche der Flüssigkeit
- Abstand zur Venturirinne
- Mindestabstand des Sensors zur max. Stauhöhe

## 5 An das Bussystem anschließen

### 5.1 Anschluss vorbereiten

#### Sicherheitshinweise

Beachten Sie grundsätzlich folgende Sicherheitshinweise:

- Elektrischen Anschluss nur durch ausgebildetes und vom Anlagenbetreiber autorisiertes Fachpersonal durchführen
- Falls Überspannungen zu erwarten sind, Überspannungsschutzgeräte installieren



#### Warnung:

Nur in spannungslosem Zustand anschließen.

#### Spannungsversorgung

Die Spannungsversorgung wird durch einen Profibus-DP-/PA-Segmentskoppler bereit gestellt.

Der Spannungsversorgungsbereich kann sich je nach Geräteausführung unterscheiden. Die Daten für die Spannungsversorgung finden Sie in Kapitel "*Technische Daten*".

#### Anschlusskabel

Der Anschluss erfolgt mit geschirmtem Kabel nach Profibusspezifikation. Die Spannungsversorgung und die Übertragung des digitalen Bussignals erfolgt dabei über dasselbe zweiadrige Anschlusskabel.

Stellen Sie sicher, dass das verwendete Kabel die für die maximal auftretende Umgebungstemperatur erforderliche Temperaturbeständigkeit und Brandsicherheit aufweist.

Verwenden Sie Kabel mit rundem Querschnitt bei Geräten mit Gehäuse und Kabelverschraubung. Kontrollieren Sie für welchen Kabelaußendurchmesser die Kabelverschraubung geeignet ist, um die Dichtwirkung der Kabelverschraubung (IP-Schutzart) sicher zu stellen.

Verwenden Sie eine zum Kabeldurchmesser passende Kabelverschraubung.

Beachten Sie, dass die gesamte Installation gemäß Profibusspezifikation ausgeführt wird. Insbesondere ist auf die Terminierung des Busses über entsprechende Abschlusswiderstände zu achten.

Detaillierte Informationen zu Kabelspezifikation, Installation und Topologie finden Sie in der "*Profibus PA - User and Installation Guideline*" auf [www.profibus.com](http://www.profibus.com).

#### Kabelverschraubungen

##### Metrische Gewinde

Bei Gerätegehäusen mit metrischen Gewinden sind die Kabelverschraubungen werkseitig eingeschraubt. Sie sind durch Kunststoffstopfen als Transportschutz verschlossen.

Sie müssen diese Stopfen vor dem elektrischen Anschluss entfernen.

##### NPT-Gewinde

Bei Gerätegehäusen mit selbstdichtenden NPT-Gewinden können die Kabelverschraubungen nicht werkseitig eingeschraubt werden. Die freien Öffnungen der Kabeleinführungen sind deshalb als Transportschutz mit roten Staubschutzkappen verschlossen.

Sie müssen diese Schutzkappen vor der Inbetriebnahme durch zugelassene Kabelverschraubungen ersetzen oder mit geeigneten Blindstopfen verschließen.

Beim Kunststoffgehäuse muss die NPT-Kabelverschraubung bzw. das Conduit-Stahlrohr ohne Fett in den Gewindeeinsatz geschraubt werden.

Maximales Anzugsmoment für alle Gehäuse siehe Kapitel "*Technische Daten*".

## Kabelschirmung und Erdung

Beachten Sie, dass Kabelschirmung und Erdung gemäß Feldbus-spezifikation ausgeführt werden. Wir empfehlen, die Kabelschirmung beidseitig auf Erdpotenzial zu legen.

Bei Anlagen mit Potenzialausgleich legen Sie die Kabelschirmung am Speisegerät, in der Anschlussbox und am Sensor direkt auf Erdpotenzial. Dazu muss die Abschirmung im Sensor direkt an die innere Erdungsklemme angeschlossen werden. Die äußere Erdungsklemme am Gehäuse muss niederimpedant mit dem Potenzialausgleich verbunden sein.

## 5.2 Anschließen

### Anschlusstechnik

Der Anschluss der Spannungsversorgung und des Signalausganges erfolgt über Federkraftklemmen im Gehäuse.

Die Verbindung zum Anzeige- und Bedienmodul bzw. zum Schnittstellenadapter erfolgt über Kontaktstifte im Gehäuse.



#### Information:

Der Klemmenblock ist steckbar und kann von der Elektronik abgezogen werden. Hierzu Klemmenblock mit einem kleinen Schraubendreher anheben und herausziehen. Beim Wiederaufstecken muss er hörbar einrasten.

### Anschlusschritte

Gehen Sie wie folgt vor:

1. Gehäusedeckel abschrauben
2. Evtl. vorhandenes Anzeige- und Bedienmodul durch leichtes Drehen nach links herausnehmen
3. Überwurfmutter der Kabelverschraubung lösen und Verschlussstopfen herausnehmen
4. Anschlusskabel ca. 10 cm (4 in) abmanteln, Aderenden ca. 1 cm (0.4 in) abisolieren
5. Kabel durch die Kabelverschraubung in den Sensor schieben

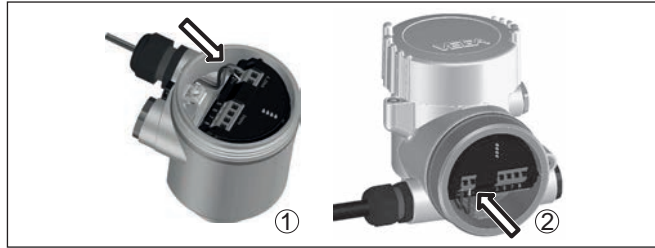


Abb. 19: Anschlusschritte 5 und 6

- 1 Einkammergehäuse
- 2 Zweikammergehäuse

6. Aderenden nach Anschlussplan in die Klemmen stecken



#### Information:

Feste Adern sowie flexible Adern mit Aderendhülsen werden direkt in die Klemmenöffnungen gesteckt. Bei flexiblen Adern ohne Endhülse mit einem kleinen Schraubendreher oben auf die Klemme drücken, die Klemmenöffnung wird freigegeben. Durch Lösen des Schraubendrehers werden die Klemmen wieder geschlossen.

Weitere Informationen zum max. Aderquerschnitt finden Sie unter "Technische Daten - Elektromechanische Daten".

- 7. Korrekten Sitz der Leitungen in den Klemmen durch leichtes Ziehen prüfen
- 8. Abschirmung an die innere Erdungsklemme anschließen, die äußere Erdungsklemme mit dem Potenzialausgleich verbinden
- 9. Überwurfmutter der Kabelverschraubung fest anziehen. Der Dichtring muss das Kabel komplett umschließen
- 10. Evtl. vorhandenes Anzeige- und Bedienmodul wieder aufsetzen
- 11. Gehäusedeckel verschrauben

Der elektrische Anschluss ist somit fertig gestellt.

### 5.3 Anschlussplan Einkammergehäuse



Die nachfolgende Abbildung gilt sowohl für die Nicht-Ex-, als auch für die Ex-ia-Ausführung.

## Elektronik- und Anschlussraum

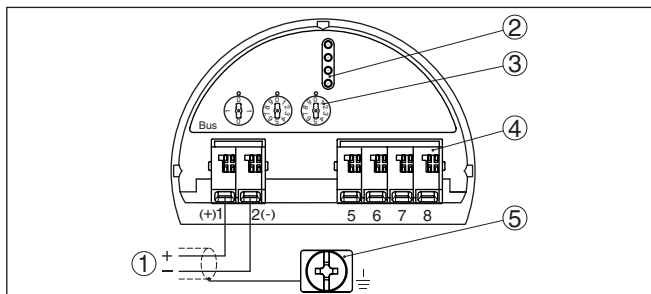


Abb. 20: Elektronik- und Anschlussraum - Einkammergehäuse

- 1 Spannungsversorgung, Signalausgang
- 2 Für Anzeige- und Bedienmodul bzw. Schnittstellenadapter
- 3 Wahlschalter für Geräteadresse
- 4 Für externe Anzeige- und Bedieneinheit
- 5 Erdungsklemme zum Anschluss des Kabelschirms

## 5.4 Anschlussplan Zweikammergehäuse



Die nachfolgenden Abbildungen gelten sowohl für die Nicht-Ex-, als auch für die Ex-ia-Ausführung.

## Elektronikraum

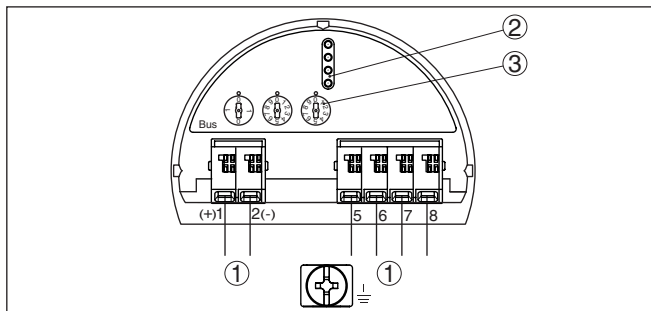


Abb. 21: Elektronikraum - Zweikammergehäuse

- 1 Interne Verbindung zum Anschlussraum
- 2 Kontaktstifte für Anzeige- und Bedienmodul bzw. Schnittstellenadapter
- 3 Wahlschalter für Bus-Adresse

## Anschlussraum

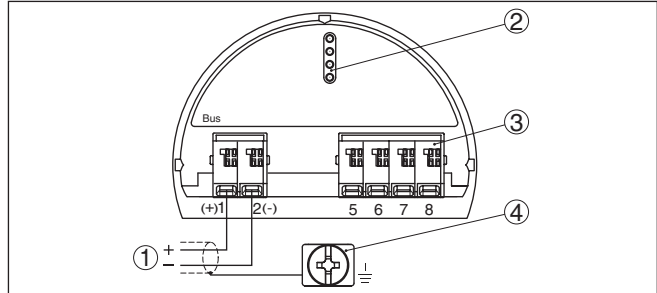


Abb. 22: Anschlussraum - Zweikammergehäuse

- 1 Spannungsversorgung, Signalausgang
- 2 Für Anzeige- und Bedienmodul bzw. Schnittstellenadapter
- 3 Für externe Anzeige- und Bedieneinheit
- 4 Erdungsklemme zum Anschluss des Kabelschirms



### Information:

Der parallele Betrieb einer externen Anzeige- und Bedieneinheit und eines Anzeige- und Bedienmoduls im Anschlussraum wird nicht unterstützt.

## Elektronikraum

### 5.5 Anschlussplan Ex-d-ia-Zweikammergehäuse

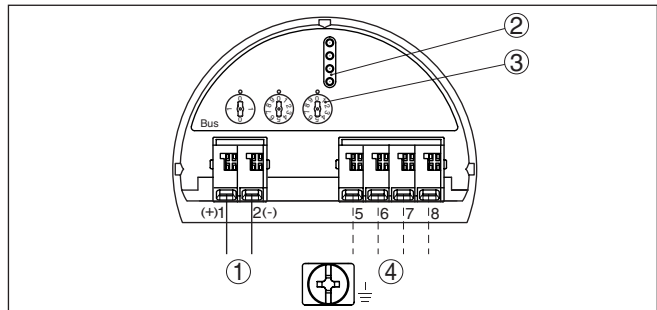


Abb. 23: Elektronikraum - Ex-d-ia-Zweikammergehäuse

- 1 Interne Verbindung zum Anschlussraum
- 2 Kontaktstifte für Anzeige- und Bedienmodul bzw. Schnittstellenadapter
- 3 Wahlschalter für Bus-Adresse
- 4 Interne Verbindung zum Steckverbinder für externe Anzeige- und Bedieneinheit (optional)

### Anschlussraum

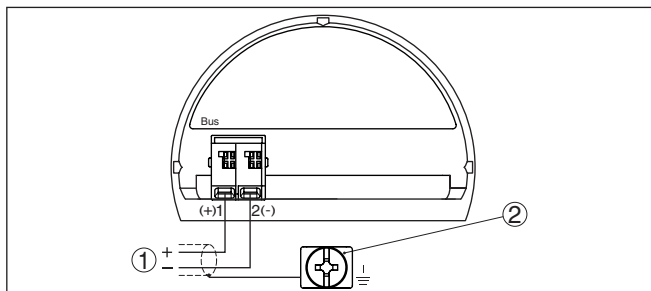


Abb. 24: Anschlussraum - Ex-d-ia-Zweikammergehäuse

- 1 Spannungsversorgung, Signalausgang
- 2 Erdungsklemme zum Anschluss des Kabelschirms

### Stecker M12 x 1 für externe Anzeige- und Bedieneinheit

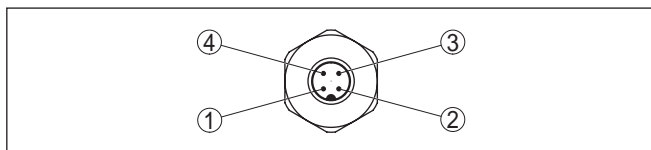


Abb. 25: Sicht auf den Steckverbinder

- 1 Pin 1
- 2 Pin 2
- 3 Pin 3
- 4 Pin 4

Kontaktstift	Farbe Verbindungsleitung im Sensor	Klemme Elektronik-einsatz
Pin 1	Braun	5
Pin 2	Weiß	6
Pin 3	Blau	7
Pin 4	Schwarz	8

5.6 Zweikammergehäuse mit VEGADIS-Adapter

Elektronikraum

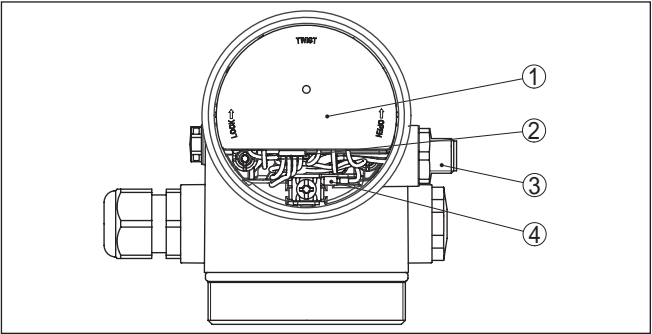


Abb. 26: Sicht auf den Elektronikraum mit VEGADIS-Adapter zum Anschluss der externen Anzeige- und Bedieneinheit

- 1 VEGADIS-Adapter
- 2 Interne Steckverbindung
- 3 Steckverbinder M12 x 1

Belegung des Steckverbinders

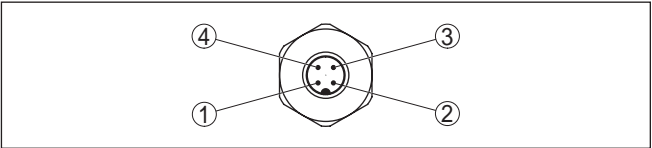


Abb. 27: Sicht auf den Steckverbinder M12 x 1

- 1 Pin 1
- 2 Pin 2
- 3 Pin 3
- 4 Pin 4

Kontaktstift	Farbe Verbindungsleitung im Sensor	Klemme Elektronik-einsatz
Pin 1	Braun	5
Pin 2	Weiß	6
Pin 3	Blau	7
Pin 4	Schwarz	8



## 5.7 Anschlussplan - Ausführung IP 66/IP 68, 1 bar

Aderbelegung Anschlusskabel

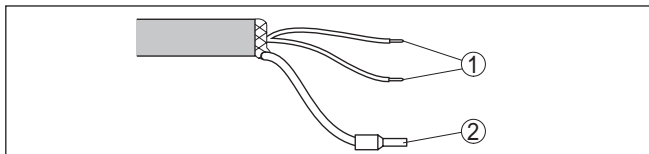


Abb. 28: Aderbelegung fest angeschlossenes Anschlusskabel

- 1 Braun (+) und blau (-) zur Spannungsversorgung bzw. zum Auswertsystem
- 2 Abschirmung

Geräteadresse

## 5.8 Geräteadresse einstellen

Jedem Profibus-PA-Gerät muss eine Adresse zugewiesen werden. Die zugelassenen Adressen liegen im Bereich von 0 bis 126. Jede Adresse darf in einem Profibus-PA-Netz nur einmal vergeben werden. Nur bei korrekt eingestellter Adresse wird der Sensor vom Leitsystem erkannt.

Im Auslieferungszustand werkseitig ist die Adresse 126 eingestellt. Diese kann zur Funktionsprüfung des Gerätes und zum Anschluss an ein vorhandenes Profibus-PA-Netzwerk genutzt werden. Anschließend muss diese Adresse geändert werden, um weitere Geräte einbinden zu können.

Die Adresseinstellung erfolgt wahlweise über:

- Die Adresswahlschalter im Elektronikraum des Gerätes (hardwaremäßige Adresseinstellung)
- Das Anzeige- und Bedienmodul (softwaremäßige Adresseinstellung)
- PACTware/DTM (softwaremäßige Adresseinstellung)

Hardwareadressierung

Die Hardwareadressierung ist wirksam, wenn mit den Adresswahlschaltern am Gerät eine Adresse kleiner 126 eingestellt wird. Damit ist die Softwareadressierung unwirksam, es gilt die eingestellte Hardwareadresse.

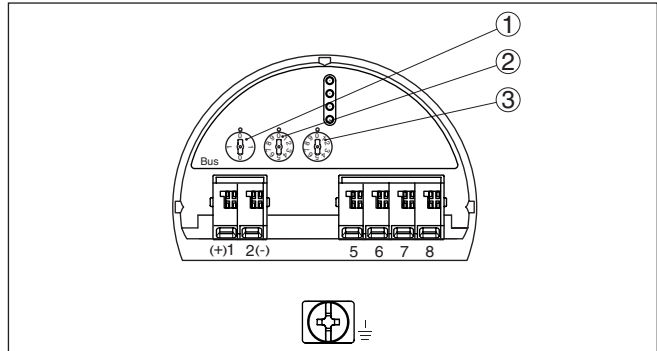


Abb. 29: Adresswahlschalter

- 1 Adressen kleiner 100 (Auswahl 0), Adressen größer 100 (Auswahl 1)
- 2 Zehnerstelle der Adresse (Auswahl 0 bis 9)
- 3 Einerstelle der Adresse (Auswahl 0 bis 9)

## Softwareadressierung

Die Softwareadressierung ist wirksam, wenn mit den Adresswahlschaltern am Gerät die Adresse 126 oder größer eingestellt wird. Der Adressierungsvorgang wird in der Betriebsanleitung "Anzeige- und Bedienmodul" beschrieben.

## 5.9 Einschaltphase

Nach dem Anschluss des VEGAPULS 61 an das Bussystem führt das Gerät zunächst ca. 30 Sekunden lang einen Selbsttest durch. Folgende Schritte werden durchlaufen:

- Interne Prüfung der Elektronik
- Anzeige einer Statusmeldung, z. B. "F 105 Ermittelte Messwert" auf Display bzw. PC
- Statusbyte geht kurz auf Störung

Danach wird der aktuelle Messwert auf der Signalleitung ausgegeben. Der Wert berücksichtigt bereits durchgeführte Einstellungen, z. B. den Werksabgleich.

## 6 In Betrieb nehmen mit dem Anzeige- und Bedienmodul

### 6.1 Anzeige- und Bedienmodul einsetzen

Das Anzeige- und Bedienmodul kann jederzeit in den Sensor eingesetzt und wieder entfernt werden. Dabei sind vier Positionen im 90°-Versatz wählbar. Eine Unterbrechung der Spannungsversorgung ist hierzu nicht erforderlich.

Gehen Sie wie folgt vor:

1. Gehäusedeckel abschrauben
2. Anzeige- und Bedienmodul in die gewünschte Position auf die Elektronik setzen und nach rechts bis zum Einrasten drehen
3. Gehäusedeckel mit Sichtfenster fest verschrauben

Der Ausbau erfolgt sinngemäß umgekehrt.

Das Anzeige- und Bedienmodul wird vom Sensor versorgt, ein weiterer Anschluss ist nicht erforderlich.



