



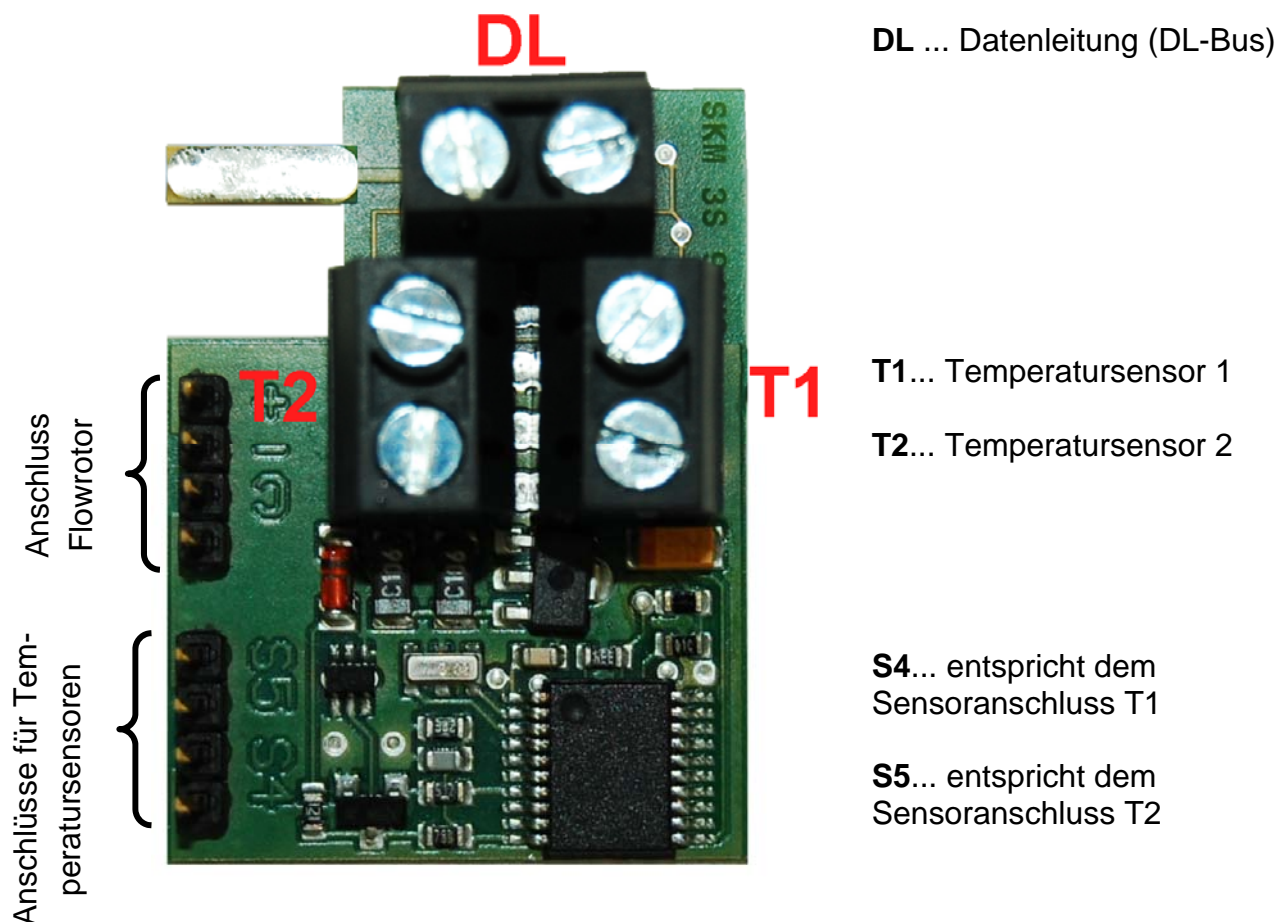
Signalwandler für PAW Flowrotor

Der Signalwandler HAD-DL(K) wandelt die Volumenstromsignale des PAW Flowrotors und analoge Messwerte von 2 Temperatursensoren in für den DL-Bus (Datenleitung) geeignete serielle Digitalsignale um. Die Buslast des Signalwandlers beträgt 40%.

Elektrischer Anschluss:

