

Betriebsanleitung

Radarsensor zur kontinuierlichen
Füllstandmessung von Wasser und
Abwasser

VEGAPULS WL 61

4 ... 20 mA/HART - Zweileiter



Document ID: 38061



VEGA

Inhaltsverzeichnis

1	Zu diesem Dokument.....	4
1.1	Funktion	4
1.2	Zielgruppe	4
1.3	Verwendete Symbolik.....	4
2	Zu Ihrer Sicherheit	5
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 Zulassungen für Europa	6
2.8	Sicherheitskonzept Bluetooth-Bedienung	7
2.9	Umwelthinweise	7
3	Produktbeschreibung.....	8
3.1	Aufbau.....	8
3.2	Arbeitsweise.....	9
3.3	Bedienung.....	10
3.4	Verpackung, Transport und Lagerung.....	11
3.5	Zubehör und Ersatzteile	12
4	Montieren.....	13
4.1	Allgemeine Hinweise.....	13
4.2	Montagevarianten	13
4.3	Montagevorbereitungen Montagebügel	16
4.4	Montagehinweise	16
5	An die Spannungsversorgung anschließen.....	22
5.1	Anschluss vorbereiten	22
5.2	Anschlussplan.....	23
5.3	Einschaltphase.....	23
6	Mit Smartphone/Tablet in Betrieb nehmen (Bluetooth)	24
6.1	Vorbereitungen	24
6.2	Verbindung herstellen	24
6.3	Sensorparametrierung	25
7	Mit PC/Notebook in Betrieb nehmen (Bluetooth)	27
7.1	Vorbereitungen.....	27
7.2	Verbindung herstellen	27
7.3	Parametrierung.....	28
8	Mit VEGADIS 82 in Betrieb nehmen	29
8.1	Arbeitsweise und Anschluss.....	29
8.2	Bedienungsumfang	29
8.3	Inbetriebnahmeschritte.....	30
9	Mit PC/Notebook in Betrieb nehmen (VEGACONNECT)	31
9.1	Den PC anschließen	31
9.2	Parametrierung.....	33
9.3	Sicherung der Parametrierdaten	34

10 In Betrieb nehmen mit anderen Systemen	35
10.1 DD-Bedienprogramme	35
10.2 Field Communicator 375, 475	35
11 Diagnose, Asset Management und Service	36
11.1 Instandhalten	36
11.2 Messwert- und Ereignisspeicher	36
11.3 Asset-Management-Funktion	37
11.4 Störungen beseitigen	40
11.5 Softwareupdate	44
11.6 Vorgehen im Reparaturfall	44
12 Ausbauen	46
12.1 Ausbauschritte	46
12.2 Entsorgen	46
13 Anhang	47
13.1 Technische Daten	47
13.2 Radioastronomiestationen	52
13.3 Maße	53
13.4 Gewerbliche Schutzrechte	57
13.5 Hashfunktion nach mbed TLS	57
13.6 Warenzeichen	57



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: 2018-06-29

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 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 WL 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.

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 43 – Signalpegel für die Ausfallinformation von Messumformern
- NE 53 – Kompatibilität von Feldgeräten und Anzeige-/Bedienkomponenten
- NE 107 - Selbstüberwachung und Diagnose von Feldgeräten

Weitere Informationen siehe www.namur.de.

2.7 Funktechnische Zulassungen für Europa

VEGAPULS WL 61

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".

Bluetooth-Funkmodul

Das im Gerät zur drahtlosen Bluetooth-Kommunikation eingesetzte Funkmodul wurde vom Hersteller nach der aktuellen Ausgabe folgender Norm geprüft:

- EN 300328 – Wideband transmission systems

Es ist für den Einsatz in den Ländern der EU und der EFTA zugelassen.

2.8 Sicherheitskonzept Bluetooth-Bedienung

Die Sensorbedienung via Bluetooth basiert auf einem mehrstufigem Sicherheitskonzept.