Abb. 30: Einsetzen des Anzeige- und Bedienmoduls beim Einkammergehäuse im Elektronikraum

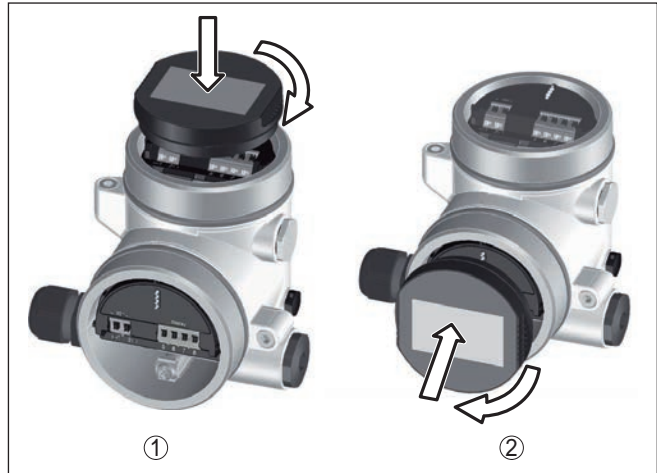


Abb. 31: Einsetzen des Anzeige- und Bedienmoduls beim Zweikammergehäuse

- 1 Im Elektronikraum
- 2 Im Anschlussraum



#### Hinweis:

Falls Sie das Gerät mit einem Anzeige- und Bedienmodul zur ständigen Messwertanzeige nachrüsten wollen, ist ein erhöhter Deckel mit Sichtfenster erforderlich.

## 6.2 Bediensystem

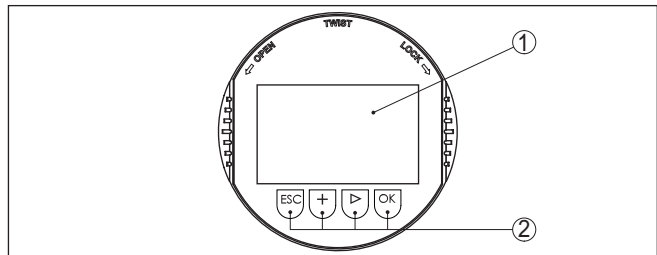


Abb. 32: Anzeige- und Bedienelemente

- 1 LC-Display
- 2 Bedientasten

### Tastenfunktionen

- **[OK]-Taste:**
  - In die Menüübersicht wechseln
  - Ausgewähltes Menü bestätigen
  - Parameter editieren
  - Wert speichern
- **[->]-Taste:**
  - Darstellung Messwert wechseln
  - Listeneintrag auswählen

- Menüpunkte auswählen
- Editierposition wählen
- **[+]-Taste:**
  - Wert eines Parameters verändern
- **[ESC]-Taste:**
  - Eingabe abbrechen
  - In übergeordnetes Menü zurückspringen

### Bediensystem - Tasten direkt

Sie bedienen das Gerät über die vier Tasten des Anzeige- und Bedienmoduls. Auf dem LC-Display werden die einzelnen Menüpunkte angezeigt. Die Funktion der einzelnen Tasten finden Sie in der vorhergehenden Darstellung.

### Bediensystem - Tasten über Magnetstift

Bei der Bluetooth-Ausführung des Anzeige- und Bedienmoduls bedienen Sie das Gerät alternativ mittels eines Magnetstiftes. Dieser betätigt die vier Tasten des Anzeige- und Bedienmoduls durch den geschlossenen Deckel mit Sichtfenster des Sensorgehäuses hindurch.

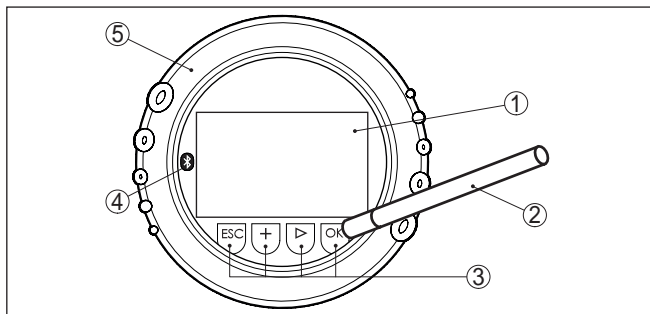


Abb. 33: Anzeige- und Bedienelemente - mit Bedienung über Magnetstift

- 1 LC-Display
- 2 Magnetstift
- 3 Bedientasten
- 4 Bluetooth-Symbol
- 5 Deckel mit Sichtfenster

### Zeitfunktionen

Bei einmaligem Betätigen der **[+]**- und **[>]**-Tasten ändert sich der editierte Wert bzw. der Cursor um eine Stelle. Bei Betätigen länger als 1 s erfolgt die Änderung fortlaufend.

Gleichzeitiges Betätigen der **[OK]**- und **[ESC]**-Tasten für mehr als 5 s bewirkt einen Rücksprung ins Grundmenü. Dabei wird die Menüsprache auf "Englisch" umgeschaltet.

Ca. 60 Minuten nach der letzten Tastenbetätigung wird ein automatischer Rücksprung in die Messwertanzeige ausgelöst. Dabei gehen die noch nicht mit **[OK]** bestätigten Werte verloren.

## Messwertanzeige

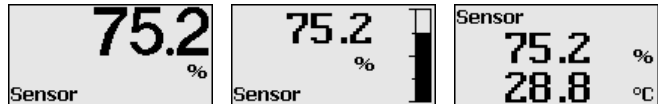
### 6.3 Messwertanzeige - Auswahl Landessprache

Mit der Taste **[>]** wechseln Sie zwischen drei verschiedenen Anzeigemodi.

In der ersten Ansicht wird der ausgewählte Messwert in großer Schrift angezeigt.

In der zweiten Ansicht werden der ausgewählte Messwert und eine entsprechende Bargraph-Darstellung angezeigt.

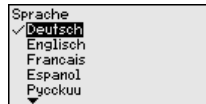
In der dritten Ansicht werden der ausgewählte Messwert sowie ein zweiter auswählbarer Wert, z. B. die Elektroniktemperatur angezeigt.



Mit der Taste **"OK"** wechseln Sie bei der ersten Inbetriebnahme eines werkseitig gelieferten Gerätes in das Auswahlmennü **"Landessprache"**.

## Auswahl Landessprache

Dieser Menüpunkt dient zur Auswahl der Landessprache für die weitere Parametrierung. Eine Änderung der Auswahl ist über den Menüpunkt **"Inbetriebnahme - Display, Sprache des Menüs"** möglich.



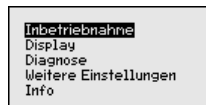
Mit der Taste **"OK"** wechseln Sie ins Hauptmennü.

### 6.4 Parametrierung

Durch die Parametrierung wird das Gerät an die Einsatzbedingungen angepasst. Die Parametrierung erfolgt über ein Bedienmennü.

## Hauptmennü

Das Hauptmennü ist in fünf Bereiche mit folgender Funktionalität aufgeteilt:



**Inbetriebnahme:** Einstellungen z. B. zu Messstellenname, Medium, Anwendung, Behälter, Abgleich, AI FB 1 Channel - Skalierung - Dämpfung

**Display:** Sprachumschaltung, Einstellungen zur Messwertanzeige sowie Beleuchtung

**Diagnose:** Informationen, z. B. zu Gerätestatus, Schleppzeiger, Messsicherheit, AI FB 1-Simulation, Echokurve

**Weitere Einstellungen:** Geräteeinheiten, Störsignalausblendung, Linearisierung, Sensoradresse, PIN, Datum/Uhrzeit, Reset, Sensordaten kopieren

**Info:** Gerätename, Hard- und Softwareversion, Kalibrierdatum, Gerätemerkmale

Im Hauptmenüpunkt "*Inbetriebnahme*" sollten zur optimalen Einstellung der Messung die einzelnen Untermenüpunkte nacheinander ausgewählt und mit den richtigen Parametern versehen werden. Die Vorgehensweise wird nachfolgend beschrieben.

### Inbetriebnahme - Messstellennamen

Im Menüpunkt "*Sensor-TAG*" editieren Sie ein zwölfstelliges Messstellenkennzeichen.

Dem Sensor kann damit eine eindeutige Bezeichnung gegeben werden, beispielsweise der Messstellennamen oder die Tank- bzw. Produktbezeichnung. In digitalen Systemen und der Dokumentation von größeren Anlagen muss zur genaueren Identifizierung der einzelnen Messstellen eine einmalige Bezeichnung eingegeben werden.

Der Zeichenvorrat umfasst:

- Buchstaben von A ... Z
- Zahlen von 0 ... 9
- Sonderzeichen +, -, /, -

<b>Inbetriebnahme</b> Display Diagnose Weitere Einstellungen Info	<b>Inbetriebnahme</b> <b>Messstellennamen</b> Medium Anwendung Behälterform Behälterhöhe/Messber. ▼	<b>Messstellennamen</b>  <b>Sensor</b>
---	---	--

### Inbetriebnahme - Medium

Jedes Medium hat ein unterschiedliches Reflexionsverhalten. Bei Flüssigkeiten kommen unruhige Mediumoberflächen und Schaumbildung als störende Faktoren hinzu. Bei Schüttgütern sind dies Staubeentwicklung, Schüttkegel und zusätzliche Echos durch die Behälterwand.

Um den Sensor an diese unterschiedlichen Messbedingungen anzupassen, sollte in diesem Menüpunkt zuerst die Auswahl "*Flüssigkeit*" oder "*Schüttgut*" getroffen werden.

<b>Inbetriebnahme</b> Messstellennamen <b>Medium</b> Anwendung Behälterform Behälterhöhe/Messber. ▼	<b>Medium</b> <b>Flüssigkeit</b> <b>Wasserlösung</b> ▼	Lösungsmittel Chem. Gemische ✓ <b>Wasserlösung</b>
<b>Medium</b> <b>Schüttgut</b> <b>Schotter/Kiesel</b> ▼	<b>Medium</b> Pulver/Staub Granulat/Pellets ✓ <b>Schotter/Kiesel</b>	

Durch diese Auswahl wird der Sensor optimal an das Produkt angepasst und die Messsicherheit vor allem bei Medien mit schlechten Reflexionseigenschaften deutlich erhöht.

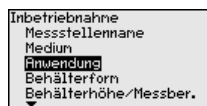
Geben Sie die gewünschten Parameter über die entsprechenden Tasten ein, speichern Ihre Eingaben mit **[OK]** und gehen Sie mit **[ESC]** und **[→]** zum nächsten Menüpunkt.

### Inbetriebnahme - Anwendung

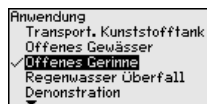
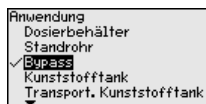
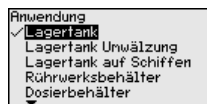
Zusätzlich zum Medium kann auch die Anwendung bzw. der Einsatzort die Messung beeinflussen.

Dieser Menüpunkt ermöglicht es Ihnen, den Sensor an die Messbedingungen anzupassen. Die Einstellmöglichkeiten hängen von der

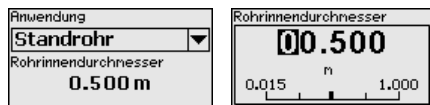
getroffenen Auswahl "Flüssigkeit" oder "Schüttgut" unter "Medium" ab.



Bei "Flüssigkeit" stehen folgende Auswahlmöglichkeiten zur Verfügung:



Die Auswahl "Standrohr" öffnet ein neues Fenster, in dem der Innendurchmesser des verwendeten Standrohres eingegeben wird.



Im Folgenden werden die Merkmale der Anwendungen und die messtechnischen Eigenschaften des Sensors beschrieben.



#### Hinweis:

Der Betrieb des Gerätes in den folgenden Anwendungen unterliegt möglicherweise nationalen Einschränkungen bezüglich der funkttechnischen Zulassung (siehe Kapitel "Zu Ihrer Sicherheit"):

- Kunststofftank
- Transportabler Kunststofftank
- Offenes Gewässer
- Offenes Gerinne
- Regenwasserüberfall

#### Lagertank:

- Aufbau: großvolumig, stehend zylindrisch, liegend rund
- Mediumgeschwindigkeit: langsame Befüllung und Entleerung
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung
  - Ruhige Mediumoberfläche
  - Hohe Anforderungen an die Messgenauigkeit
- Eigenschaften Sensor:
  - Geringe Empfindlichkeit gegen sporadische Störschalls
  - Stabile und sichere Messwerte durch Mittelwertbildung
  - Hohe Messgenauigkeit
  - Kurze Reaktionszeit des Sensors nicht erforderlich

#### Lagertank Umwälzung:

- Aufbau: großvolumig, stehend zylindrisch, liegend rund
- Mediumgeschwindigkeit: langsame Befüllung und Entleerung
- Einbauten: kleines seitlich eingebautes oder großes von oben eingebautes Rührwerk
- Prozess-/Messbedingungen:



- Relativ ruhige Mediumoberfläche
- Hohe Anforderungen an die Messgenauigkeit
- Kondensatbildung
- Geringe Schaumbildung
- Überfüllung möglich
- Eigenschaften Sensor:
  - Geringe Empfindlichkeit gegen sporadische Störechos
  - Stabile und sichere Messwerte durch Mittelwertbildung
  - Hohe Messgenauigkeit, da nicht für max. Geschwindigkeit eingestellt
  - Störsignalausblendung empfohlen

### Lagertank auf Schiffen:

- Mediumgeschwindigkeit: langsame Befüllung und Entleerung
- Behälter:
  - Einbauten im Bodenbereich (Versteifungen, Heizschlangen)
  - Hohe Stutzen 200 ... 500 mm, auch mit großen Durchmessern
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung, Produktablagerungen durch Bewegung
  - Höchste Anforderung an die Messgenauigkeit ab 95 %
- Eigenschaften Sensor:
  - Geringe Empfindlichkeit gegen sporadische Störechos
  - Stabile und sichere Messwerte durch Mittelwertbildung
  - Hohe Messgenauigkeit
  - Störsignalausblendung erforderlich

### Rührwerksbehälter:

- Aufbau: alle Behältergrößen möglich
- Mediumgeschwindigkeit:
  - Schnelle bis langsame Befüllung möglich
  - Behälter wird sehr häufig befüllt und entleert
- Behälter:
  - Stutzen vorhanden
  - Große Rührwerksflügel aus Metall
  - Strömungsbrecher, Heizschlangen
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung, Produktablagerungen durch Bewegung
  - Starke Trombenbildung
  - Stark bewegte Oberfläche, Schaumbildung
- Eigenschaften Sensor:
  - Höhere Messgeschwindigkeit durch weniger Mittelwertbildung
  - Sporadische Störechos werden unterdrückt

### Dosierbehälter:

- Aufbau: alle Behältergrößen möglich
- Mediumgeschwindigkeit:
  - Sehr schnelle Befüllung und Entleerung
  - Behälter wird sehr häufig befüllt und entleert
- Behälter: beengte Einbausituation
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung, Produktablagerungen an der Antenne
  - Schaumbildung
- Eigenschaften Sensor:

- Messgeschwindigkeit optimiert durch nahezu keine Mittelwertbildung
- Sporadische Störechos werden unterdrückt
- Störsignalausblendung empfohlen

**Standrohr:**

- Mediumgeschwindigkeit: Sehr schnelle Befüllung und Entleerung
- Behälter:
  - Entlüftungsbohrung
  - Verbindungsstellen wie Flansche, Schweißnähte
  - Laufzeitverschiebung im Rohr
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung
  - Anhaftungen
- Eigenschaften Sensor:
  - Messgeschwindigkeit optimiert durch wenig Mittelwertbildung
  - Eingabe des Rohrinneindurchmessers berücksichtigt die Laufzeitverschiebung
  - Echodetektionsempfindlichkeit reduziert

**Bypass:**

- Mediumgeschwindigkeit:
  - Schnelle bis langsame Befüllung bei kurzen bis langen Bypassrohren möglich
  - Oft wird der Füllstand über eine Regelung gehalten
- Behälter:
  - Seitliche Zugänge und Abgänge
  - Verbindungsstellen wie Flansche, Schweißnähte
  - Laufzeitverschiebung im Rohr
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung
  - Anhaftungen
  - Trennung von Öl und Wasser möglich
  - Überfüllung bis in die Antenne möglich
- Eigenschaften Sensor:
  - Messgeschwindigkeit optimiert durch wenig Mittelwertbildung
  - Eingabe des Rohrinneindurchmessers berücksichtigt die Laufzeitverschiebung
  - Echodetektionsempfindlichkeit reduziert
  - Störsignalausblendung empfohlen

**Kunststofftank:**

- Behälter:
  - Messung fest an- bzw. eingebaut
  - Messung je nach Anwendung durch die Behälterdecke
  - Bei leerem Behälter kann Messung durch den Boden gehen
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Kondensatbildung an der Kunststoffdecke
  - Bei Außenanlagen Ablagerung von Wasser oder Schnee auf der Behälterdecke möglich
- Eigenschaften Sensor:
  - Störsignale außerhalb des Behälters werden auch berücksichtigt

- Störsignalausblendung empfohlen

## **Transportabler Kunststofftank:**

- Behälter:
  - Material und Dicke unterschiedlich
  - Messung durch die Behälterdecke
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Messwertsprung beim Behältertausch
- Eigenschaften Sensor:
  - Schnelle Anpassung an veränderte Reflexionsbedingungen durch Behälterwechsel
  - Störsignalausblendung erforderlich

## **Offenes Gewässer:**

- Pegeländerungsgeschwindigkeit: langsame Pegeländerung
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Abstand Sensor Wasseroberfläche ist groß
  - Hohe Dämpfung des Ausgangssignals aufgrund von Wellenbildung
  - Eis- und Kondensatbildung an der Antenne möglich
  - Spinnen und Insekten nisten in den Antennen
  - Schwemmgut oder Tiere sporadisch auf der Wasseroberfläche
- Eigenschaften Sensor:
  - Stabile und sichere Messwerte durch hohe Mittelwertbildung
  - Unempfindlich im Nahbereich

## **Offenes Gerinne:**

- Pegeländerungsgeschwindigkeit: langsame Pegeländerung
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Eis- und Kondensatbildung an der Antenne möglich
  - Spinnen und Insekten nisten in den Antennen
  - Ruhige Wasseroberfläche
  - Genaues Messergebnis gefordert
  - Abstände zur Wasseroberfläche normalerweise relativ groß
- Eigenschaften Sensor:
  - Stabile und sichere Messwerte durch hohe Mittelwertbildung
  - Unempfindlich im Nahbereich

## **Regenwasserüberfall:**

- Pegeländerungsgeschwindigkeit: langsame Pegeländerung
- Prozess-/Messbedingungen:
  - Eis- und Kondensatbildung an der Antenne möglich
  - Spinnen und Insekten nisten in den Antennen
  - Turbulente Wasseroberfläche
  - Sensorüberflutung möglich
- Eigenschaften Sensor:
  - Stabile und sichere Messwerte durch hohe Mittelwertbildung
  - Unempfindlich im Nahbereich

## **Demonstration:**

- Einstellung für alle Anwendungen, die nicht typisch Füllstandmessung sind
  - Gerätedemonstration

- Objekterkennung/-überwachung (zusätzliche Einstellungen erforderlich)
- Eigenschaften Sensor:
  - Sensor akzeptiert jegliche Messwertänderung innerhalb des Messbereichs sofort
  - Hohe Empfindlichkeit gegen Störungen, da fast keine Mittelwertbildung

**Vorsicht:**

Falls im Behälter eine Trennung von Flüssigkeiten mit unterschiedlicher Dielektrizitätszahl auftritt, z. B. durch Kondenswasserbildung, dann kann der Radarsensor unter bestimmten Umständen nur das Medium mit der höheren Dielektrizitätszahl detektieren. Beachten Sie, dass Trennschichten somit zu Fehlmessungen führen können.

Wenn Sie die Gesamthöhe beider Flüssigkeiten sicher messen wollen, kontaktieren Sie unseren Service oder verwenden Sie ein Gerät zur Trennschichtmessung.

**Inbetriebnahme - Behälterform**

Neben dem Medium und der Anwendung kann auch die Behälterform die Messung beeinflussen. Um den Sensor an diese Messbedingungen anzupassen, bietet Ihnen dieser Menüpunkt bei bestimmten Anwendungen für Behälterboden und -decke verschiedene Auswahlmöglichkeiten.