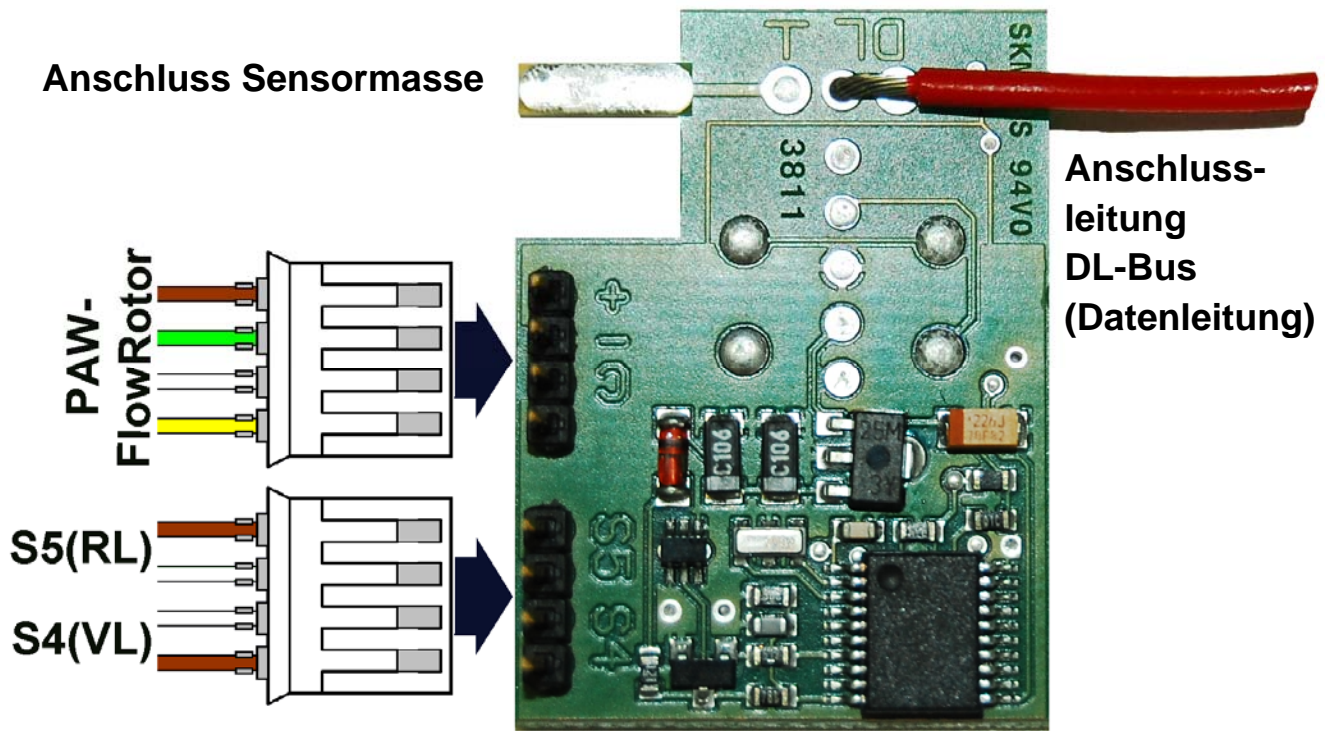
Es gibt 2 **Ausführungen** des Signalwandlers. Sie unterscheiden sich durch unterschiedliche Anschlussmöglichkeiten der Temperatursensoren und der Datenleitung.

Ausführung mit Klemmen (HAD-DLK):

