PSC

Mehrkanaldruckscanner

- Zur simultanen Erfassung mehrerer Drucksignale
- Leicht über USB konfigurierbar
- Inkl. Software und Treiber für LabVIEW
- PSC-Serie: kleines Gehäuse: PSC4, PSC5 (-CAN)

großes Gehäuse: PSC8, PSC16, PSC24 (-CAN/

-USB/-LAN/-RS232)



Allgemeine Beschreibung

Die Druckscanner aus der PSC-Serie eignen sich zur simultanen Erfassung mehrerer Drucksignale. Die temperaturkompensierten Aufnehmer bieten eine hohe Genauigkeit und einen minimalen Offset-Drift. Aufgrund der extrem hohen Prüfdrücke werden die Sensoren selbst bei Überlastungen nicht beschädigt.

Die Geräte der PSC-Serie sind je nach Typ mit bis zu 24 Druckmesskanälen ausgestattet. Die Referenzdruck-Leitungen aller Aufnehmer werden je nach Kundenwunsch entweder auf einem Druckanschluss zusammengelegt oder differentiell geschaltet.

Die Messbereiche der einzelnen Sensoren können individuell gewählt werden und es stehen mehrere Druckbereiche zur Auswahl. Es gibt sowohl unidirektionale Sensor-Typen, als auch bidirektionale, wobei alle Kanäle eines Druckscanners mit den gleichen Sensor-Typen bestückt werden.

Die Datenübertragung erfolgt als ASCII-Text in der Einheit Pascal [Pa]. Über ein einfaches Protokoll kann die Übertragungsrate im Bereich zwischen 1 und 50/100 Hz (je nach Typ) eingestellt werden.

Die PSC-CAN Variante ist serienmäßig mit einem USB-Anschluss ausgestattet und lässt sich darüber leicht konfigurieren. Über USB mit dem Messrechner verbunden, meldet sich der Druckscanner als virtueller COM-Port im System an. Damit kann jede Software verwendet werden, die ein serielles Protokoll unterstützt. Die PSC-LAN Version sendet Daten mit dem TCP-IP Protokoll. Eine direkte Verbindung ist über Telnet (Port 10001) möglich.

Ein Beispielprogramm zur Verwendung mit LabVIEW wird mitgeliefert. Bei den PSC-CAN Geräten wird darüber hinaus eine DBC-Datei mitgeliefert.

Auf Nachfrage sind kundenspezifische Anpassungen möglich. Alle PSC-Systeme sind optional mit CAN-Bus (M8), LAN (RJ45) oder RS232 (D-Sub) Schnittstelle lieferbar.

Seite 1 von 4

Technische Daten

Anzahl Druckkanäle				
PSC4	4 uni- oder bidirektional			
PSC5	5 uni- oder bidirektional			
PSC8	8 uni- oder bidirektional			
PSC16	16 uni- oder bidirektional			
PSC24	24 uni- oder bidirektional			
Messbereiche				
Alle Versionen	125 Pa – 15 kPa (1,25 – 150 mbar) uni- und bidirektional (Auf Anfrage können auch andere Sensoren eingebaut werden)			
Genauigkeit und Abtastraten				
Nichtlinearität & Hysterese	max ±0,25% FSS (typisch ±0,1 %)			
Abtastrate pro Kanal	1-100 Hz (PSC4, PSC5) 1-50 Hz (PSC8, PSC16, PSC24)			
Stromversorgung				
PSC4-CAN	CAN 7-24 V, 50 mA			
PSC5-CAN	CAN 7-24 V, 50 mA			
PSC8-CAN/-LAN PSC8-USB PSC8-MV	7-24 V, 1 A über USB 7-24 V, 1 A (MV = Variante mit internen Magnetventilen)			
PSC16-CAN/-LAN PSC16-USB	7-24 V, 1 A über USB			
PSC24-CAN/-LAN PSC24-USB	7-24 V, 1 A über USB			
Umgebungsbedingungen				
Temperatur	5°C50°C			
Luftfeuchtigkeit	095%, nicht kondensieren			
Betriebsmedium	Luft und nicht-korrosive Gase			
Maße				
Gehäuse PSC4, PSC5	60 x 30 x 80 mm³ (B x H x T)			
Gehäuse PSC8, PSC16, PSC 24	130 x 55 x 170 mm³ (B x H x T)			
Druckanschlüsse	Schlauchtüllen D = 2,0 mm			
Empfohlene Schläuche	Weich-PE und Silikonschläuche 1,5 x 3,5 mm			

Treiber und Software		
Virtueller COM-Port-Treiber		
Konfigurationssoftware		
LabVIEW-Beispielprogramm als Sourcecode		
Unterstützte Betriebssysteme		
Windows XP, 7, 8, 10, Linux		

Serielle Schnittstelle

Der virtuelle COM-Port kann mit beliebiger Baudrate betrieben werden. Empfohlen wird 19200, 8 Datenbits, keine Parität, 1 Stopp-Bit. **DTR** (Data Terminal Ready) muss gesetzt sein.

Befehl	Funktion	Antwort
CAL a x	Skalierungsfaktor für Sensor a auf den Wert x setzen	#Scaler= Offset=
CAL? A	Abfrage der Skalierungsfaktoren von Sensor a	#Scaler= Offset=
EE_LOAD	Kalibrierdaten aus EEPROM laden	#EEPROM:loaded
EE_SAVE	Kalibrierdaten in EEPROM speichern	#EEPROM:saved
*IDN?	Gerätekennung abfragen	#PSC24-LAN 2.4.0 #SN35000
RATE x	Abtastraten definieren Bereich x = 205000 [ms] Standard: 1000 [ms] → 1 [Hz]	#Rate=x ms #Error: Rate-Range
RATE 0	Abfrage- und Trigger-Modus aktivieren Durch Senden von "?" wird der aktuelle Wert ausgege	#Request-Mode active
?	Aktuellen Wert anfordern (nur im Request-Mode)	0.00 0.00 0.00 0.00
*RST	Standardeinstellungen lade	#RESET
SCAN_A x SCAN_B x SCAN_C x	Scanlist (Kanalauswahl) definieren Binär, jedes Bit steht für einen Kanal	
TARA	Nullabgleich der Sensoren durchführen	#TARA
FILTER x	Exponentiellen Filter aktivieren x = 0: deaktiviert; x > 0: Bereich des Filters in ms	#FILTER=x
Ein Befehl wir	d immer mit einem Zeilenumbruch (CR oder LF oder CR+	·LF) terminiert. Die

Ein Befehl wird immer mit einem Zeilenumbruch (CR oder LF oder CR+LF) terminiert. Die Sensornummerierung beginnt in allen Fällen mit der Nummer "1".

Zusätzlich in der PSC-CAN Variante:

Befehl	Funktion	Antwort
CAN_ID x	CAN-ID zuweisen	#OK
_	Interface setzen x = 0: Normal (11 bit, CAN 2.0A) x = 1 Extended 23 bit (23 bit, CAN 2.0B)	#OK
CAN?	CAN-Konfiguration abfragen	#ID:0x[]_Speed:[baud]_IDT: [0,1]
_	x = 0: 125 kBaud x = 1: 250 kBaud x = 2: 500 kBaud x = 3: 1 MBaud	#OK