Inbetriebnahme Medium Anwendung Behälterform Behälterhöhe/Messber. Max.-Abgleich ▼	Behälterboden ✓ Gerade Konisch Schräg	Behälterdeckel Gerade ✓ Klöppelförmig
--	--	---

Geben Sie die gewünschten Parameter über die entsprechenden Tasten ein, speichern Ihre Eingaben mit **[OK]** und gehen Sie mit **[ESC]** und **[→]** zum nächsten Menüpunkt.

**Inbetriebnahme - Behälterhöhe, Messbereich**

Durch diese Auswahl wird der Arbeitsbereich des Sensors an die Behälterhöhe angepasst und die Messsicherheit bei den unterschiedlichen Rahmenbedingungen deutlich erhöht.

Unabhängig davon ist nachfolgend noch der Min.-Abgleich durchzuführen.

Inbetriebnahme Medium Anwendung Behälterform Behälterhöhe/Messber. Max.-Abgleich ▼	Behälterhöhe/Messbereich 35.000m
--	-------------------------------------

Geben Sie die gewünschten Parameter über die entsprechenden Tasten ein, speichern Ihre Eingaben mit **[OK]** und gehen Sie mit **[ESC]** und **[→]** zum nächsten Menüpunkt.

**Inbetriebnahme - Abgleich**

Da es sich bei einem Radarsensor um ein Distanzmessgerät handelt, wird die Entfernung vom Sensor bis zur Mediumoberfläche gemessen. Um die eigentliche Mediumhöhe anzeigen zu können, muss eine Zuweisung der gemessenen Distanz zur prozentualen Höhe erfolgen. Zur Durchführung dieses Abgleichs wird die Distanz bei vollem und leerem Behälter eingegeben, siehe folgendes Beispiel:

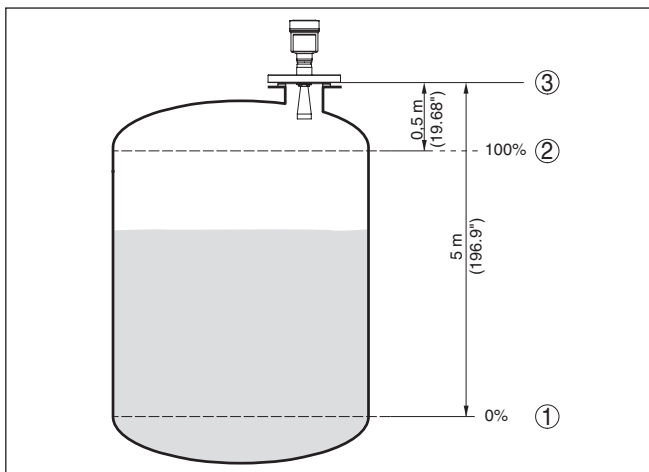


Abb. 34: Parametrierbeispiel Min.-/Max.-Abgleich

- 1 Min. Füllstand = max. Messdistanz
- 2 Max. Füllstand = min. Messdistanz
- 3 Bezugsebene

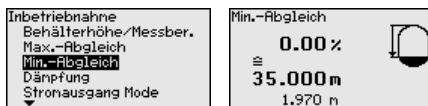
Sind diese Werte nicht bekannt, kann auch mit den Distanzen beispielsweise von 10 % und 90 % abgeglichen werden. Ausgangspunkt für diese Distanzangaben ist immer die Bezugsebene, d. h. die Dichtfläche des Gewindes oder Flansches. Weitere Angaben zur Bezugsebene finden Sie in den Kapiteln "Montagehinweise" und "Technische Daten". Anhand dieser Eingaben wird dann die eigentliche Füllhöhe errechnet.

Der aktuelle Füllstand spielt bei diesem Abgleich keine Rolle, der Min.-/Max.-Abgleich wird immer ohne Veränderung des Mediums durchgeführt. Somit können diese Einstellungen bereits im Vorfeld durchgeführt werden, ohne dass das Gerät eingebaut sein muss.

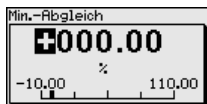
### Inbetriebnahme - Min.-Abgleich

Gehen Sie wie folgt vor:

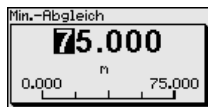
1. Den Menüpunkt "Inbetriebnahme" mit [**->**] auswählen und mit [**OK**] bestätigen. Nun mit [**->**] den Menüpunkt "Min.-Abgleich" auswählen und mit [**OK**] bestätigen.



2. Mit [**OK**] den Prozentwert editieren und den Cursor mit [**->**] auf die gewünschte Stelle setzen.



- Den gewünschten Prozentwert mit **[+]** einstellen und mit **[OK]** speichern. Der Cursor springt nun auf den Distanzwert.

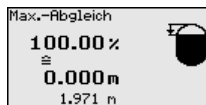
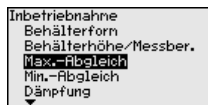


- Passend zum Prozentwert den passenden Distanzwert in Meter für den leeren Behälter eingeben (z. B. Distanz vom Sensor bis zum Behälterboden).
- Einstellungen mit **[OK]** speichern und mit **[ESC]** und **[>]** zum Max.-Abgleich wechseln.

### Inbetriebnahme - Max.-Abgleich

Gehen Sie wie folgt vor:

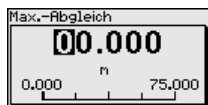
- Mit **[>]** den Menüpunkt Max.-Abgleich auswählen und mit **[OK]** bestätigen.



- Mit **[OK]** den Prozentwert zum Editieren vorbereiten und den Cursor mit **[>]** auf die gewünschte Stelle setzen.



- Den gewünschten Prozentwert mit **[+]** einstellen und mit **[OK]** speichern. Der Cursor springt nun auf den Distanzwert.



- Passend zum Prozentwert den passenden Distanzwert in Meter für den vollen Behälter eingeben. Beachten Sie dabei, dass der maximale Füllstand unterhalb des Mindestabstandes zum Antennenrand liegen muss.
- Einstellungen mit **[OK]** speichern

### Inbetriebnahme - AI FB1 Channel

Der Channel ist der Eingangswahlschalter für den Funktionsblock (FB) des Sensors. Innerhalb des Funktionsblocks werden zusätzliche Skalierungen (Out-Scale) durchgeführt. In diesem Menüpunkt wird der Wert für den Funktionsblock ausgewählt:

- PV (Primary Value):
  - Linearisierter Prozentwert
- SV1 (Secondary Value 1):
  - Prozent bei Radar-, Geführte Mikrowelle- und Ultraschallsensoren
  - Druck bzw. Höhe bei Druckmessumformern
- SV2 (Secondary Value 2):

- Distanz bei Radar-, Geführte Mikrowelle- und Ultraschallsensoren
- Prozent bei Druckmessumformern
- Höhe

<b>Inbetriebnahme</b> Display Diagnose Weitere Einstellungen Info	<b>Inbetriebnahme</b> <b>Messstellennamen</b> Medium Anwendung Behälterform Behälterhöhe/Messber.	<b>Inbetriebnahme</b> Max.-Abgleich Min.-Abgleich <b>AI FB1 Channel</b> AI FB1 Skalierungseinheit AI FB1 Skalierung
AI FB1 Channel <b>PV (lin. Proz.)</b>	<input checked="" type="checkbox"/> <b>PU (lin. Proz.)</b> SU1 (Prozent) SU2 (Distanz) Höhe	

### Inbetriebnahme - AI FB1 Skalierung

Innerhalb des Funktionsblocks werden zusätzliche Skalierungen (Out-Scale) durchgeführt. In diesem Menüpunkt wird die Einheit der Skalierung eingegeben.

<b>Inbetriebnahme</b> Display Diagnose Weitere Einstellungen Info	<b>Inbetriebnahme</b> <b>Messstellennamen</b> Medium Anwendung Behälterform Behälterhöhe/Messber.	<b>Inbetriebnahme</b> AI FB1 Channel AI FB1 Skalierungseinheit <b>AI FB1 Skalierung</b> AI FB1 Dämpfung Bedienung sperren
Skalierung 0.00 lin% ≡ 0.00 % 100.00 lin% ≡ 100.00 %		

### Inbetriebnahme - AI FB1 Skalierungseinheit

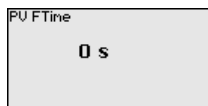
Innerhalb des Funktionsblocks werden zusätzliche Skalierungen (Out-Scale) durchgeführt. In diesem Menüpunkt wird die Skalierungseinheit ausgewählt. Zur besseren Übersicht sind die Einheiten in Gruppen zusammengefasst:

<b>Inbetriebnahme</b> Display Diagnose Weitere Einstellungen Info	<b>Inbetriebnahme</b> <b>Messstellennamen</b> Medium Anwendung Behälterform Behälterhöhe/Messber.	<b>Inbetriebnahme</b> AI FB1 Channel AI FB1 Skalierungseinheit <b>AI FB1 Skalierungseinheit</b> AI FB1 Skalierung AI FB1 Dämpfung
Out Scale Unit <b>sonstige</b> %	<b>Druck</b> Höhe Masse Durchfluss Volumen	<b>in</b> ft in cm mm

### Inbetriebnahme - AI FB1 Dämpfung

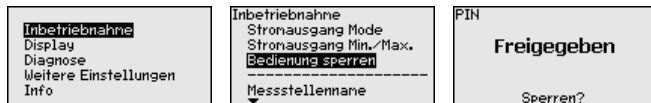
Zur Dämpfung von prozessbedingten Messwertschwankungen stellen Sie in diesem Menüpunkt eine Integrationszeit von 0 ... 999 s ein. Die Werkseinstellung ist je nach Sensortyp 0 s bzw. 1 s.

<b>Inbetriebnahme</b> Display Diagnose Weitere Einstellungen Info	<b>Inbetriebnahme</b> <b>Messstellennamen</b> Medium Anwendung Behälterform Behälterhöhe/Messber.	<b>Inbetriebnahme</b> AI FB1 Skalierungseinheit AI FB1 Skalierung <b>AI FB1 Dämpfung</b> Bedienung sperren



### Inbetriebnahme - Bedienung sperren

In diesem Menüpunkt wird die PIN dauerhaft aktiviert/deaktiviert. Mit der Eingabe einer 4-stelligen PIN schützen Sie die Sensordaten vor unerlaubtem Zugriff und unbeabsichtigten Veränderungen. Ist die PIN dauerhaft aktiviert, so kann sie in jedem Menüpunkt temporär (d. h. für ca. 60 Minuten) deaktiviert werden.



Bei aktiver PIN sind nur noch folgende Funktionen zulässig:

- Menüpunkte anwählen und Daten anzeigen
- Daten aus Sensor in das Anzeige- und Bedienmodul einlesen



### Vorsicht:

Bei aktiver PIN ist die Bedienung über PACTware/DTM sowie über andere Systeme ebenfalls gesperrt.

Die PIN im Auslieferungszustand lautet "0000".

### Display - Sprache

Dieser Menüpunkt ermöglicht Ihnen die Einstellung der gewünschten Landessprache.



Der Sensor ist im Auslieferungszustand auf die bestellte Landessprache eingestellt.

### Display - Anzeigewert

Im Menü "Display" definieren Sie, welcher Messwert auf dem Display angezeigt wird.

Der Sensor liefert folgende Messwerte:

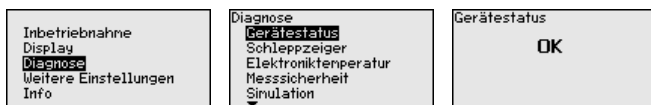
- PV (Primary Value): Linearisierter Prozentwert
- SV1 (Secondary Value 1): Prozentwert nach Abgleich
- SV2 (Secondary Value 2): Distanzwert vor Abgleich
- AI FB1 (OUT)
- AI FB2 (OUT)
- AI FB3 (OUT)
- Höhe





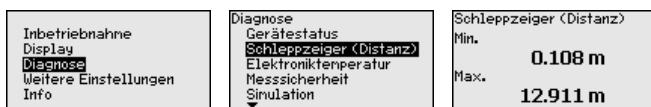
### Diagnose - Gerätestatus

In diesem Menüpunkt wird der Gerätestatus angezeigt.



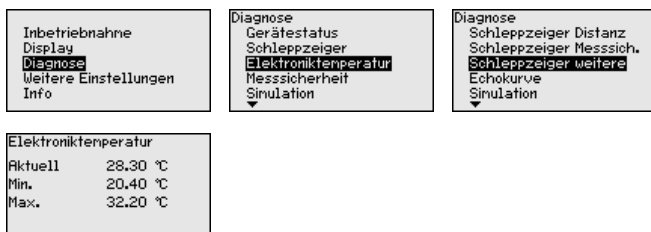
### Diagnose - Schleppzeiger (Distanz)

Im Sensor werden der jeweils minimale und maximale Distanz-Messwert gespeichert. Im Menüpunkt "Schleppzeiger" werden die Werte angezeigt.



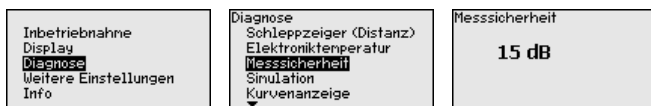
### Diagnose - Elektroniktemperatur

Im Sensor werden der jeweils minimale und maximale Wert der Elektroniktemperatur gespeichert. Im Menüpunkt "Schleppzeiger" werden diese Werte sowie der aktuelle Temperaturwert angezeigt.



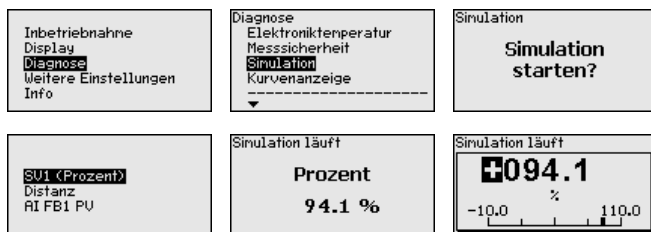
### Diagnose - Messsicherheit

Bei berührungslos arbeitenden Füllstandsensoren kann die Messung durch die Prozessbedingungen beeinflusst werden. In diesem Menüpunkt wird die Messsicherheit des Füllstandechos als dB-Wert angezeigt. Die Messsicherheit ist Signalstärke minus Rauschen. Je größer der Wert ist, desto sicherer funktioniert die Messung. Bei einer funktionierenden Messung sind die Werte > 10 dB.



### Diagnose - Simulation

In diesem Menüpunkt simulieren Sie Messwerte über den Signalausgang. Damit lässt sich der Signalweg über den Segmentkoppler bis zur Eingangskarte des Leitsystems testen.



So starten Sie die Simulation:

1. **[OK]** drücken
2. Mit **[->]** die gewünschte Simulationsgröße auswählen und mit **[OK]** bestätigen.
3. Mit **[OK]** die Simulation starten, zunächst wird der aktuelle Messwert in % angezeigt
4. Mit **[OK]** den Editiermodus starten
5. Mit **[+]** und **[->]** den gewünschten Zahlenwert einstellen
6. **[OK]** drücken



#### Hinweis:

Bei laufender Simulation wird der simulierte Wert als Profibus-PA-Signal ausgegeben.

So brechen Sie die Simulation ab:

→ **[ESC]** drücken

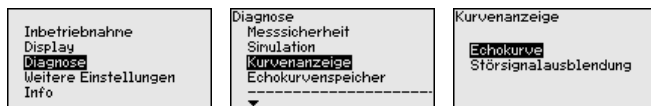


#### Information:

10 Minuten nach der letzten Tastenbetätigung wird die Simulation automatisch abgebrochen.

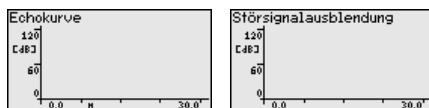
## Diagnose - Kurvenanzeige

Die "Echokurve" stellt die Signalstärke der Echos über den Messbereich in dB dar. Die Signalstärke ermöglicht eine Beurteilung der Qualität der Messung.



Die "Störsignalausblendung" stellt die gespeicherten Störechos (siehe Menü "weitere Einstellungen") des leeren Behälters mit Signalstärke in "dB" über den Messbereich dar.

Ein Vergleich von Echokurve und Störsignalausblendung lässt eine genauere Aussage über die Messsicherheit zu.



Die gewählte Kurve wird laufend aktualisiert. Mit der Taste **[OK]** wird ein Untermenü mit Zoom-Funktionen geöffnet:

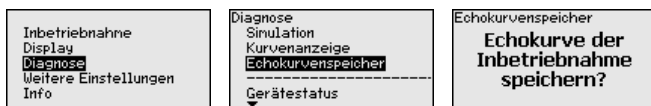
- "X-Zoom": Lupenfunktion für die Messentfernung

- "Y-Zoom": 1-, 2-, 5- und 10-fache Vergrößerung des Signals in "dB"
- "Unzoom": Rücksetzen der Darstellung auf den Nennmessbereich mit einfacher Vergrößerung

### Diagnose - Echokurven-speicher

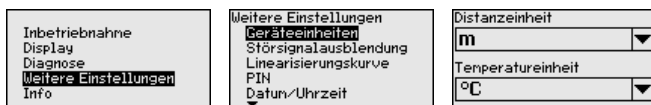
Die Funktion "Echokurvenspeicher" ermöglicht es, die Echokurve zum Zeitpunkt der Inbetriebnahme zu speichern. Generell ist dies empfehlenswert, zur Nutzung der Asset-Management-Funktionalität sogar zwingend erforderlich. Die Speicherung sollte bei möglichst geringem Füllstand erfolgen.

Mit der Bediensoftware PACTware und dem PC kann die hochaufgelöste Echokurve angezeigt und genutzt werden, um Signalveränderungen über die Betriebszeit zu erkennen. Zusätzlich kann die Echokurve der Inbetriebnahme auch im Echokurvenfenster eingeblendet und mit der aktuellen Echokurve verglichen werden.



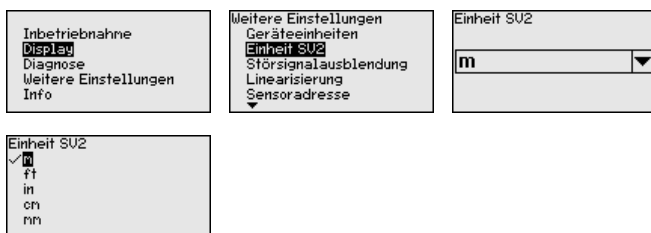
### Weitere Einstellungen - Geräteeinheiten

In diesem Menüpunkt wählen Sie die Messgröße des Systems und die Temperatureinheit.



### Weitere Einstellungen - Einheit SV2

In diesem Menüpunkt definieren Sie die Einheit des Secondary Values 2 (SV2):



### Weitere Einstellungen - Störsignalausblendung

Folgende Gegebenheiten verursachen Störreflexionen und können die Messung beeinträchtigen:

- Hohe Stutzen
- Behältereinbauten, wie Verstrebungen
- Rührwerke
- Anhaftungen oder Schweißnähte an Behälterwänden



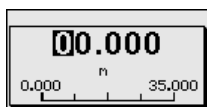
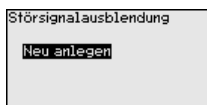
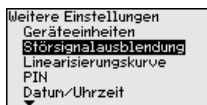
#### Hinweis:

Eine Störsignalausblendung erfasst, markiert und speichert diese Störsignale, damit sie für die Füllstandmessung nicht mehr berücksichtigt werden.

Dies sollte bei geringem Füllstand erfolgen, damit alle evtl. vorhandenen Störreflexionen erfasst werden können.

Gehen Sie wie folgt vor:

1. Mit **[F5]** den Menüpunkt "*Störsignalausblendung*" auswählen und mit **[OK]** bestätigen.



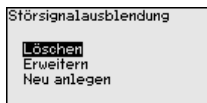
2. Dreimal mit **[OK]** bestätigen und die tatsächliche Distanz vom Sensor bis zur Oberfläche des Mediums eingeben.
3. Alle in diesem Bereich vorhandenen Störsignale werden nun nach Bestätigen mit **[OK]** vom Sensor erfasst und abgespeichert.