Authentifizierung

Mit Beginn der Bluetooth-Kommunikation erfolgt eine Authentifizierung zwischen Sensor und Bediengerät mittels der Sensor-PIN. Die Sensor-PIN ist Bestandteil des jeweiligen Sensors und muss in das Bediengerät (Smartphone/Tablet) eingegeben werden. Zur Erhöhung des Bedienkomforts wird diese im Bediengerät abgelegt. Dies erfolgt gesichert über einen Algorithmus nach Standard SHA 256.

Schutz vor Fehleingaben

Bei mehreren Fehleingaben der PIN im Bediengerät sind weitere Eingaben nur zeitverzögert möglich.

Verschlüsselte Bluetooth-Kommunikation

Die Sensor-PIN sowie die Sensordaten werden verschlüsselt nach Bluetooth-Standard 4.0 zwischen Sensor und Bediengerät übertragen.

2.9 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

Sie finden das Typschild auf dem Sensorgehäuse sowie zusätzlich auf einem Typschildträger am Anschlusskabel.

Es enthält die wichtigsten Daten zur Identifikation und zum Einsatz des Gerätes.

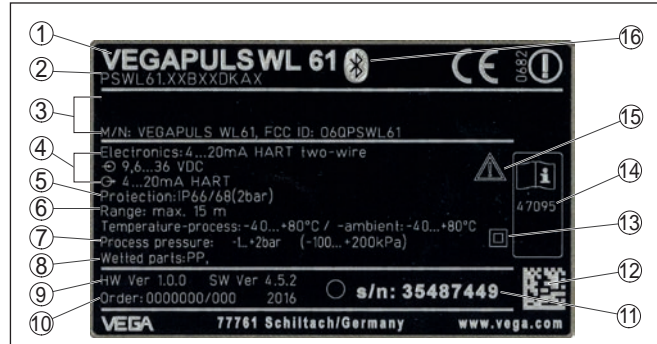


Abb. 1: Aufbau des Typschildes (Beispiel)

- 1 Gerätetyp
- 2 Produktcode
- 3 Zulassungen
- 4 Versorgung und Signalausgang Elektronik
- 5 Schutzart
- 6 Messbereich (Messgenauigkeit optional)
- 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-Nummer Gerätedokumentation
- 15 Hinweis zur Beachtung der Gerätedokumentation
- 16 Symbol für Bluetooth

Sensor-PIN

Die vierstellige Sensor-PIN benötigen Sie für die Bluetooth-Verbindung zum Sensor. Sie ist einmalig und gilt nur für den vorliegenden Sensor.

Sie finden die PIN als Aufkleber auf einem Beiblatt in der Sensorverpackung und neben dem Typschild.

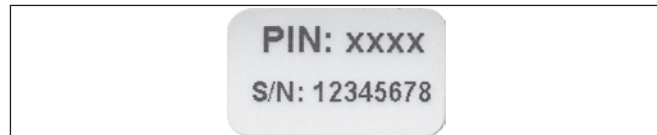


Abb. 2: Bluetooth-PIN

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 Elektronikaustausch (XML)
- Prüfzertifikat (PDF) - optional

Gehen Sie hierzu auf "www.vega.com", "*Gerätesuche (Seriennummer)*". 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 1.0.0
- Software ab 4.4.0

Lieferumfang

Der Lieferumfang besteht aus:

- Radarsensor
- Optional integriertes Bluetooth-Modul
- Optionales Montagezubehör
- Dokumentation
 - Kurz-Betriebsanleitung VEGAPULS WL 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 Radarsensor VEGAPULS WL 61 ist der ideale Sensor für alle Anwendungen im Wasser- und Abwasserbereich. Er eignet sich besonders zur Füllstandmessung in der Wasseraufbereitung, in Pumpstationen sowie Regenüberlaufbecken, zur Durchflussmessung in offenen Gerinnen und zur Pegelüberwachung.