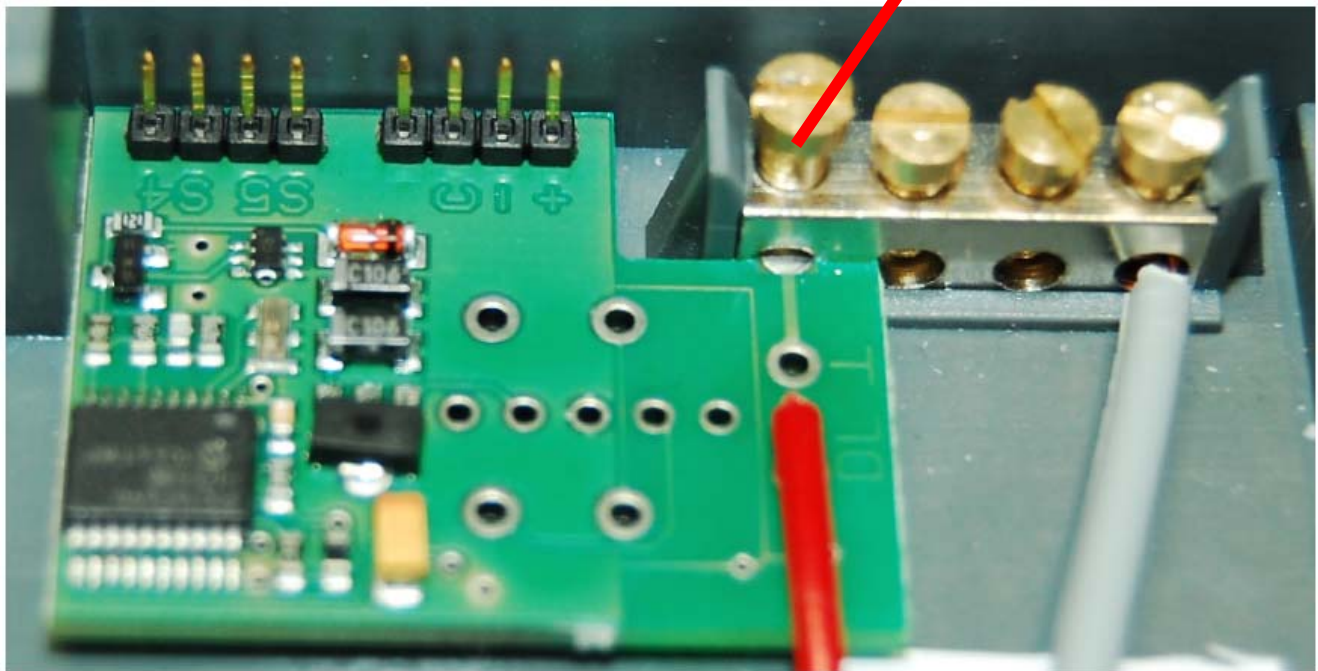


Die jeweilige Polung der Anschlüsse Datenleitung und Temperatursensoren ist vertauschbar und muss nicht beachtet werden.

Ausführung zum Einbau in Reglerkonsole (HAD-DL):

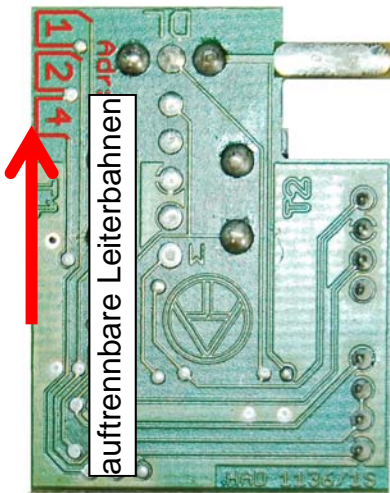


Ansicht Einbau in Reglerkonsole (z.B. ESR31 oder UVR61-3): **Anschluss Sensormasse**



Anschlussleitung für DL-Bus (Datenleitung)

Der Signalwandler HAD-DL(K) versorgt sich aus dem DL-Bus (Datenleitung) mit Energie und gibt auf Anfrage der Regelung (**ESR21, UVR61-3 und UVR63H** ab Version 5.0, **ESR31, UVR63**, sowie **UVR1611** ab Version A3.00 **und** Seriennummer 13286) den entsprechenden Messwert zurück. Die Eingänge „Temperatur 1“ (T1 bzw. S4) und „Temperatur 2“ (T2 bzw. S5) an der Platine erlauben das zusätzliche Erfassen externer Temperaturen. Dies ist ausschließlich für Sensoren der Typen PT1000 und KTY(2000 Ohm bei 25°C) möglich.



Die Anfrage setzt sich aus **Adresse** des Signalwandlers und **Index** eines dort erfassten Messwertes zusammen.

Die Festlegung der **Adresse** wird am Adapter durch Auftrennen von Leiterbahnen - gekennzeichnet mit den Zahlen 1, 2 und 4 - erreicht. Diese befinden sich auf der Unterseite an der äußeren Platinkante. Dem Adapter ist ohne Auftrennen von Leiterbahnen die Adresse 1 zugewiesen (Werkseinstellung). So lange keine weiteren Sensoren am DL-Bus liegen, ist auch keine Änderung der Adresse erforderlich.

Die neue Adresse ergibt sich aus Adresse 1 (= **Werkseinstellung**) und der **Summe aller durchtrennten Wertigkeiten**.

Beispiel: gewünschte Adresse 6 = 1 (aus Werkseinstellung) + 1 + 4 = die Leiterbahnen 1 und 4 müssen durchtrennt werden.

Der **Index** der jeweiligen Messwerte ist fix vorgegeben:

Index:	Messwert:	Sensortype
1	Volumenstrom [1/h]	PAW Flowrotor DN20
2	Temperatur T1 / S4	PT1000
3	Temperatur T2 / S5	PT1000
4	Temperatur T1	KTY 81-210
5	Temperatur T2	KTY 81-210
6	Volumenstrom [1/h]	PAW Flowrotor DN25
7	Volumenstrom [1/h]	PAW Flowrotor DN32

ESR21, ESR31, UVR61-3, UVR63, UVR63H: Die gewünschten Messwerte werden als „Externe Sensoren“ übernommen (Einstellung im Menü „EXT DL“), wobei Adresse und Index angegeben werden.

Beispiel:



Hier wurde dem externen Sensor **E3** der Sensorwert der **Adresse 1** mit dem **Index 3** zugewiesen, das ist der Wert eines Temperatursensors PT1000, Sensorwert T2 bzw. S5.

Die Werte der elektronischen Sensoren können von Sensoreingängen für weitere Regelaufgaben übernommen werden (Einstellung im Menü **SENSOR**, Wert Übernahme).

UVR1611: Die Messwerte werden als **analoge** Netzwerkseingänge parametrier:

- Netzwerkknoten:** Sensoradresse (obiges Beispiel: 1)
- analoger NW-Ausgang:** Index des Messwertes (obiges Beispiel: 3)
- Quelle:** DL