#### Hinweis:

Überprüfen Sie die Distanz zur Mediumoberfläche, da bei einer falschen (zu großen) Angabe der aktuelle Füllstand als Störsignal abgespeichert wird. Somit kann in diesem Bereich der Füllstand nicht mehr erfasst werden.

Wurde im Sensor bereits eine Störsignalausblendung angelegt, so erscheint bei Anwahl "*Störsignalausblendung*" folgendes Menüfenster:



**Löschen:** eine bereits angelegte Störsignalausblendung wird komplett gelöscht. Dies ist sinnvoll, wenn die angelegte Störsignalausblendung nicht mehr zu den messtechnischen Gegebenheiten des Behälters passt.

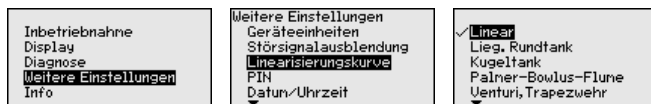
**Erweitern:** eine bereits angelegte Störsignalausblendung wird erweitert. Dies ist sinnvoll, wenn eine Störsignalausblendung bei einem zu hohen Füllstand durchgeführt wurde und damit nicht alle Störsignale erfasst werden konnten. Bei Anwahl "*Erweitern*" wird die Distanz zur Füllgutoberfläche der angelegten Störsignalausblendung angezeigt. Dieser Wert kann nun verändert und die Störsignalausblendung auf diesen Bereich erweitert werden.

#### Weitere Einstellungen - Linearisierung

Eine Linearisierung ist bei allen Behältern erforderlich, bei denen das Behältervolumen nicht linear mit der Füllstandhöhe ansteigt - z. B. bei einem liegenden Rundtank oder Kugeltank - und die Anzeige oder Ausgabe des Volumens gewünscht ist. Für diese Behälter sind

entsprechende Linearisierungskurven hinterlegt. Sie geben das Verhältnis zwischen prozentualer Füllstandhöhe und dem Behältervolumen an.

Durch Aktivierung der passenden Kurve wird das prozentuale Behältervolumen korrekt angezeigt. Falls das Volumen nicht in Prozent, sondern beispielsweise in Liter oder Kilogramm angezeigt werden soll, kann zusätzlich eine Skalierung im Menüpunkt "Display" eingestellt werden.



Geben Sie die gewünschten Parameter über die entsprechenden Tasten ein, speichern Sie Ihre Eingaben und springen Sie mit der **[ESC]**- und **[→]**-Taste zum nächsten Menüpunkt.



### Vorsicht:

Beim Einsatz von Geräten mit entsprechender Zulassung als Teil einer Überfüllsicherung nach WHG ist folgendes zu beachten:

Wird eine Linearisierungskurve gewählt, so ist das Messsignal nicht mehr zwangsweise linear zur Füllhöhe. Dies ist vom Anwender insbesondere bei der Einstellung des Schaltpunktes am Grenzsinalgeber zu berücksichtigen.

### Weitere Einstellungen - Sensoradresse

In diesem Menüpunkt wird die Sensoradresse am Profibus PA eingestellt.

Jedem Profibus-PA-Gerät muss eine Adresse zugewiesen werden. Die zugelassenen Adressen liegen im Bereich von 0 bis 126. Jede Adresse darf in einem Profibus-PA-Netz nur einmal vergeben werden. Nur bei korrekt eingestellter Adresse wird der Sensor vom Leitsystem erkannt.

Im Auslieferungszustand werkseitig ist die Adresse 126 eingestellt. Diese kann zur Funktionsprüfung des Gerätes und zum Anschluss an ein vorhandenes Profibus-PA-Netzwerk genutzt werden. Anschließend muss diese Adresse geändert werden, um weitere Geräte einbinden zu können.

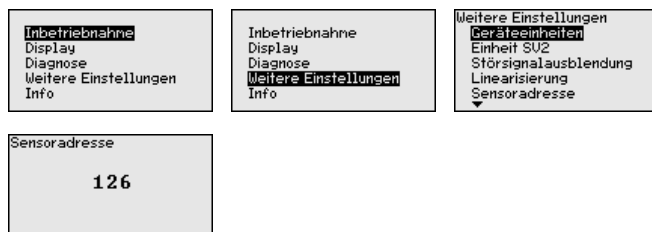
Die Adresseinstellung erfolgt wahlweise über:

- Die Adresswahlschalter im Elektronikraum des Gerätes (hardwaremäßige Adresseinstellung)
- Das Anzeige- und Bedienmodul (softwaremäßige Adresseinstellung)
- PACTware/DTM (softwaremäßige Adresseinstellung)



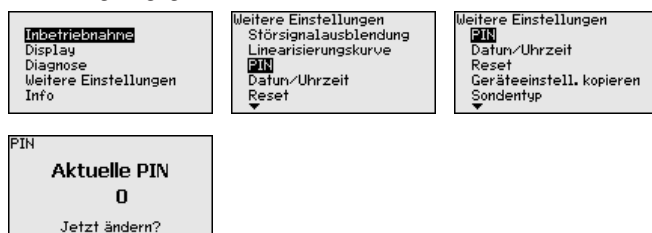
### Hinweis:

Die softwaremäßige Adressierung ist nur möglich, wenn mit den Adresswahlschaltern am Gerät die Adresse 126 oder größer eingestellt ist.



### Weitere Einstellungen - PIN

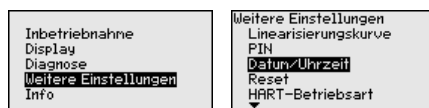
Mit der Eingabe einer 4-stelligen PIN schützen Sie die Sensordaten vor unerlaubtem Zugriff und unbeabsichtigten Veränderungen. In diesem Menüpunkt wird die PIN angezeigt bzw. editiert und verändert. Er ist jedoch nur verfügbar, wenn unter im Menü "Inbetriebnahme" die Bedienung freigegeben wurde.



Die PIN im Auslieferungszustand lautet "0000".

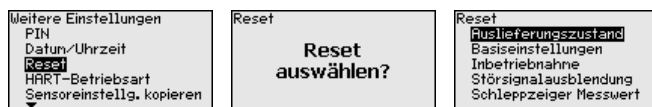
### Weitere Einstellungen - Datum/Uhrzeit

In diesem Menüpunkt wird die interne Uhr des Sensors eingestellt.



### Weitere Einstellungen - Reset

Bei einem Reset werden alle Einstellungen bis auf wenige Ausnahmen zurückgesetzt. Die Ausnahmen sind: PIN, Sprache, Beleuchtung, SIL und HART-Betriebsart.



Folgende Resetfunktionen stehen zur Verfügung:

- **Auslieferungszustand:** Wiederherstellen der Parametereinstellungen zum Zeitpunkt der Auslieferung werkseitig inkl. der auftragsspezifischen Einstellungen. Eine angelegte Störsignalausblendung, frei programmierte Linearisierungskurve, Messwert-speicher, Echokurvenspeicher sowie Ereignisspeicher werden gelöscht.
- **Basiseinstellungen:** Zurücksetzen der Parametereinstellungen inkl. Spezialparameter auf die Defaultwerte des jeweiligen Gerätes. Eine angelegte Störsignalausblendung, frei programmierte

Linearisierungskurve, Messwertspeicher, Echokurvenspeicher sowie Ereignisspeicher werden gelöscht.

- **Inbetriebnahme:** Zurücksetzen der Parametereinstellungen auf die Defaultwerte des jeweiligen Gerätes. Auftragsbezogene Einstellungen bleiben erhalten, werden aber nicht in die aktuellen Parameter übernommen. Eine angelegte Störsignalausblendung, frei programmierte Linearisierungskurve, Messwertspeicher, Echokurvenspeicher sowie Ereignisspeicher bleiben erhalten. Linearisierung wird auf linear gestellt.
- **Störsignalausblendung:** Löschen einer zuvor angelegten Störsignalausblendung. Die im Werk erstellte Störsignalausblendung bleibt aktiv.
- **Schleppzeiger Messwert:** Zurücksetzen der gemessenen Min.- und Max.-Distanzen auf den aktuellen Messwert.

Wählen Sie die gewünschte Resetfunktion mit **[->]** aus und bestätigen Sie mit **[OK]**.

Die folgende Tabelle zeigt die Defaultwerte des VEGAPULS 61:

Menü	Menüpunkt	Defaultwert
Inbetriebnahme	Messstellenname	Sensor
	Medium	Flüssigkeit/Wasserlösung Schüttgut/Schotter, Kies
	Anwendung	Lagertank Silo
	Behälterform	Behälterboden klöpperförmig Behälterdeckel klöpperförmig
	Behälterhöhe/Messbereich	Empfohlener Messbereich, siehe " <i>Technische Daten</i> " im Anhang.
	Min.-Abgleich	Empfohlener Messbereich, siehe " <i>Technische Daten</i> " im Anhang.
	Max.-Abgleich	0,000 m(d)
	AI FB1 Channel	PV (lin. Proz.)
	AI FB1 Skalierungseinheit	Höhe %
	AI FB1 Skalierung	0,00 lin %, 0,00 % 100,00 lin %, 100,00 %
	AI FB1 Dämpfung	0 s
	Bedienung sperren	Freigegeben
Display	Sprache	Wie Auftrag
	Anzeigewert	SV 1
	Beleuchtung	Eingeschaltet

Menü	Menüpunkt	Defaultwert
Weitere Einstellungen	Distanzeinheit	m
	Temperatureinheit	°C
	Einheit SV2	m
	Sondenlänge	Länge des Standrohres werkseitig
	Linearisierungskurve	Linear
	Sensoradresse	126

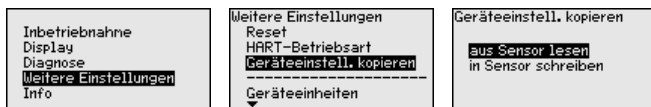
### Weitere Einstellungen - Geräteeinstellungen kopieren

Mit dieser Funktion werden Geräteeinstellungen kopiert. Folgende Funktionen stehen zur Verfügung:

- Daten aus dem Sensor in das Anzeige- und Bedienmodul speichern
- Daten aus dem Anzeige- und Bedienmodul in den Sensor speichern

Folgende Daten bzw. Einstellungen der Bedienung des Anzeige- und Bedienmoduls werden hierbei gespeichert:

- Alle Daten der Menüs "Inbetriebnahme" und "Display"
- Im Menü "Weitere Einstellungen" die Punkte "Distanzeinheit", "Temperatureinheit und Linearisierung"
- Die Werte der frei programmierbaren Linearisierungskurve



Die kopierten Daten werden in einem EEPROM-Speicher im Anzeige- und Bedienmodul dauerhaft gespeichert und bleiben auch bei Spannungsausfall erhalten. Sie können von dort aus in einen oder mehrere Sensoren geschrieben oder zur Datensicherung für einen eventuellen Sensortausch aufbewahrt werden.

Die Art und der Umfang der kopierten Daten hängen vom jeweiligen Sensor ab.

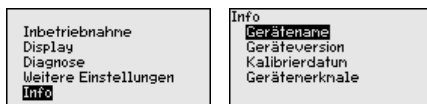


#### Hinweis:

Vor dem Speichern der Daten in den Sensor wird geprüft, ob die Daten zum Sensor passen. Falls die Daten nicht passen, so erfolgt eine Fehlermeldung bzw. wird die Funktion blockiert. Beim Schreiben der Daten in den Sensor wird angezeigt, von welchem Gerätetyp die Daten stammen und welche TAG-Nr. dieser Sensor hatte.

### Info - Geräteiname

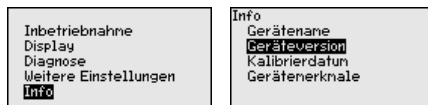
In diesem Menü lesen Sie den Gerätenamen und die Geräteseriennummer aus:





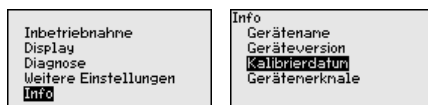
### Info - Geräteausführung

In diesem Menüpunkt wird die Hard- und Softwareversion des Sensors angezeigt.



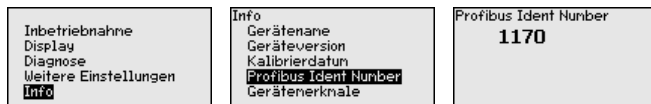
### Info - Kalibrierdatum

In diesem Menüpunkt wird das Datum der werkseitigen Kalibrierung des Sensors sowie das Datum der letzten Änderung von Sensorparametern über das Anzeige- und Bedienmodul bzw. über den PC angezeigt.



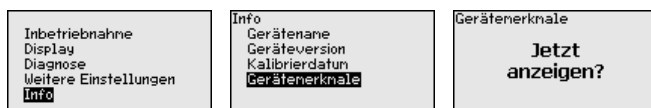
### Info - Profibus Ident Number

In diesem Menüpunkt wird die Profibus-Identnummer des Gerätes angezeigt.



### Gerätemerkmale

In diesem Menüpunkt werden Merkmale des Sensors wie Zulassung, Prozessanschluss, Dichtung, Messbereich, Elektronik, Gehäuse und weitere angezeigt.



## 6.5 Sicherung der Parametrierdaten

### Auf Papier

Es wird empfohlen, die eingestellten Daten zu notieren, z. B. in dieser Betriebsanleitung und anschließend zu archivieren. Sie stehen damit für mehrfache Nutzung bzw. für Servicezwecke zur Verfügung.

### Im Anzeige- und Bedienmodul

Ist das Gerät mit einem Anzeige- und Bedienmodul ausgestattet, so können die Parametrierdaten darin gespeichert werden. Die Vorgehensweise wird im Menüpunkt "Geräteeinstellungen kopieren" beschrieben.

## 7 In Betrieb nehmen mit PACTware

### 7.1 Den PC anschließen

Über Schnittstellenadapter direkt am Sensor

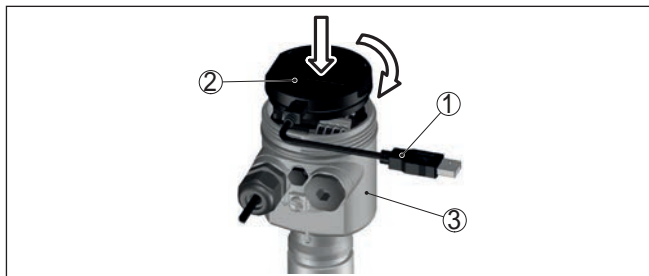


Abb. 35: Anschluss des PCs via Schnittstellenadapter direkt am Sensor

- 1 USB-Kabel zum PC
- 2 Schnittstellenadapter VEGACONNECT
- 3 Sensor

### 7.2 Parametrierung

#### Voraussetzungen

Zur Parametrierung des Gerätes über einen Windows-PC ist die Konfigurationssoftware PACTware und ein passender Gerätetreiber (DTM) nach dem FDT-Standard erforderlich. Die jeweils aktuelle PACTware-Version sowie alle verfügbaren DTMs sind in einer DTM Collection zusammengefasst. Weiterhin können die DTMs in andere Rahmenapplikationen nach FDT-Standard eingebunden werden.



#### Hinweis:

Um die Unterstützung aller Gerätefunktionen sicherzustellen, sollten Sie stets die neueste DTM Collection verwenden. Weiterhin sind nicht alle beschriebenen Funktionen in älteren Firmwareversionen enthalten. Die neueste Gerätesoftware können Sie von unserer Homepage herunterladen. Eine Beschreibung des Updateablaufs ist ebenfalls im Internet verfügbar.

Die weitere Inbetriebnahme wird in der Betriebsanleitung "DTM Collection/PACTware" beschrieben, die jeder DTM Collection beiliegt und über das Internet heruntergeladen werden kann. Weiterführende Beschreibungen sind in der Online-Hilfe von PACTware und den DTMs enthalten.

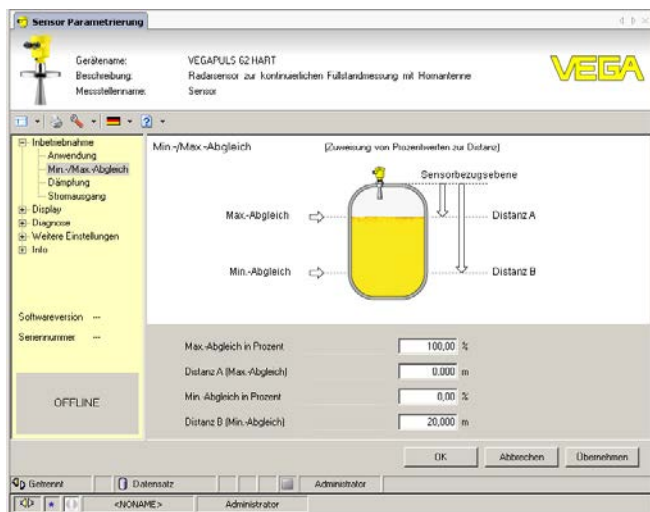


Abb. 36: Beispiel einer DTM-Ansicht

## Standard-/Vollversion

Alle Geräte-DTMs gibt es als kostenfreie Standardversion und als kostenpflichtige Vollversion. In der Standardversion sind alle Funktionen für eine komplette Inbetriebnahme bereits enthalten. Ein Assistent zum einfachen Projektaufbau vereinfacht die Bedienung erheblich. Auch das Speichern/Drucken des Projektes sowie eine Import-/Exportfunktion sind Bestandteil der Standardversion.

In der Vollversion ist zusätzlich eine erweiterte Druckfunktion zur vollständigen Projektdokumentation sowie die Speichermöglichkeit von Messwert- und Echokurven enthalten. Weiterhin ist hier ein Tankkalkulationsprogramm sowie ein Multiviewer zur Anzeige und Analyse der gespeicherten Messwert- und Echokurven verfügbar.

Die Standardversion kann auf [www.vega.com/downloads](http://www.vega.com/downloads) und "Software" heruntergeladen werden. Die Vollversion erhalten Sie auf einer CD über Ihre zuständige Vertretung.

## 7.3 Sicherung der Parametrierdaten

Es wird empfohlen, die Parametrierdaten über PACTware zu dokumentieren bzw. zu speichern. Sie stehen damit für mehrfache Nutzung bzw. für Servicezwecke zur Verfügung.

## **8 In Betrieb nehmen mit anderen Systemen**

### **8.1 DD-Bedienprogramme**

Für das Gerät stehen Gerätebeschreibungen als Enhanced Device Description (EDD) für DD-Bedienprogramme wie z. B. AMS™ und PDM zur Verfügung.

Die Dateien können auf [www.vega.com/downloads](http://www.vega.com/downloads) und "Software" heruntergeladen werden.

## 9 Diagnose, Asset Management und Service

### 9.1 Instandhalten

#### Wartung

Bei bestimmungsgemäßer Verwendung ist im Normalbetrieb keine besondere Wartung erforderlich.

#### Reinigung

Die Reinigung trägt dazu bei, dass Typschild und Markierungen auf dem Gerät sichtbar sind.

Beachten Sie hierzu folgendes:

- Nur Reinigungsmittel verwenden, die Gehäuse, Typschild und Dichtungen nicht angreifen
- Nur Reinigungsmethoden einsetzen, die der Geräteschutzart entsprechen

### 9.2 Messwert- und Ereignisspeicher

Das Gerät verfügt über mehrere Speicher, die zu Diagnosezwecken zur Verfügung stehen. Die Daten bleiben auch bei Spannungsunterbrechung erhalten.

#### Messwertspeicher

Bis zu 100.000 Messwerte können im Sensor in einem Ringspeicher gespeichert werden. Jeder Eintrag enthält Datum/Uhrzeit sowie den jeweiligen Messwert. Speicherbare Werte sind z. B.:

- Distanz
- Füllhöhe
- Prozentwert
- Lin.-Prozent
- Skaliert
- Stromwert
- Messsicherheit
- Elektroniktemperatur

Der Messwertspeicher ist im Auslieferungszustand aktiv und speichert alle 3 Minuten Distanz, Messsicherheit und Elektroniktemperatur.