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 Bedienung

Bedienung über die Signalleitung

VEGAPULS WL 61 ermöglicht standardmäßig eine Bedienung über:

- Externe Anzeige- und Bedieneinheit VEGADIS 82 (PLICSCOM)
- PC/Notebook mit Schnittstellenadapter VEGACONNECT (Bediensoftware PACTware)
- DD-Bedienprogramme
- Field Communicator 375, 475

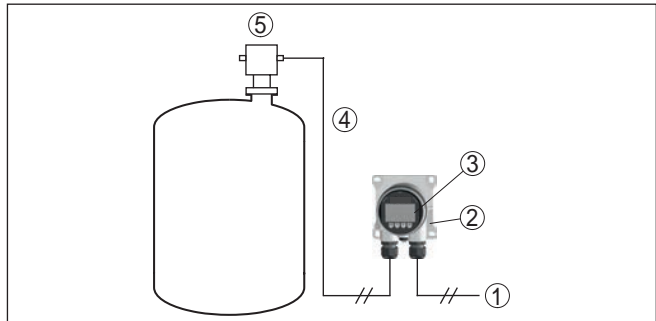


Abb. 3: Anschluss des VEGADIS 82 an den Sensor, Bedienung über das Anzeige- und Bedienmodul

- 1 Spannungsversorgung/Signalausgang Sensor
- 2 VEGADIS 82
- 3 Anzeige- und Bedienmodul
- 4 ... 20 mA/HART-Signalleitung
- 5 Sensor

Drahtlose Bedienung

VEGAPULS WL 61 mit integriertem Bluetooth-Modul ermöglicht die drahtlose Bedienung über Standard-Bediengeräte:

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



Abb. 4: Drahtlose Verbindung zu Standard-Bediengeräten

- 1 Anzeige- und Bedienmodul
- 2 Sensor
- 3 Smartphone/Tablet
- 4 Bluetooth-USB-Adapter
- 5 PC/Notebook

Verpackung

3.4 Verpackung, Transport und Lagerung

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.

3.5 Zubehör und Ersatzteile

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 82

Das VEGADIS 82 ist geeignet zur Messwertanzeige und Bedienung von Sensoren mit HART-Protokoll. Es wird in die 4 ... 20 mA/HART-Signalleitung eingeschleift.

Weitere Informationen finden Sie in der Betriebsanleitung "*VEGADIS 82 4 ... 20 mA/HART*" (Document-ID 45300).

4 Montieren

4.1 Allgemeine Hinweise

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 Montagevarianten

Abspannklemme

Die einfachste Montage des Gerätes erfolgt über eine Abspannklemme. Das Anschlusskabel enthält hierzu ein Zugentlastungsseil aus Kevlar.

Dabei ist zu beachten, dass der Sensor nicht pendeln darf, um Messwertverfälschungen zu vermeiden.

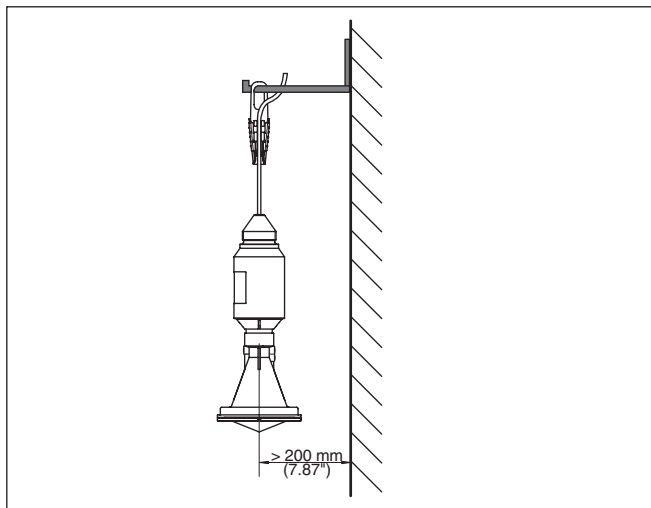


Abb. 5: Montage über eine Abspannklemme

Montagewinkel

Für eine starre Montage empfiehlt sich ein Montagewinkel mit Öffnung für Gewinde G1½, z. B. aus dem VEGA-Lieferprogramm. Die Befestigung des Sensors im Winkel erfolgt über eine G1½-Gegenmutter aus Kunststoff. Für den Abstand zur Wand ist das Kapitel "Montagehinweise" zu beachten.