Die gewünschten Werte und Aufzeichnungsbedingungen werden über einen PC mit PACTware/DTM bzw. das Leitsystem mit EDD festgelegt. Auf diesem Wege werden die Daten ausgelesen bzw. auch zurückgesetzt.

#### Ereignisspeicher

Bis zu 500 Ereignisse werden mit Zeitstempel automatisch im Sensor nicht löschbar gespeichert. Jeder Eintrag enthält Datum/Uhrzeit, Ereignistyp, Ereignisbeschreibung und Wert. Ereignistypen sind z. B.:

- Änderung eines Parameters
- Ein- und Ausschaltzeitpunkte
- Statusmeldungen (nach NE 107)
- Fehlermeldungen (nach NE 107)

Über einen PC mit PACTware/DTM bzw. das Leitsystem mit EDD werden die Daten ausgelesen.

## Echokurvenspeicher

Die Echokurven werden hierbei mit Datum und Uhrzeit und den dazu gehörigen Echodaten gespeichert. Der Speicher ist in zwei Bereiche aufgeteilt:

**Echokurve der Inbetriebnahme:** Diese dient als Referenz-Echokurve für die Messbedingungen bei der Inbetriebnahme. Veränderungen der Messbedingungen im Betrieb oder Anhaftungen am Sensor lassen sich so erkennen. Die Echokurve der Inbetriebnahme wird gespeichert über:

- PC mit PACTware/DTM
- Leitsystem mit EDD
- Anzeige- und Bedienmodul

**Weitere Echokurven:** In diesem Speicherbereich können bis zu 10 Echokurven im Sensor in einem Ringspeicher gespeichert werden. Die weiteren Echokurve werden gespeichert über:

- PC mit PACTware/DTM
- Leitsystem mit EDD

## 9.3 Asset-Management-Funktion

Das Gerät verfügt über eine Selbstüberwachung und Diagnose nach NE 107 und VDI/VDE 2650. Zu den in den folgenden Tabellen angegebenen Statusmeldungen sind detailliertere Fehlermeldungen unter dem Menüpunkt "Diagnose" via Anzeige- und Bedienmodul, PACTware/DTM und EDD ersichtlich.

## Statusmeldungen

Die Statusmeldungen sind in folgende Kategorien unterteilt:

- Ausfall
- Funktionskontrolle
- Außerhalb der Spezifikation
- Wartungsbedarf

und durch Piktogramme verdeutlicht:

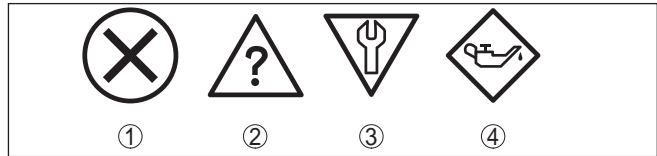


Abb. 37: Piktogramme der Statusmeldungen

- 1 Ausfall (Failure) - rot
- 2 Außerhalb der Spezifikation (Out of specification) - gelb
- 3 Funktionskontrolle (Function check) - orange
- 4 Wartungsbedarf (Maintenance) - blau

**Ausfall (Failure):** Aufgrund einer erkannten Funktionsstörung im Gerät gibt das Gerät eine Störmeldung aus.

Diese Statusmeldung ist immer aktiv. Eine Deaktivierung durch den Anwender ist nicht möglich.

**Funktionskontrolle (Function check):** Am Gerät wird gearbeitet, der Messwert ist vorübergehend ungültig (z. B. während der Simulation).

Diese Statusmeldung ist per Default inaktiv. Eine Aktivierung durch den Anwender über PACTware/DTM oder EDD ist möglich.

**Außerhalb der Spezifikation (Out of specification):** Der Messwert ist unsicher, da die Gerätespezifikation überschritten ist (z. B. Elektroniktemperatur).

Diese Statusmeldung ist per Default inaktiv. Eine Aktivierung durch den Anwender über PACTware/DTM oder EDD ist möglich.

**Wartungsbedarf (Maintenance):** Durch externe Einflüsse ist die Gerätefunktion eingeschränkt. Die Messung wird beeinflusst, der Messwert ist noch gültig. Gerät zur Wartung einplanen, da Ausfall in absehbarer Zeit zu erwarten ist (z. B. durch Anhaftungen).

Diese Statusmeldung ist per Default inaktiv. Eine Aktivierung durch den Anwender über PACTware/DTM oder EDD ist möglich.

## Failure (Ausfall)

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec Diagnosis Bits
F013 Kein Messwert vorhanden	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Sensor detektiert während des Betriebes kein Echo</li> <li>● Antennensystem verschmutzt oder defekt</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Einbau und/oder Parametrierung prüfen bzw. korrigieren</li> <li>● Prozessbaugruppe bzw. Antenne reinigen oder tauschen</li> </ul>	Bit 0
F017 Abgleichspanne zu klein	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Abgleich nicht innerhalb der Spezifikation</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Abgleich entsprechend der Grenzwerte ändern (Differenz zwischen Min. und Max. <math>\geq 10</math> mm)</li> </ul>	Bit 1
F025 Fehler in der Linearisierungstabelle	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Stützstellen sind nicht stetig steigend, z. B. unlogische Wertepaare</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Linearisierungstabelle prüfen</li> <li>● Tabelle löschen/neu anlegen</li> </ul>	Bit 2
F036 Keine lauffähige Software	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Fehlgeschlagenes oder abgebrochenes Softwareupdate</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Softwareupdate wiederholen</li> <li>● Elektronikausführung prüfen</li> <li>● Elektronik austauschen</li> <li>● Gerät zur Reparatur einsenden</li> </ul>	Bit 3
F040 Fehler in der Elektronik	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Hardwaredefekt</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Elektronik austauschen</li> <li>● Gerät zur Reparatur einsenden</li> </ul>	Bit 4
F080	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Allgemeiner Softwarefehler</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Betriebsspannung kurzzeitig trennen</li> </ul>	Bit 5
F105 Ermittle Messwert	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Gerät befindet sich noch in der Einschaltphase, der Messwert konnte noch nicht ermittelt werden</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Ende der Einschaltphase abwarten</li> <li>● Dauer je nach Ausführung und Parametrierung bis ca. 3 min.</li> </ul>	Bit 6
F113 Kommunikationsfehler	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Fehler in der internen Gerätekommunikation</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Betriebsspannung kurzzeitig trennen</li> <li>● Gerät zur Reparatur einsenden</li> </ul>	Bit 12
F125 Unzulässige Elektroniktemperatur	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Temperatur der Elektronik im nicht spezifizierten Bereich</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Umgebungstemperatur prüfen</li> <li>● Elektronik isolieren</li> <li>● Gerät mit höherem Temperaturbereich einsetzen</li> </ul>	Bit 7

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec Diagnosis Bits
F260 Fehler in der Kalibrierung	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Fehler in der im Werk durchgeführten Kalibrierung</li> <li>● Fehler im EEPROM</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Elektronik austauschen</li> <li>● Gerät zur Reparatur einsenden</li> </ul>	Bit 8
F261 Fehler in der Konfiguration	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Fehler bei der Inbetriebnahme</li> <li>● Störsignalausblendung fehlerhaft</li> <li>● Fehler beim Ausführen eines Resets</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Inbetriebnahme wiederholen</li> <li>● Reset wiederholen</li> </ul>	Bit 9
F264 Einbau-/Inbetriebnahmefehler	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Abgleich liegt nicht innerhalb der Behälterhöhe/des Messbereichs</li> <li>● Maximaler Messbereich des Gerätes nicht ausreichend</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Einbau und/oder Parametrierung prüfen bzw. korrigieren</li> <li>● Gerät mit größerem Messbereich einsetzen</li> </ul>	Bit 10
F265 Messfunktion gestört	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Sensor führt keine Messung mehr durch</li> <li>● Betriebsspannung zu niedrig</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Betriebsspannung prüfen</li> <li>● Reset durchführen</li> <li>● Betriebsspannung kurzzeitig trennen</li> </ul>	Bit 11

Tab. 6: Fehlercodes und Textmeldungen, Hinweise zur Ursache und Beseitigung

**Function check**

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec Diagnosis Bits
C700 Simulation aktiv	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Eine Simulation ist aktiv</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Simulation beenden</li> <li>● Automatisches Ende nach 60 Minuten abwarten</li> </ul>	Bit 19

Tab. 7: Fehlercodes und Textmeldungen, Hinweise zur Ursache und Beseitigung

**Out of specification**

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec Diagnosis Bits
S600 Unzulässige Elektroniktemperatur	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Temperatur der Elektronik im nicht spezifizierten Bereich</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Umgebungstemperatur prüfen</li> <li>● Elektronik isolieren</li> <li>● Gerät mit höherem Temperaturbereich einsetzen</li> </ul>	Bit 18
S601 Überfüllung	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Gefahr der Überfüllung des Behälters</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Sicherstellen, dass keine weitere Befüllung mehr stattfindet</li> <li>● Füllstand im Behälter prüfen</li> </ul>	Bit 20

Tab. 8: Fehlercodes und Textmeldungen, Hinweise zur Ursache und Beseitigung

**Maintenance**

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec Diagnosis Bits
M500 Fehler bei Reset Auslieferungszustand	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Beim Reset auf Auslieferungszustand konnten die Daten nicht wiederhergestellt werden</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Reset wiederholen</li> <li>● XML-Datei mit Sensordaten in Sensor laden</li> </ul>	Bit 13



Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec Diagnosis Bits
M501 Fehler in der nicht aktiven Linearisie- rungstabelle	● Hardwarefehler EEPROM	● Elektronik austauschen ● Gerät zur Reparatur einsenden	Bit 14
M502 Fehler im Diagno- sespeicher	● Hardwarefehler EEPROM	● Elektronik austauschen ● Gerät zur Reparatur einsenden	Bit 15
M503 Messsicherheit zu gering	● Das Echo-/Rauschverhältnis ist zu klein für eine sichere Messung	● Einbau- und Prozessbedingun- gen überprüfen ● Antenne reinigen ● Polarisationsrichtung ändern ● Gerät mit höherer Empfindlich- keit einsetzen	Bit 16
M504 Fehler an einer Ge- rätesschnittstelle	● Hardwaredefekt	● Anschlüsse prüfen ● Elektronik austauschen ● Gerät zur Reparatur einsenden	Bit 17
M505 Kein Echo vorhan- den	● Füllstandecho kann nicht mehr detektiert werden	● Antenne reinigen ● Besser geeignete Antenne/Sen- sor verwenden ● Evt. vorhandene Störechos beseitigen ● Sensorposition und Ausrichtung optimieren	Bit 21

Tab. 9: Fehlercodes und Textmeldungen, Hinweise zur Ursache und Beseitigung

## 9.4 Störungen beseitigen

### Verhalten bei Störungen

Es liegt in der Verantwortung des Anlagenbetreibers, geeignete Maßnahmen zur Beseitigung aufgetretener Störungen zu ergreifen.

### Vorgehensweise zur Störungs-beseitigung

Die ersten Maßnahmen sind:

- Auswertung von Fehlermeldungen über das Bediengerät
- Überprüfung des Ausgangssignals
- Behandlung von Messfehlern

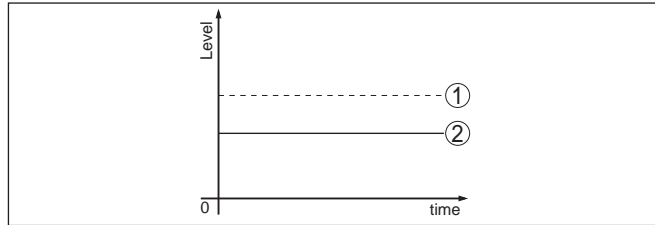
Weitere umfassende Diagnosemöglichkeiten bietet Ihnen ein PC mit der Software PACTware und dem passenden DTM. In vielen Fällen lassen sich die Ursachen auf diesem Wege feststellen und die Störungen so beseitigen.

### Behandlung von Messfehlern bei Flüssigkeiten

Die unten stehenden Tabellen geben typische Beispiele für anwendungsbedingte Messfehler bei Flüssigkeiten an. Dabei wird unterschieden zwischen Messfehlern bei:

- Konstantem Füllstand
- Befüllung
- Entleerung

Die Bilder in der Spalte "*Fehlerbild*" zeigen jeweils den tatsächlichen Füllstand gestrichelt und den vom Sensor angezeigten Füllstand als durchgezogene Linie.



- 1 Tatsächlicher Füllstand  
2 Vom Sensor angezeigter Füllstand


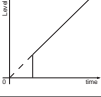
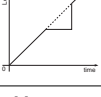

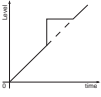
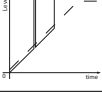
**Hinweise:**

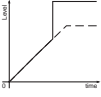
- Überall, wo der Sensor einen konstanten Wert zeigt, könnte die Ursache auch in der Störungseinstellung des Stromausganges auf "Wert halten" sein
- Bei zu geringer Füllstandanzeige könnte die Ursache auch ein zu hoher Leitungswiderstand sein

**Messfehler bei konstantem Füllstand**



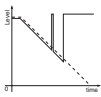
Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
1. Messwert zeigt zu geringen bzw. zu hohen Füllstand 	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Min.-/Max.-Abgleich nicht korrekt</li> <li>• Linearisierungskurve falsch</li> <li>• Einbau in Bypass- oder Standrohr, dadurch Laufzeitfehler (kleiner Messfehler nahe 100 %/großer Fehler nahe 0 %)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Min.-/Max.-Abgleich anpassen</li> <li>• Linearisierungskurve anpassen</li> <li>• Parameter Anwendung prüfen bzgl. Behälterform, ggf. anpassen (Bypass, Standrohr, Durchmesser)</li> </ul>
2. Messwert springt Richtung 0 % 	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Vielfachecho (Behälterdecke, Produktoberfläche) mit Amplitude größer als Füllstandecho</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Parameter Anwendung prüfen, speziell Behälterdecke, Mediumtyp, Klöpperboden, hohe Dielektrizitätszahl, ggf. anpassen</li> </ul>
3. Messwert springt Richtung 100 % 	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Prozessbedingt sinkt die Amplitude des Füllstandechos</li> <li>• Störsignalausblendung wurde nicht durchgeführt</li> <li>• Amplitude oder Ort eines Störsignals hat sich geändert (z. B. Kondensat, Produktlagerungen); Störsignalausblendung passt nicht mehr</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Störsignalausblendung durchführen</li> <li>• Ursache der veränderten Störsignale ermitteln, Störsignalausblendung mit z. B. Kondensat durchführen</li> </ul>

## Messfehler bei Befüllung

Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
<p>4. Messwert bleibt bei der Befüllung stehen</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Störsignale im Nahbereich zu groß bzw. Füllstandecho zu klein</li> <li>● Starke Schaum- oder Trombenbildung</li> <li>● Max.-Abgleich nicht korrekt</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Störsignale im Nahbereich beseitigen</li> <li>● Messsituation prüfen: Antenne muss aus dem Stutzen ragen, Einbauten</li> <li>● Verschmutzungen an der Antenne beseitigen</li> <li>● Bei Störungen durch Einbauten im Nahbereich: Polarisationsrichtung ändern</li> <li>● Störsignalausblendung neu anlegen</li> <li>● Max.-Abgleich anpassen</li> </ul>
<p>5. Messwert bleibt bei der Befüllung im Bodenbereich stehen</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Tankbodenecho größer als Füllstandecho, z. B. bei Produkten mit <math>\epsilon_r &lt; 2,5</math> ölbasierend, Lösungsmittel</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Parameter Medium, Behälterhöhe und Bodenform prüfen, ggf. anpassen</li> </ul>
<p>6. Messwert bleibt bei der Befüllung vorübergehend stehen und springt auf den richtigen Füllstand</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Turbulenzen der Füllgutoberfläche, schnelle Befüllung</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Parameter prüfen, ggf. ändern, z. B. in Dosierbehälter, Reaktor</li> </ul>
<p>7. Messwert springt bei der Befüllung in Richtung 0 %</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Amplitude eines Vielfachechos (Behälterdecke - Produktoberfläche) ist größer als das Füllstandecho</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Parameter Anwendung prüfen, speziell Behälterdecke, Mediumtyp, Klöpperboden, hohe Dielektrizitätszahl, ggf. anpassen</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Füllstandecho kann an einer Störstelle nicht vom Störsignal unterschieden werden (springt auf Vielfachecho)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Bei Störungen durch Einbauten im Nahbereich: Polarisationsrichtung ändern</li> <li>● Günstigere Einbauposition wählen</li> </ul>
<p>8. Messwert springt bei Befüllung Richtung 100 %</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Durch starke Turbulenzen und Schaumbildung beim Befüllen sinkt die Amplitude des Füllstandechos. Messwert springt auf Störsignal</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Störsignalausblendung durchführen</li> </ul>
<p>9. Messwert springt bei Befüllung sporadisch auf 100 %</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Variierendes Kondensat oder Verschmutzungen an der Antenne</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Störsignalausblendung durchführen oder Störsignalausblendung mit Kondensat/Verschmutzung im Nahbereich durch Editieren erhöhen</li> </ul>

Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
10. Messwert springt auf $\geq 100\%$ bzw. 0 m Distanz 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Füllstandecho wird im Nahbereich wegen Schaumbildung oder Störsignalen im Nahbereich nicht mehr detektiert. Sensor geht in die Überfüllsicherheit. Es wird der max. Füllstand (0 m Distanz) sowie die Statusmeldung "Überfüllsicherheit" ausgegeben.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Messstelle prüfen: Antenne muss aus dem Stutzen ragen</li> <li>● Verschmutzungen an der Antenne beseitigen</li> <li>● Sensor mit besser geeigneter Antenne verwenden</li> </ul>

### Messfehler bei Entleerung

Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
11. Messwert bleibt beim Entleeren im Nahbereich stehen 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Störsignal größer als Füllstandecho</li> <li>● Füllstandecho zu klein</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Störsignal im Nahbereich beseitigen. Dabei prüfen: Antenne muss aus dem Stutzen ragen</li> <li>● Verschmutzungen an der Antenne beseitigen</li> <li>● Bei Störungen durch Einbauten im Nahbereich: Polarisationsrichtung ändern</li> <li>● Nach Beseitigung der Störsignale muss Störsignalausblendung gelöscht werden. Neue Störsignalausblendung durchführen</li> </ul>
12. Messwert springt beim Entleeren Richtung 0 % 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Tankbodenecho größer als Füllstandecho, z. B. bei Produkten mit <math>\epsilon_r &lt; 2,5</math> ölbasierend, Lösungsmittel</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Parameter Mediumtyp, Behälterhöhe und Bodenform prüfen, ggf. anpassen</li> </ul>
13. Messwert springt beim Entleeren sporadisch Richtung 100 % 	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Variierendes Kondensat oder Verschmutzungen an der Antenne</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Störsignalausblendung durchführen oder Störsignalausblendung im Nahbereich durch Editieren erhöhen</li> <li>● Bei Schüttgütern Radarsensor mit Luftspülanschluss verwenden</li> </ul>

### Verhalten nach Störungsbeseitigung

Je nach Störungsursache und getroffenen Maßnahmen sind ggf. die in Kapitel "*In Betrieb nehmen*" beschriebenen Handlungsschritte erneut zu durchlaufen bzw. auf Plausibilität und Vollständigkeit zu überprüfen.

### 24 Stunden Service-Hotline

Sollten diese Maßnahmen dennoch zu keinem Ergebnis führen, rufen Sie in dringenden Fällen die VEGA Service-Hotline an unter Tel. **+49 1805 858550**.

Die Hotline steht Ihnen auch außerhalb der üblichen Geschäftszeiten an 7 Tagen in der Woche rund um die Uhr zur Verfügung.

Da wir diesen Service weltweit anbieten, erfolgt die Unterstützung in englischer Sprache. Der Service ist kostenfrei, es fallen lediglich die üblichen Telefongebühren an.

## 9.5 Elektronikeinsatz tauschen

Bei einem Defekt kann der Elektronikeinsatz durch den Anwender getauscht werden.



Bei Ex-Anwendungen darf nur ein Gerät und ein Elektronikeinsatz mit entsprechender Ex-Zulassung eingesetzt werden.

Falls vor Ort kein Elektronikeinsatz verfügbar ist, kann dieser über die für Sie zuständige Vertretung bestellt werden. Die Elektronikeinsätze sind auf den jeweiligen Sensor abgestimmt und unterscheiden sich zudem im Signalausgang bzw. in der Spannungsversorgung.

Der neue Elektronikeinsatz muss mit den Werkseinstellungen des Sensors geladen werden. Hierzu gibt es folgende Möglichkeiten:

- Im Werk
- Vor Ort durch den Anwender

In beiden Fällen ist die Angabe der Seriennummer des Sensors erforderlich. Die Seriennummer finden Sie auf dem Typschild des Gerätes, im Inneren des Gehäuses sowie auf dem Lieferschein zum Gerät.

Beim Laden vor Ort müssen zuvor die Auftragsdaten vom Internet heruntergeladen werden (siehe Betriebsanleitung "*Elektronikeinsatz*").



### Vorsicht:

Alle anwendungsspezifischen Einstellungen müssen neu eingegeben werden. Deshalb müssen Sie nach dem Elektronikaustausch eine Neu-Inbetriebnahme durchführen.

Wenn Sie bei der Erst-Inbetriebnahme des Sensors die Daten der Parametrierung gespeichert haben, können Sie diese wieder auf den Ersatz-Elektronikeinsatz übertragen. Eine Neu-Inbetriebnahme ist dann nicht mehr erforderlich.

## 9.6 Softwareupdate

Ein Update der Gerätesoftware ist über folgende Wege möglich:

- Schnittstellenadapter VEGACONNECT
- HART-Signal
- Bluetooth

Dazu sind je nach Weg folgende Komponenten erforderlich:

- Gerät
- Spannungsversorgung
- Schnittstellenadapter VEGACONNECT
- Anzeige- und Bedienmodul PLICSCOM mit Bluetooth-Funktion
- PC mit PACTware/DTM und Bluetooth-USB-Adapter
- Aktuelle Gerätesoftware als Datei

Die aktuelle Gerätesoftware sowie detaillierte Informationen zur Vorgehensweise finden Sie im Downloadbereich auf [www.vega.com](http://www.vega.com).

**Vorsicht:**

Geräte mit Zulassungen können an bestimmte Softwarestände gebunden sein. Stellen Sie deshalb sicher, dass bei einem Softwareupdate die Zulassung wirksam bleibt.

Detaillierte Informationen finden Sie im Downloadbereich auf [www.vega.com](http://www.vega.com).

## 9.7 Vorgehen im Reparaturfall

Ein Geräterücksendeblatt sowie detaillierte Informationen zur Vorgehensweise finden Sie im Downloadbereich auf [www.vega.com](http://www.vega.com). Sie helfen uns damit, die Reparatur schnell und ohne Rückfragen durchzuführen.

Gehen Sie im Reparaturfall folgendermaßen vor:

- Für jedes Gerät ein Formular ausdrucken und ausfüllen
- Das Gerät reinigen und bruchsicher verpacken
- Das ausgefüllte Formular und eventuell ein Sicherheitsdatenblatt außen auf der Verpackung anbringen
- Adresse für Rücksendung bei der für Sie zuständigen Vertretung erfragen. Sie finden diese auf unserer Homepage [www.vega.com](http://www.vega.com).

## 10 Ausbauen

### 10.1 Ausbauschritte

**Warnung:**

Achten Sie vor dem Ausbauen auf gefährliche Prozessbedingungen wie z. B. Druck im Behälter oder Rohrleitung, hohe Temperaturen, aggressive oder toxische Füllgüter etc.

Beachten Sie die Kapitel "*Montieren*" und "*An die Spannungsversorgung anschließen*" und führen Sie die dort angegebenen Schritte sinngemäß umgekehrt durch.

### 10.2 Entsorgen

Das Gerät besteht aus Werkstoffen, die von darauf spezialisierten Recyclingbetrieben wieder verwertet werden können. Wir haben hierzu die Elektronik leicht trennbar gestaltet und verwenden recyclebare Werkstoffe.

**WEEE-Richtlinie**

Das Gerät fällt nicht in den Geltungsbereich der EU-WEEE-Richtlinie. Nach Artikel 2 dieser Richtlinie sind Elektro- und Elektronikgeräte davon ausgenommen, wenn sie Teil eines anderen Gerätes sind, das nicht in den Geltungsbereich der Richtlinie fällt. Dies sind u. a. ortsfeste Industrieanlagen.

Führen Sie das Gerät direkt einem spezialisierten Recyclingbetrieb zu und nutzen Sie dafür nicht die kommunalen Sammelstellen.

Sollten Sie keine Möglichkeit haben, das Altgerät fachgerecht zu entsorgen, so sprechen Sie mit uns über Rücknahme und Entsorgung.

## 11 Anhang

### 11.1 Technische Daten

#### Hinweis für zugelassene Geräte

Für zugelassene Geräte (z. B. mit Ex-Zulassung) gelten die technischen Daten in den entsprechenden Sicherheitshinweisen. Diese können - z. B. bei den Prozessbedingungen oder der Spannungsversorgung - von den hier aufgeführten Daten abweichen.

#### Allgemeine Daten

316L entspricht 1.4404 oder 1.4435

#### Werkstoffe, medienberührt

Kunststoff-Hornantenne

- |                           |                                   |
|---------------------------|-----------------------------------|
| - Adapterflansch          | PP-GF30 schwarz                   |
| - Dichtung Adapterflansch | FKM (COG VI500), EPDM (COG AP310) |
| - Fokussierlinse          | PP                                |

Spülanschluss

- |                                |  |
|--------------------------------|--|
| - Spülring                     | PP-GFK                                   |
| - O-Ringdichtung Spülanschluss | FKM (SHS FPM 70C3 GLT), EPDM (COG AP310) |
| - Rückschlagventil             | 316 Ti                                   |
| - Dichtung Rückschlagventil    | FKM (SHS FPM 70C3 GLT), EPDM (COG AP310) |

#### Werkstoffe, nicht medienberührt

Montageteile

- |  |                 |
|--|-----------------|
| - Antennenkonus Kunststoff-Hornantenne | PBT-GF 30       |
| - Überwurfflansch                      | PP-GF30 schwarz |
| - Montagebügel                         | 316L            |
| - Befestigungsschrauben Montagebügel   | 316L            |
| - Befestigungsschrauben Adapterflansch | 304             |

Gehäuse

- |   |  |
|---|--|
| - Kunststoffgehäuse                           | Kunststoff PBT (Polyester)   |
| - Aluminium-Druckgussgehäuse                  | Aluminium-Druckguss AlSi10Mg, pulverbeschichtet (Basis: Polyester) |
| - Edelstahlgehäuse                            | 316L   |
| - Kabelverschraubung                          | PA, Edelstahl, Messing   |
| - Dichtung Kabelverschraubung                 | NBR  |
| - Verschlussstopfen Kabelverschraubung        | PA   |
| - Dichtung zwischen Gehäuse und Gehäusedeckel | Silikon SI 850 R, NBR silikonfrei                                  |
| - Sichtfenster Gehäusedeckel                  | Polycarbonat (UL746-C gelistet), Glas <sup>1)</sup>                |

<sup>1)</sup> Glas bei Aluminium- und Edelstahl Feingussgehäuse



– Erdungsklemme	316L
Gewicht, je nach Prozessanschluss und Gehäusewerkstoff	0,7 ... 3,4 kg (1.543 ... 7.496 lbs)

## Anzugsmomente

Max. Anzugsmomente, Ausführung Kunststoff-Hornantenne

– Montageschrauben Montagebügel am Sensorgehäuse	4 Nm (2.950 lbf ft)
– Flanschschrauben Überwurfflansch DN 80	5 Nm (3.689 lbf ft)
– Klemmschrauben Adapterflansch-Antenne	2,5 Nm (1.844 lbf ft)
– Flanschschrauben Adapterflansch DN 100	7 Nm (5.163 lbf ft)

Max. Anzugsmomente für NPT-Kabelverschraubungen und Conduit-Rohre

– Kunststoffgehäuse	10 Nm (7.376 lbf ft)
– Aluminium-/Edelstahlgehäuse	50 Nm (36.88 lbf ft)

## Eingangsgröße

Messgröße

Messgröße ist der Abstand zwischen dem Antennenende des Sensors und der Füllgutoberfläche. Bezugsebene für die Messung ist die Dichtfläche am Sechskant bzw. die Unterseite des Flansches.

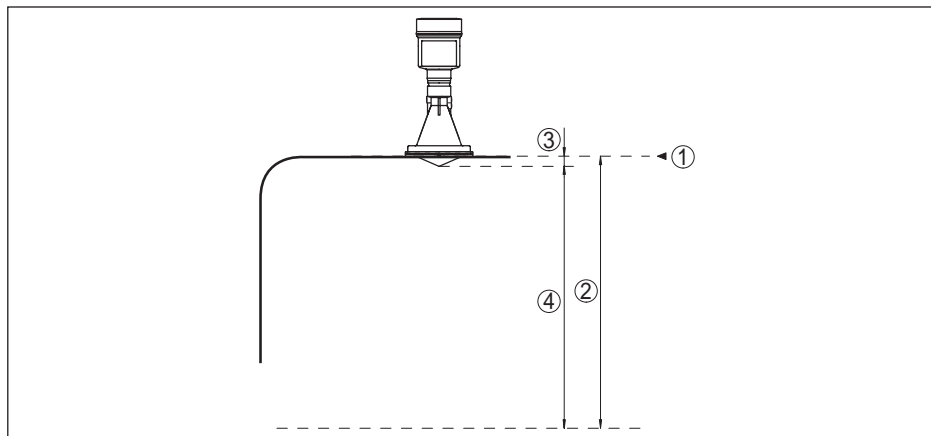


Abb. 52: Daten zur Eingangsgröße

- 1 Bezugsebene
- 2 Messgröße, max. Messbereich
- 3 Antennenlänge
- 4 Nutzbarer Messbereich

Max. Messbereich	35 m (114.8 ft)
Empfohlener Messbereich	bis 20 m (65.62 ft)

**Ausgangsgröße**

Ausgangssignal	digitales Ausgangssignal, Profibus-Protokoll
Übertragungsrate	31,25 Kbit/s
Sensoradresse	126 (Werkseinstellung)
Dämpfung (63 % der Eingangsgröße)	0 ... 999 s, einstellbar
Profibus-PA-Profil	3.02
Anzahl der FBs mit AI (Funktionsblöcke mit analogue input)	3
Defaultwerte	
– 1. FB	Primary Value (Füllhöhe in % linearisiert)
– 2. FB	Secondary Value 1 (Füllhöhe in %)
– 3. FB	Secondary Value 2 (Distanzwert)
Stromwert	
– Nicht-Ex- und Ex-ia-Geräte	10 mA, $\pm 0,5$ mA
– Ex-d-ia-Geräte	16 mA, $\pm 0,5$ mA
Messauflösung digital	< 1 mm (0.039 in)

**Messabweichung (nach DIN EN 60770-1)**

Prozess-Referenzbedingungen nach DIN EN 61298-1

- Temperatur +18 ... +30 °C (+64 ... +86 °F)
- Relative Luftfeuchte 45 ... 75 %
- Luftdruck 860 ... 1060 mbar/86 ... 106 kPa (12.5 ... 15.4 psig)

Einbau-Referenzbedingungen

- Mindestabstand zu Einbauten > 200 mm (7.874 in)
- Reflektor Ebener Plattenreflektor
- Störreflexionen Größtes Störsignal 20 dB kleiner als Nutzsignal

Messabweichung bei Flüssigkeiten  $\leq 2$  mm (Messdistanz > 0,5 m/1.6 ft)

Nichtwiederholbarkeit<sup>2)</sup>  $\leq 1$  mm

Messabweichung bei Schüttgütern Die Werte sind stark anwendungsabhängig. Verbindliche Angaben sind daher nicht möglich.

<sup>2)</sup> Bereits in der Messabweichung enthalten

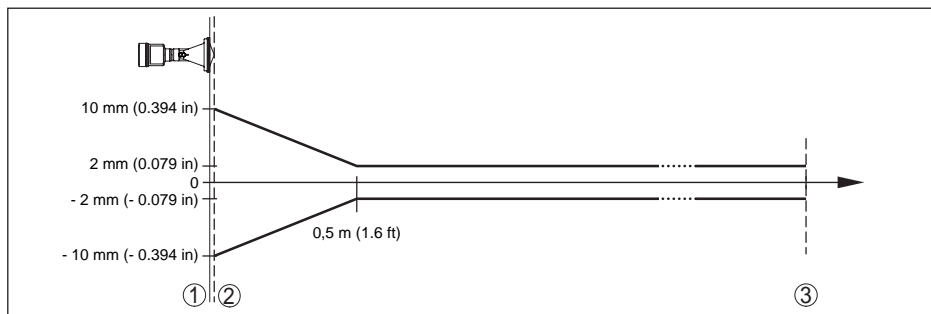


Abb. 53: Messabweichung unter Referenzbedingungen - Kunststoff-Hornantenne

- 1 Bezugsebene  
2 Antennenrand  
3 Empfohlener Messbereich

### Einflussgrößen auf die Messgenauigkeit

Temperaturdrift - Digitalausgang	< 3 mm/10 K, max. 10 mm
Zusätzliche Messabweichung durch elektromagnetische Einstreuungen im Rahmen der EN 61326	< 50 mm

### Messcharakteristiken und Leistungsdaten

Messfrequenz	K-Band (26 GHz-Technologie)
Messzykluszeit	450 ms
Sprungantwortzeit <sup>3)</sup>	≤ 3 s
Abstrahlwinkel <sup>4)</sup>	10°
Abgestrahlte HF-Leistung <sup>5)</sup>	
– Mittlere spektrale Sendeleistungsdichte	-34 dBm/MHz EIRP
– Maximale spektrale Sendeleistungsdichte	+6 dBm/50 MHz EIRP
– Max. Leistungsdichte in 1 m Abstand	< 1 µW/cm <sup>2</sup>

### Umgebungsbedingungen

Umgebungs-, Lager- und Transporttemperatur	-40 ... +80 °C (-40 ... +176 °F)
--	----------------------------------

### Prozessbedingungen

Für die Prozessbedingungen sind zusätzlich die Angaben auf dem Typschild zu beachten. Es gilt der jeweils niedrigere Wert.

- <sup>3)</sup> Zeitspanne nach sprunghafter Änderung der Messdistanz um max. 0,5 m bei Flüssigkeitsanwendungen, max. 2 m bei Schüttgutanwendungen, bis das Ausgangssignal zum ersten Mal 90 % seines Beharrungswertes angenommen hat (IEC 61298-2).  
<sup>4)</sup> Außerhalb des angegebenen Abstrahlwinkels hat die Energie des Radarsignals einen um 50 % (-3 dB) abgesenkten Pegel.  
<sup>5)</sup> EIRP: Equivalent Isotropic Radiated Power

**Behälterdruck**

- Kunststoff-Hornantenne -1 ... 2 bar (-100 ... 200 kPa/-14.5 ... 29.0 psig)
- Kunststoff-Hornantenne mit Adapterflansch ab DN 100 PP bzw. PP-GF 30 -1 ... 1 bar (-100 ... 100 kPa/-14.5 ... 14.5 psig)

Prozesstemperatur (gemessen am Prozessanschluss) -40 ... +80 °C (-40 ... +176 °F)

**Vibrationsfestigkeit**

- Mit Adapterflansch 2 g bei 5 ... 200 Hz nach EN 60068-2-6 (Vibration bei Resonanz)
- Mit Montagebügel 1 g bei 5 ... 200 Hz nach EN 60068-2-6 (Vibration bei Resonanz)

Schockfestigkeit 100 g, 6 ms nach EN 60068-2-27 (mechanischer Schock)

**Elektromechanische Daten - Ausführung IP 66/IP 67 und IP 66/IP 68; 0,2 bar****Optionen der Kabeleinführung**

- Kabeleinführung M20 x 1,5; ½ NPT
- Kabelverschraubung M20 x 1,5; ½ NPT (Kabel-ø siehe Tabelle unten)
- Blindstopfen M20 x 1,5; ½ NPT
- Verschlusskappe ½ NPT

Werkstoff Kabelverschraubung	Werkstoff Dichtungseinsatz	Kabeldurchmesser				
		4,5 ... 8,5 mm	5 ... 9 mm	6 ... 12 mm	7 ... 12 mm	10 ... 14 mm
PA	NBR	–	●	●	–	●
Messing, vernickelt	NBR	●	●	●	–	–
Edelstahl	NBR	–	●	●	–	●

**Aderquerschnitt (Federkraftklemmen)**

- Massiver Draht, Litze 0,2 ... 2,5 mm<sup>2</sup> (AWG 24 ... 14)
- Litze mit Aderendhülse 0,2 ... 1,5 mm<sup>2</sup> (AWG 24 ... 16)

**Elektromechanische Daten - Ausführung IP 66/IP 68 (1 bar)****Optionen der Kabeleinführung**

- Kabelverschraubung mit integriertem Anschlusskabel M20 x 1,5 (Kabel: ø 5 ... 9 mm)
- Kabeleinführung ½ NPT
- Blindstopfen M20 x 1,5; ½ NPT

**Anschlusskabel**

- Aderquerschnitt 0,5 mm<sup>2</sup> (AWG 20)
- Aderwiderstand < 0,036 Ω/m
- Zugfestigkeit < 1200 N (270 lbf)
- Standardlänge 5 m (16.4 ft)

– Max. Länge	180 m (590.6 ft)
– Min. Biegeradius	25 mm (0.984 in) bei 25 °C (77 °F)
– Durchmesser	ca. 8 mm (0.315 in)
– Farbe - Nicht-Ex-Ausführung	Schwarz
– Farbe - Ex-Ausführung	Blau

## Anzeige- und Bedienmodul

Anzeigeelement	Display mit Hintergrundbeleuchtung
Messwertanzeige	
– Anzahl der Ziffern	5
Bedienelemente	
– 4 Tasten	<b>[OK], [-&gt;], [+], [ESC]</b>
– Schalter	Bluetooth On/Off
Bluetooth-Schnittstelle	
– Standard	Bluetooth smart
– Reichweite	25 m (82.02 ft)
Schutzart	
– lose	IP 20
– Eingebaut im Gehäuse ohne Deckel	IP 40
Werkstoffe	
– Gehäuse	ABS
– Sichtfenster	Polyesterfolie
Funktionale Sicherheit	SIL-rückwirkungsfrei

## Schnittstelle zur externen Anzeige- und Bedieneinheit

Datenübertragung	Digital (I <sup>2</sup> C-Bus)
Verbindungsleitung	Vieradrig

Sensorausführung	Aufbau Verbindungsleitung			
	Leitungslänge	Standardleitung	Spezialkabel	Abgeschirmt
4 ... 20 mA/HART	50 m	●	–	–
Profibus PA, Foundation Fieldbus	25 m	–	●	●

## Integrierte Uhr

Datumsformat	Tag.Monat.Jahr
Zeitformat	12 h/24 h
Zeitzone werkseitig	CET
Max. Gangabweichung	10,5 min/Jahr

## Zusätzliche Ausgangsgröße - Elektroniktemperatur

Bereich	-40 ... +85 °C (-40 ... +185 °F)
Auflösung	< 0,1 K

Messabweichung	±3 K
Ausgabe der Temperaturwerte	
– Anzeige	Über das Anzeige- und Bedienmodul
– Analog	Über den Stromausgang, den zusätzlichen Stromausgang
– Digital	Über das digitale Ausgangssignal (je nach Elektronikausführung)

### Spannungsversorgung

#### Betriebsspannung $U_B$

– Nicht-Ex-Gerät	9 ... 32 V DC
– Ex-ia-Gerät - Speisung FISCO-Modell	9 ... 17,5 V DC
– Ex-ia-Gerät - Speisung ENTITY-Modell	9 ... 24 V DC
– Ex-d-ia-Gerät	16 ... 32 V DC

#### Betriebsspannung $U_B$ - beleuchtetes Anzeige- und Bedienmodul

– Nicht-Ex-Gerät	13,5 ... 32 V DC
– Ex-ia-Gerät - Speisung FISCO-Modell	13,5 ... 17,5 V DC
– Ex-ia-Gerät - Speisung ENTITY-Modell	13,5 ... 24 V DC
– Ex-d-ia-Gerät	Keine Beleuchtung möglich (integrierte ia-Barriere)

#### Anzahl Sensoren je DP-/PA-Segmentkoppler max.

– Nicht-Ex	32
– Ex	10

### Überspannungsschutz

Höchste Dauerspannung	35 V DC
Max. zulässiger Eingangsstrom	500 mA
Ansprechspannung	> 500 V
Nennableitstoßstrom	< 10 kA (8/20 µs)

### Elektrische Schutzmaßnahmen

Gehäusewerkstoff	Ausführung	Schutzart nach IEC 60529	Schutzart nach NEMA
Kunststoff	Einkammer	IP 66/IP 67	Type 4X
	Zweikammer	IP 66/IP 67	Type 4X
Aluminium	Einkammer	IP 66/IP 68 (0,2 bar) IP 68 (1 bar)	Type 6P -
	Zweikammer	IP 66/IP 68 (0,2 bar) IP 68 (1 bar)	Type 6P -
Edelstahl (elektropoliert)	Einkammer	IP 66/IP 68 (0,2 bar)	Type 6P

Gehäusewerkstoff	Ausführung	Schutzart nach IEC 60529	Schutzart nach NEMA
Edelstahl (Feinguss)	Einkammer	IP 66/IP 68 (0,2 bar) IP 68 (1 bar)	Type 6P -
	Zweikammer	IP 66/IP 68 (0,2 bar) IP 68 (1 bar)	Type 6P -

Anschluss des speisenden Netzteils      Netze der Überspannungskategorie III

Einsatzhöhe über Meeresspiegel

- standardmäßig      bis 2000 m (6562 ft)
- mit vorgeschaltetem Überspannungs-      bis 5000 m (16404 ft)  
schutz

Verschmutzungsgrad (bei Einsatz mit      4  
erfüllter Gehäuseschutzart)

Schutzklasse (IEC 61010-1)      III

### Zulassungen

Geräte mit Zulassungen können je nach Ausführung abweichende technische Daten haben.