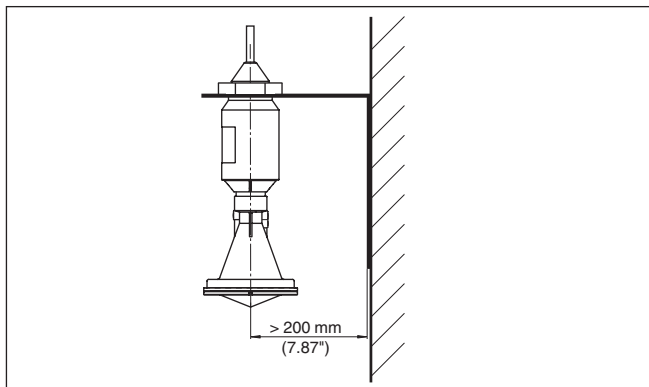


Abb. 6: Montage über einen Montagewinkel

Montagebügel

Der optionale Montagebügel ermöglicht die Sensormontage, z. B. an Decke, Wand oder einem Ausleger. Er steht in folgenden Ausführungen zur Verfügung:

- Länge 300 mm für Deckenmontage
- Länge 170 mm für Wandmontage

Montagebügel - Deckenmontage

Standardmäßig erfolgt die Bügelmontage senkrecht an der Decke. Dies ermöglicht das Schwenken des Sensors bis zu 180° zum optimalen Ausrichten.

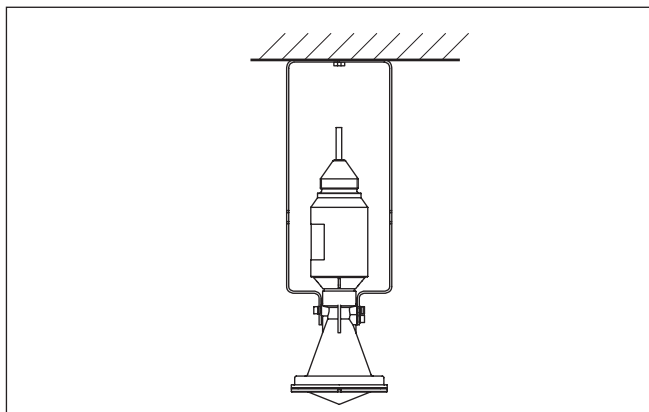


Abb. 7: Deckenmontage über den Montagebügel mit Länge 300 mm

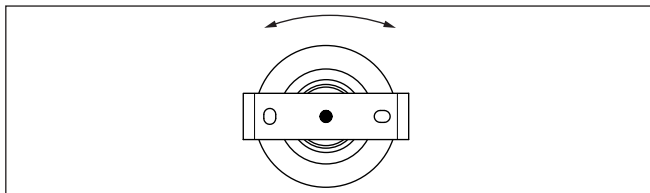


Abb. 8: Drehen bei Deckenmontage in der Mitte

Montagebügel - Wandmontage

Alternativ erfolgt die Bügelmontage waagrecht bzw. schräg an der Wand.