Bei diesen Geräten sind deshalb die zugehörigen Zulassungsdokumente zu beachten. Diese sind im Gerätelieferumfang enthalten oder können auf [www.vega.com](http://www.vega.com), "Gerätesuche (Seriennummer)" sowie im Downloadbereich heruntergeladen werden.

## 11.2 Kommunikation Profibus PA

### Gerätetammdatei

Die Gerätetammdatei (GSD) enthält die Kenndaten des Profibus-PA-Gerätes. Zu diesen Daten gehören z. B. die zulässigen Übertragungsraten sowie Informationen über Diagnosewerte und das Format des vom PA-Gerät gelieferten Messwertes.

Für das Projektierungstool des Profibusnetzwerkes wird zusätzlich eine Bitmapdatei zur Verfügung gestellt. Diese wird automatisch mit dem Einbinden der GSD-Datei mitinstalliert. Die Bitmapdatei dient zur symbolischen Anzeige des PA-Gerätes im Konfigurationstool.

### ID-Nummer

Jedes Profibusgerät erhält von der Profibusnutzerorganisation (PNO) eine eindeutige ID-Nummer als Identnummer. Diese ID-Nummer ist auch im Namen der GSD-Datei enthalten. Optional zu dieser herstellerspezifischen GSD-Datei wird von der PNO noch eine allgemeine sogenannte profil-spezifische GSD-Datei zur Verfügung gestellt. Wird diese allgemeine GSD-Datei verwendet, muss der Sensor per DTM-Software auf die profilspezifische Identnummer umgestellt werden. Standard-mäßig arbeitet der Sensor mit der herstellerspezifischen ID-Nummer. Beim Einsatz der Geräte an einem Segmentkoppler SK-2 oder SK-3 sind keine speziellen GSD-Dateien erforderlich.

Die folgende Tabelle gibt die Geräte-ID und den GSD-Dateinamen für die Radarsensoren VEGAPULS an.

Gerätename	Geräte-ID		GSD-Dateiname	
	VEGA	Geräteklasse im Profil 3.02	VEGA	Profilspezifisch
VEGAPULS WL 61	0x0CDB	0x9702	PSWL0CDB.GSD	PA139702.GSD

Gerätename	Geräte-ID		GSD-Dateiname	
	VEGA	Gerätekategorie im Profil 3.02	VEGA	Profilspezifisch
VEGAPULS 61	0x0BFC	0x9702	PS610BFC.GSD	PA139702.GSD
VEGAPULS 62	0x0BFD	0x9702	PS620BFD.GSD	PA139702.GSD
VEGAPULS 63	0x0BFE	0x9702	PS630BFE.GSD	PA139702.GSD
VEGAPULS 65	0x0BFF	0x9702	PS650BFF.GSD	PA139702.GSD
VEGAPULS 66	0x0C00	0x9702	PS660C00.GSD	PA139702.GSD
VEGAPULS 67	0x0C01	0x9702	PS670C01.GSD	PA139702.GSD
VEGAPULS SR 68	0x0CDC	0x9702	PSSR0CDC.GSD	PA139702.GSD
VEGAPULS 68	0x0C02	0x9702	PS680C02.GSD	PA139702.GSD
VEGAPULS 69	0x0BFA	0x9702	VE010BFA.GSD	PA139702.GSD

### Zyklischer Datenverkehr

Vom Master Klasse 1 (z. B. SPS) werden bei laufendem Betrieb zyklisch die Messwertdaten aus dem Sensor ausgelesen. Auf welche Daten die SPS Zugriff hat, ist im unten dargestellten Blockschaltbild ersichtlich.



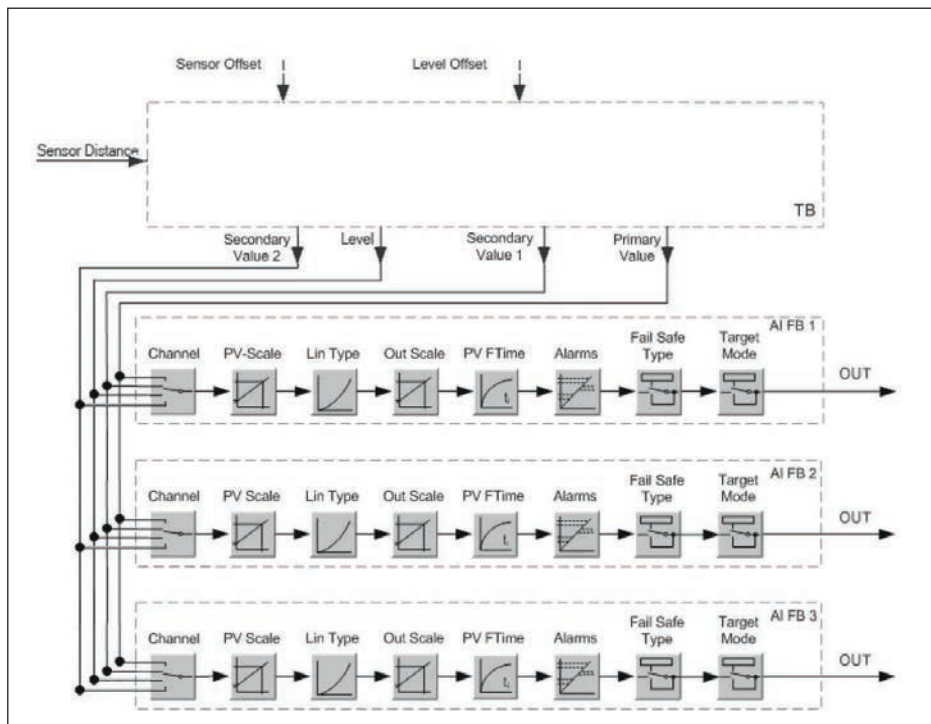


Abb. 54: VEGAPULS 61: Block diagram with AI FB 1 ... AI FB 3 OUT values

TB Transducer Block

FB 1 ... FB 3

Function Block

## Module der PA-Sensoren

Für den zyklischen Datenverkehr stellt der VEGAPULS 61 folgende Module zur Verfügung:

- AI FB1 (OUT)
  - Out-Wert des AI FB1 nach Skalierung
- AI FB2 (OUT)
  - Out-Wert des AI FB2 nach Skalierung
- AI FB3 (OUT)
  - Out-Wert des AI FB3 nach Skalierung
- Free Place
  - Dieses Modul muss verwendet werden, wenn ein Wert im Datentelegramm des zyklischen Datenverkehrs nicht verwendet werden soll (z. B. Ersetzen des Temperatur und Additional Cyclic Value)

Es können maximal drei Module aktiv sein. Mit Hilfe der Konfigurationssoftware des Profibusmasters können Sie mit diesen Modulen den Aufbau des zyklischen Datentelegramms bestimmen. Die Vorgehensweise hängt von der jeweiligen Konfigurationssoftware ab.



### Hinweis:

Die Module gibt es in zwei Ausführungen:

- Short für Profibusmaster, die nur ein „Identifier Format“-Byte unterstützen, z. B. Allen Bradley
- Long für Profibusmaster, die nur das „Identifier Format“-Byte unterstützen, z. B. Siemens S7-300/400

## Beispiele für den Telegrammaufbau

Im folgenden sind Beispiele dargestellt, wie die Module kombiniert werden können und wie das dazugehörige Datentelegramm aufgebaut ist.

### Beispiel 1

- AI FB1 (OUT)
- AI FB2 (OUT)
- AI FB3 (OUT)

Byte-No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
Format	IEEE-754-Floating point value				Status	IEEE-754-Floating point value				Status	IEEE-754-Floating point value				Status
Value	AI FB1 (OUT)				AI FB1	AI FB2 (OUT)				AI FB2	AI FB3 (OUT)				AI FB3

### Beispiel 2

- AI FB1 (OUT)
- Free Place
- Free Place

Byte-No.	1	2	3	4	5
Format	IEEE-754-Floating point value				Status
Value	AI FB1 (OUT)				AI FB1



#### Hinweis:

Die Bytes 6-15 sind in diesem Beispiel nicht belegt.

## Datenformat des Ausgangssignals

Byte4	Byte3	Byte2	Byte1	Byte0
Status				
Value (IEEE-754)				

Abb. 55: Datenformat des Ausgangssignals

Das Statusbyte entspricht dem Profil 3.02 "Profibus PA Profile for Process Control Devices" codiert. Der Status "Messwert OK" ist als 80 (hex) codiert (Bit7 = 1, Bit6 ... 0 = 0).

Der Messwert wird als 32 Bit Gleitpunktzahl im IEEE-754-Format übertragen.

Byte n								Byte n+1								Byte n+2								Byte n+3								
Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	
VZ	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>	2 <sup>7</sup>	2 <sup>6</sup>	2 <sup>5</sup>	2 <sup>4</sup>	2 <sup>3</sup>	2 <sup>2</sup>	2 <sup>1</sup>	2 <sup>0</sup>
Sign Bit	Exponent							Significant							Significant							Significant										

$$\text{Value} = (-1)^{\text{VZ}} \cdot 2^{(\text{Exponent} - 127)} \cdot (1 + \text{Significant})$$

Abb. 56: Datenformat des Messwerts

## Codierung des Statusbytes beim PA-Ausgangswert

Weitere Informationen zur Codierung des Statusbytes finden Sie in der Device Description 3.02 auf [www.profibus.com](http://www.profibus.com).

Statuscode	Beschreibung lt. Profibusnorm	Mögliche Ursache
0 x 00	bad - non-specific	Flash-Update aktiv
0 x 04	bad - configuration error	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Abgleichfehler</li> <li>● Konfigurationsfehler bei PV-Scale (PV-Span too small)</li> <li>● Maßeinheit-Unstimmigkeit</li> <li>● Fehler in der Linearisierungstabelle</li> </ul>
0 x 0C	bad - sensor failure	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Hardwarefehler</li> <li>● Wandlerfehler</li> <li>● Leckpulsfehler</li> <li>● Triggerfehler</li> </ul>
0 x 10	bad - sensor failure	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Messwertgewinnungsfehler</li> <li>● Temperaturmessungsfehler</li> </ul>
0 x 1f	bad - out of service constant	"Out of Service"-Mode eingeschaltet
0 x 44	uncertain - last unstable value	Failsafe-Ersatzwert (Failsafe-Mode = "Last value" und bereits gültiger Messwert seit Einschalten)
0 x 48	uncertain substitute set	<ul style="list-style-type: none"> <li>● Simulation einschalten</li> <li>● Failsafe-Ersatzwert (Failsafe-Mode = "Fsafe value")</li> </ul>
0 x 4c	uncertain - initial value	Failsafe-Ersatzwert (Failsafe-Mode = "Last valid value" und noch kein gültiger Messwert seit Einschalten)
0 x 51	uncertain - sensor; conversion not accurate - low limited	Sensorwert < untere Grenze
0 x 52	uncertain - sensor; conversion not accurate - high limited	Sensorwert > obere Grenze
0 x 80	good (non-cascade) - OK	OK
0 x 84	good (non-cascade) - active block alarm	Static revision (FB, TB) changed (10 sek. lang aktiv, nachdem Parameter der Static-Kategorie geschrieben wurde)
0 x 89	good (non-cascade) - active advisory alarm - low limited	Lo-Alarm

Statuscode	Beschreibung lt. Profibusnorm	Mögliche Ursache
0 x 8a	good (non-cascade) - active advisory alarm - high limited	Hi-Alarm
0 x 8d	good (non-cascade) - active critical alarm - low limited	Lo-Lo-Alarm
0 x 8e	good (non-cascade) - active critical alarm - high limited	Hi-Hi-Alarm

### 11.3 Radioastronomiestationen

Aus der funktechnischen Zulassung für Europa des VEGAPULS 61 ergeben sich bestimmte Auflagen außerhalb geschlossener Behälter. Sie finden die Auflagen in Kapitel "*Funktechnische Zulassung für Europa*". Einige der Auflagen beziehen sich auf Radioastronomiestationen. Die folgende Tabelle gibt die geographische Lage der Radioastronomiestationen in Europa an:

Country	Name of the Station	Geographic Latitude	Geographic Longitude
Finland	Metsähovi	60°13'04" N	24°23'37" E
	Tuorla	60°24'56" N	24°26'31" E
France	Plateau de Bure	44°38'01" N	05°54'26" E
	Floirac	44°50'10" N	00°31'37" W
Germany	Effelsberg	50°31'32" N	06°53'00" E
Hungary	Penc	47°47'22" N	19°16'53" E
Italy	Medicina	44°31'14" N	11°38'49" E
	Noto	36°52'34" N	14°59'21" E
	Sardinia	39°29'50" N	09°14'40" E
Poland	Krakow- Fort Skala	50°03'18" N	19°49'36" E
Russia	Dmitrov	56°26'00" N	37°27'00" E
	Kalyazin	57°13'22" N	37°54'01" E
	Pushchino	54°49'00" N	37°40'00" E
	Zelenchukskaya	43°49'53" N	41°35'32" E
Spain	Yebes	40°31'27" N	03°05'22" W
	Robledo	40°25'38" N	04°14'57" W
Switzerland	Bleien	47°20'26" N	08°06'44" E
Sweden	Onsala	57°23'45" N	11°55'35" E
UK	Cambridge	52°09'59" N	00°02'20" E
	Darnhall	53°09'22" N	02°32'03" W
	Jodrell Bank	53°14'10" N	02°18'26" W
	Knockin	52°47'24" N	02°59'45" W
	Pickmere	53°17'18" N	02°26'38" W

## 11.4 Maße

Die folgenden Maßzeichnungen stellen nur einen Ausschnitt der möglichen Ausführungen dar. Detaillierte Maßzeichnungen können auf [www.vega.com/downloads](http://www.vega.com/downloads) und "Zeichnungen" heruntergeladen werden.

### Kunststoffgehäuse

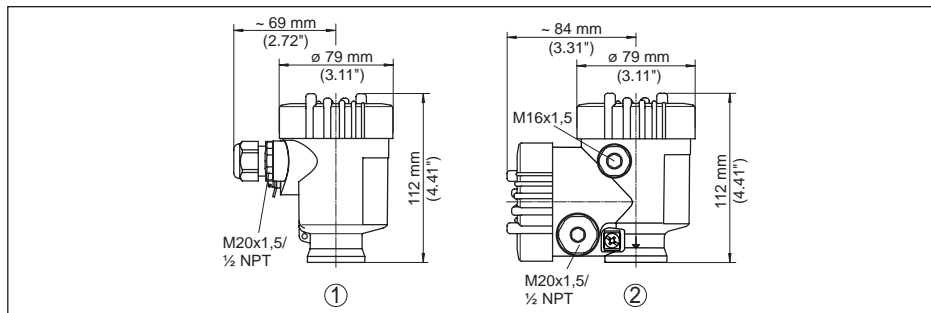


Abb. 57: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 67 (mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 9 mm/0.35 in)

- 1 Kunststoff-Einkammer
- 2 Kunststoff-Zweikammer

### Aluminiumgehäuse

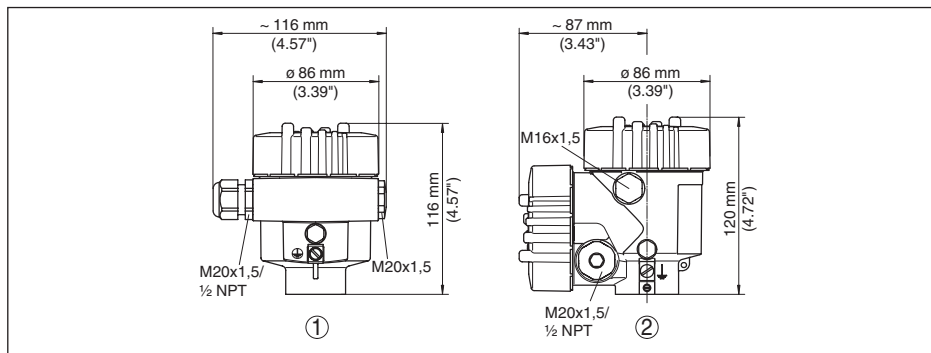


Abb. 58: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 68 (0,2 bar), (mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 18 mm/0.71 in)

- 1 Aluminium-Einkammer
- 2 Aluminium-Zweikammer

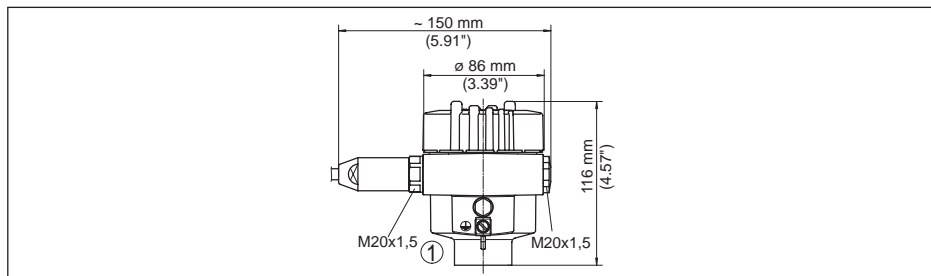
**Aluminiumgehäuse in Schutzart IP 66/IP 68, 1 bar**

Abb. 59: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 68 (1 bar), (mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 18 mm/0.71 in)

1 Aluminium-Einkammer

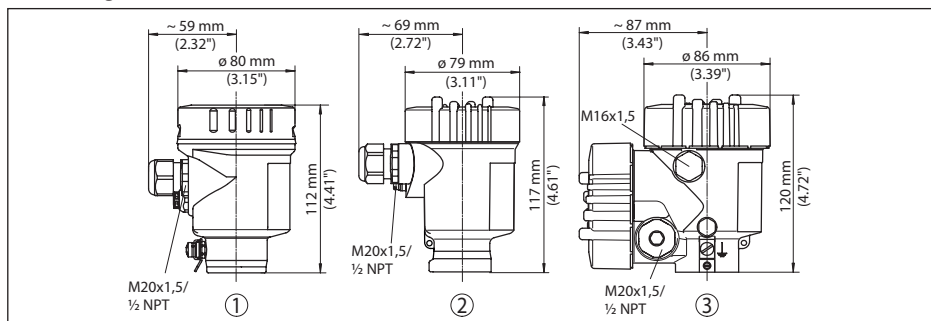
**Edelstahlgehäuse**

Abb. 60: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 68 (0,2 bar), (mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 18 mm/0.71 in)

- 1 Edelstahl-Einkammer (elektropliert)
- 2 Edelstahl-Einkammer (Feinguss)
- 3 Edelstahl-Zweikammer (Feinguss)

# Edelstahlgehäuse in Schutzart IP 66/IP 68, 1 bar

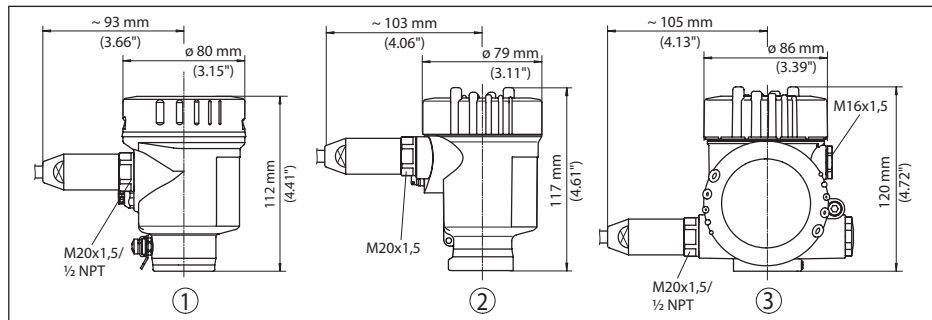


Abb. 61: Gehäuseausführungen in Schutzart IP 66/IP 68 (1 bar), (mit eingebautem Anzeige- und Bedienmodul vergrößert sich die Gehäusehöhe um 18 mm/0.71 in)

1 Edelstahl-Einkammer (Feinguss)

VEGAPULS 61, Ausführung mit Montagebügel

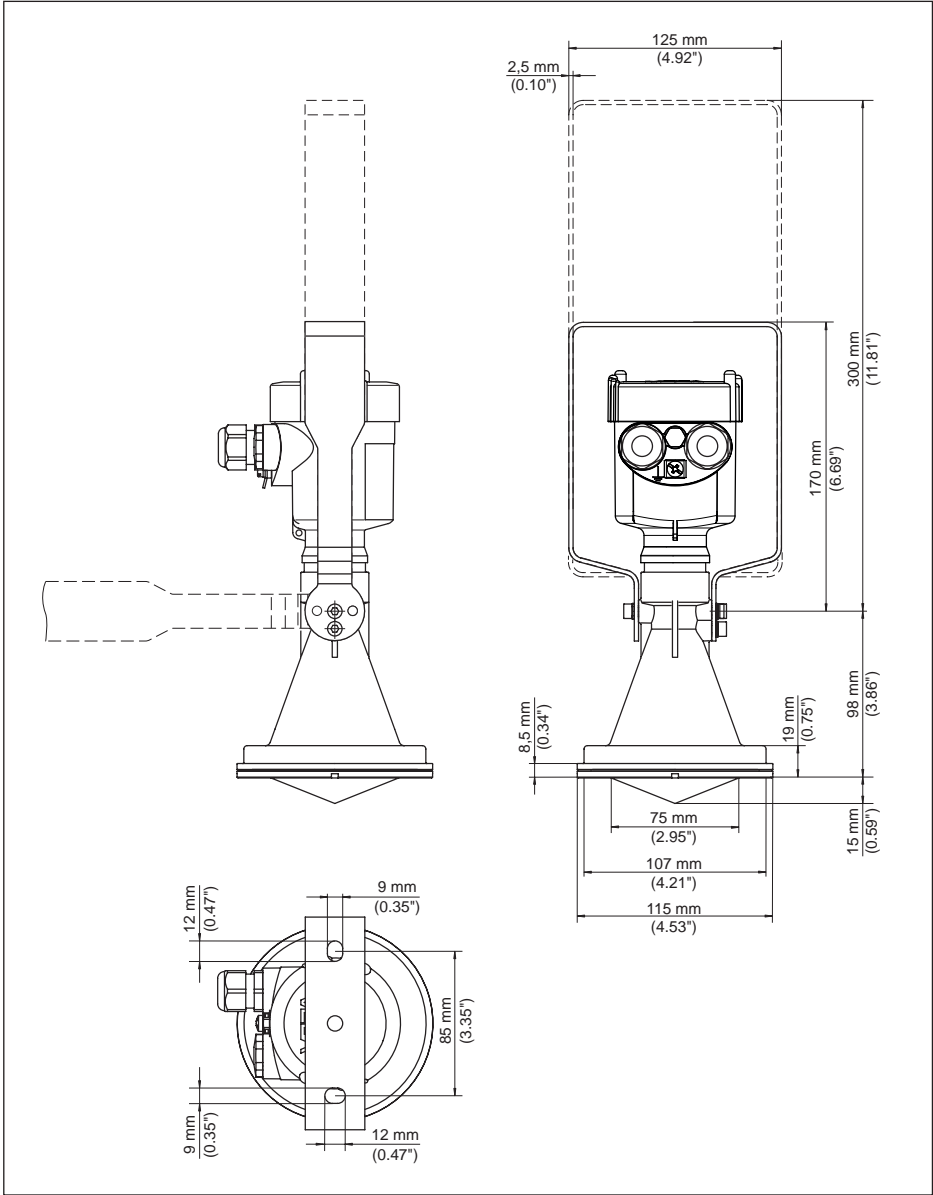


Abb. 62: VEGAPULS 61, Montagebügel in 170 oder 300 mm Länge

41715-DE-181220



# VEGAPULS 61, Ausführung mit Montagebügel und Reflektor

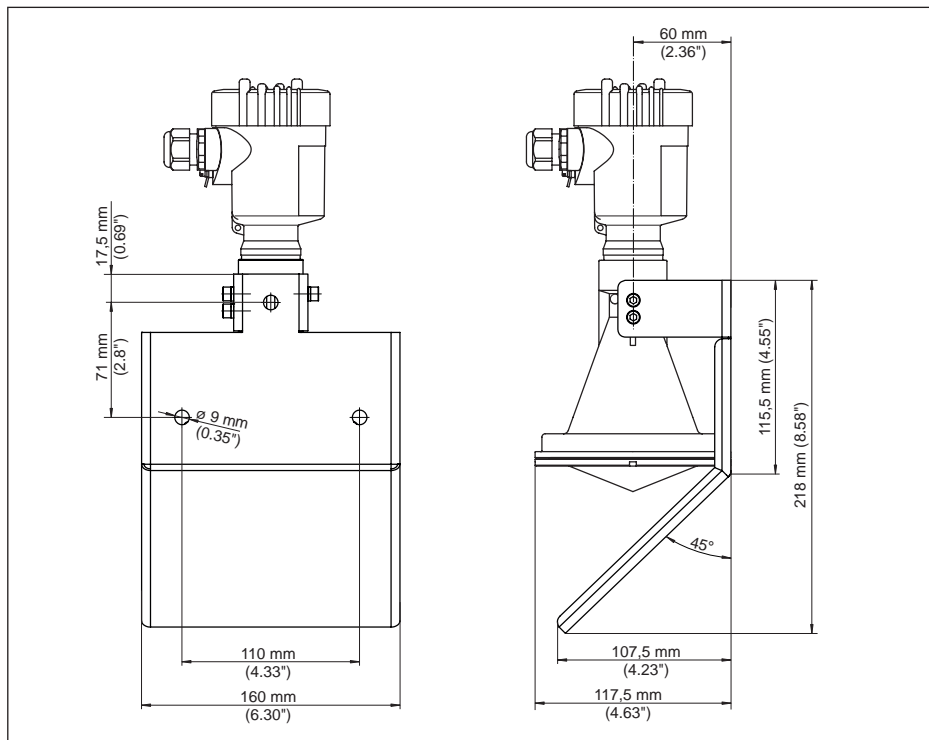


Abb. 63: VEGAPULS 61, Montagebügel und Reflektor

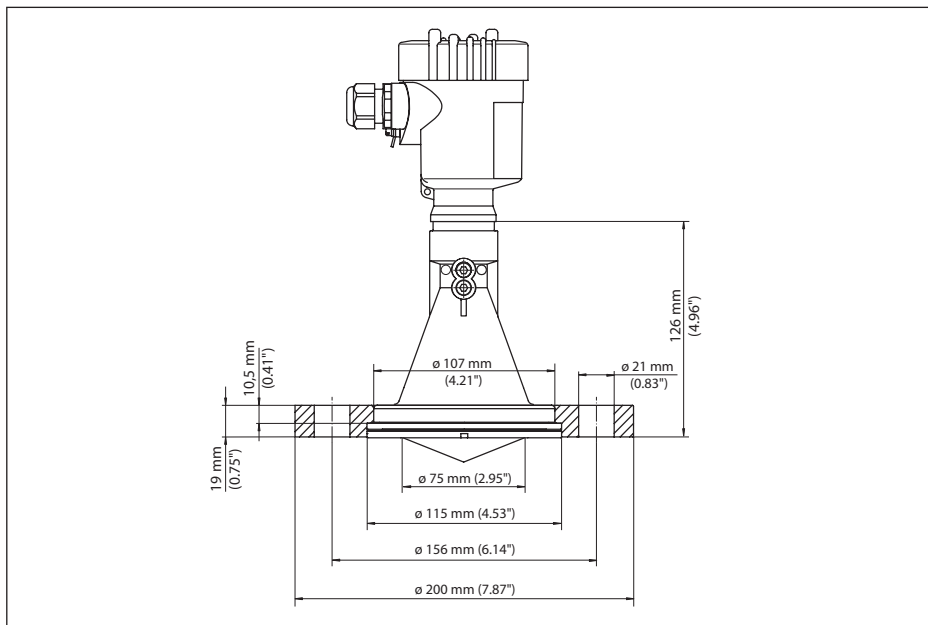
**VEGAPULS 61, Ausführung mit Überwurfflansch**

Abb. 64: VEGAPULS 61, Überwurfflansch passend für DN 80 PN 16, ASME 3" 150lbs, JIS80 10K

**VEGAPULS 61, Ausführung mit Überwurfflansch und Luftspülung**

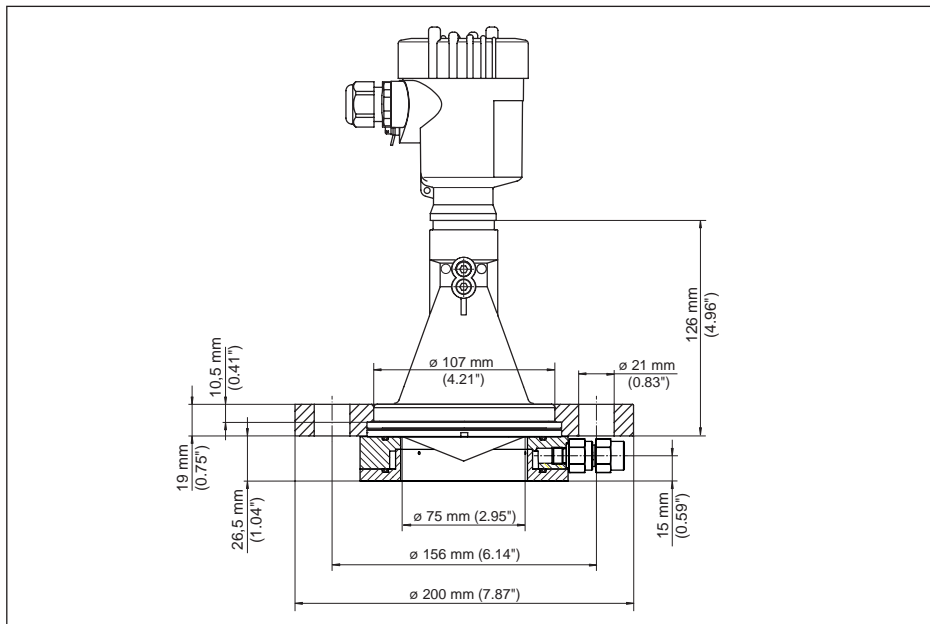


Abb. 65: VEGAPULS 61, Überwurfflansch mit Luftspülung, passend für DN 80 PN 16, ASME 3" 150lbs, JIS80 10K

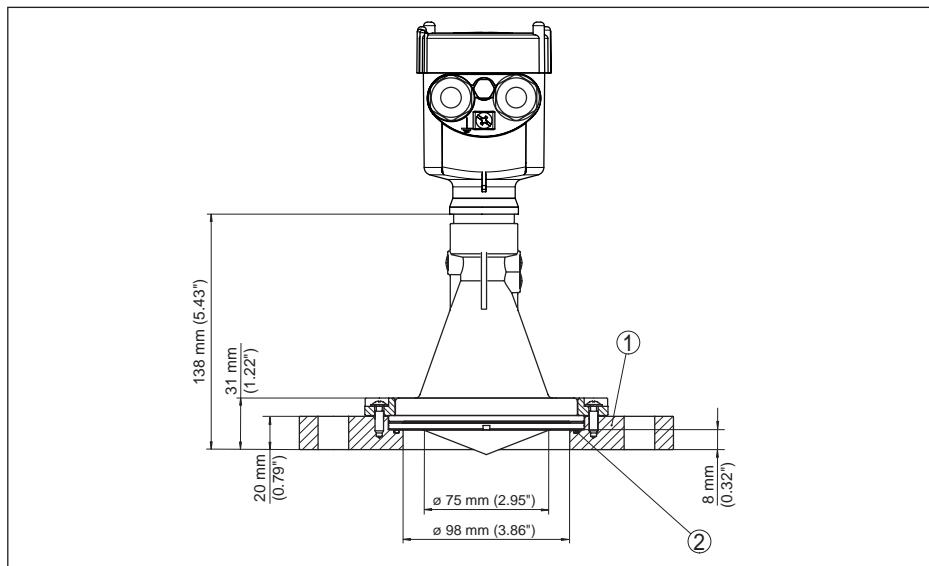
**VEGAPULS 61, Ausführung mit Adapterflansch**

Abb. 66: VEGAPULS 61, Adapterflansch

- 1 Adapterflansch
- 2 Dichtung

# VEGAPULS 61, Ausführung mit Adapterflansch und Luftspülung

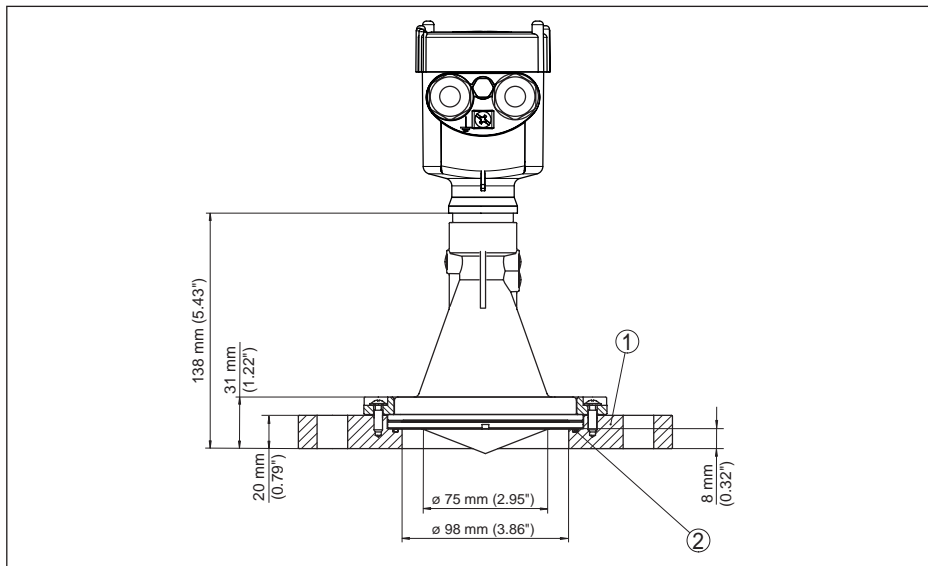


Abb. 67: VEGAPULS 61, Adapterflansch

- 1 Spülluftanschluss
- 2 Rückschlagventil
- 3 Adapterflansch

## 11.5 Gewerbliche Schutzrechte

VEGA product lines are global protected by industrial property rights. Further information see [www.vega.com](http://www.vega.com).

VEGA Produktfamilien sind weltweit geschützt durch gewerbliche Schutzrechte.

Nähere Informationen unter [www.vega.com](http://www.vega.com).

Les lignes de produits VEGA sont globalement protégées par des droits de propriété intellectuelle. Pour plus d'informations, on pourra se référer au site [www.vega.com](http://www.vega.com).

VEGA lineas de productos están protegidas por los derechos en el campo de la propiedad industrial. Para mayor información revise la pagina web [www.vega.com](http://www.vega.com).

Линии продукции фирмы ВЕГА защищаются по всему миру правами на интеллектуальную собственность. Дальнейшую информацию смотрите на сайте [www.vega.com](http://www.vega.com).

VEGA系列产品在全球享有知识产权保护。

进一步信息请参见网站[www.vega.com](http://www.vega.com)。

## 11.6 Warenzeichen

Alle verwendeten Marken sowie Handels- und Firmennamen sind Eigentum ihrer rechtmäßigen Eigentümer/Urheber.

## INDEX

### A

Abgleich 45, 46  
Anzeigewert 48

### B

Bedienung  
– System 37  
Bedienung sperren 48  
Behältereinbauten 18  
Behälterform 44  
Behälterhöhe 44

### C

Channel 46

### D

Dämpfung 47  
Datenformat Ausgangssignal 82  
Datum/Uhrzeit 54  
Durchflussmessung  
– Khafagi-Venturirinne 25  
– Rechtecküberfall 24

### E

Echokurve 51  
EDD (Enhanced Device Description) 60  
Einströmendes Medium 16  
Elektrischer Anschluss 27  
Elektroniktemperatur 49  
Ereignisspeicher 61  
Ersatzteile 11

### F

Fehlercodes 64

### G

Geräteadresse 33  
Geräteausführung 57  
Geräteeinheiten 51  
Geräteeinstellungen kopieren 56  
Gerätetamdatei 79  
Gerätetestatus 49

### H

Hardwareadressierung 33  
Hauptmenü 38

### L

Linearisierungskurve 52

### M

Messabweichung 65  
Messsicherheit 49  
Messstellenname 39  
Messung im Bypass 22  
Messung im Schwallrohr 19  
Messwertspeicher 61  
Montageposition 15

### N

NAMUR NE 107 62, 64  
– Failure 63

### P

PA-Module 81  
PIN 54  
Profibus Ident Number 57

### R

Reflexionseigenschaften Medium 39  
Reparatur 70  
Rührwerke 18

### S

Schaumbildung 19  
Schleppzeiger 49  
Sensoradresse 53  
Sensorausrichtung 17  
Service-Hotline 68  
Simulation 49  
Skalierung 47  
Softwareadressierung 34  
Sprache 48  
Statusbytes PA-Ausgangswert 83  
Störsignalausblendung 51  
Störungsbeseitigung 65  
Stutzen 16

### T

Telegrammaufbau 82

### U

Überfüllsicherung nach WHG 53

### Z

Zyklischer Datenverkehr 80

Druckdatum:

# VEGA

Die Angaben über Lieferumfang, Anwendung, Einsatz und Betriebsbedingungen der Sensoren und Auswertsysteme entsprechen den zum Zeitpunkt der Drucklegung vorhandenen Kenntnissen.  
Änderungen vorbehalten

© VEGA Grieshaber KG, Schiltach/Germany 2018



41715-DE-181220

VEGA Grieshaber KG  
Am Hohenstein 113  
77761 Schiltach  
Deutschland

Telefon +49 7836 50-0  
Fax +49 7836 50-201  
E-Mail: [info.de@vega.com](mailto:info.de@vega.com)  
[www.vega.com](http://www.vega.com)