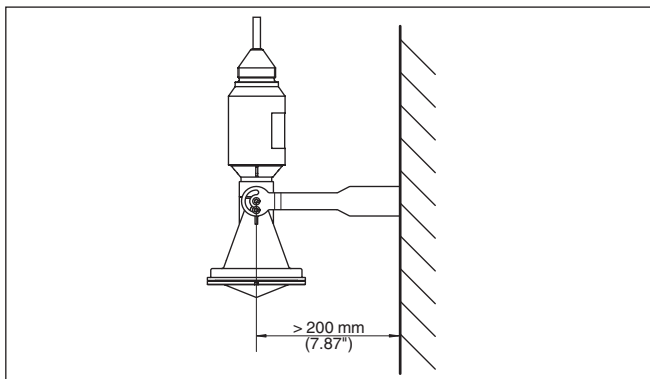


Abb. 9: Wandmontage über den Montagebügel mit Länge 170 mm

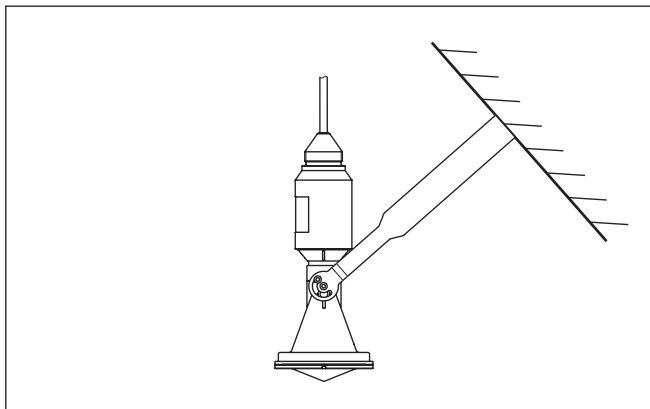


Abb. 10: Wandmontage bei schräger Wand über den Montagebügel mit Länge 300 mm

Flanschmontage

Für die Montage des Gerätes auf einem Stutzen oder einer Schachtelabdeckung steht optional ein loser Kombi-Überwurfflansch für DN 80 (ASME 3" oder JIS 80) auch als Nachrüstteil zur Verfügung.

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

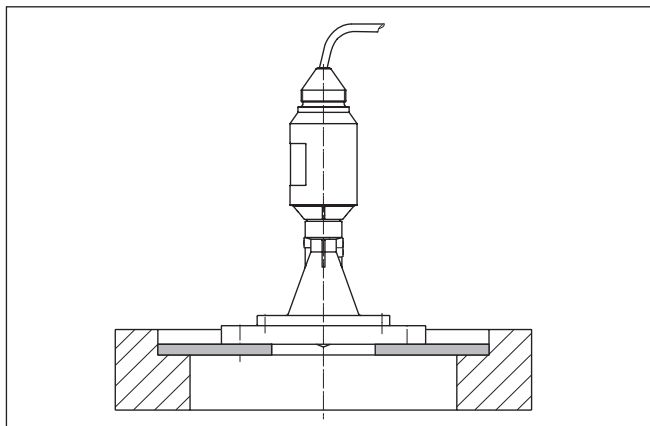


Abb. 11: Montage mittels des Adapterflansches, z. B. auf einer Schachtabdeckung.

4.3 Montagevorbereitungen Montagebügel

Der optionale Montagebügel wird lose mitgeliefert. Er muss vor der Inbetriebnahme mit den beigelegten Schrauben am Sensor angeschraubt werden. Max. Anzugsmoment siehe Kapitel "Technische Daten". Erforderliches Werkzeug: Innensechskantschlüssel Größe 4.

Zum Anschrauben des Bügels an den Sensor sind zwei Varianten möglich. Je nach gewählter Variante kann der Sensor im Bügel stufenlos über 180° oder in drei Stufen 0°, 90° und 180° geschwenkt werden.

4.4 Montagehinweise

Dichter Einbau der Kunststoff-Hornantenne

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. Durch Drehen des Gerätes im Verbindungsflansch oder Montagebügel kann die Polarisation genutzt werden, um die Auswirkung von Störschall zu reduzieren.

Die Lage der Polarisation ist durch Markierungsstege am Gerät gekennzeichnet.

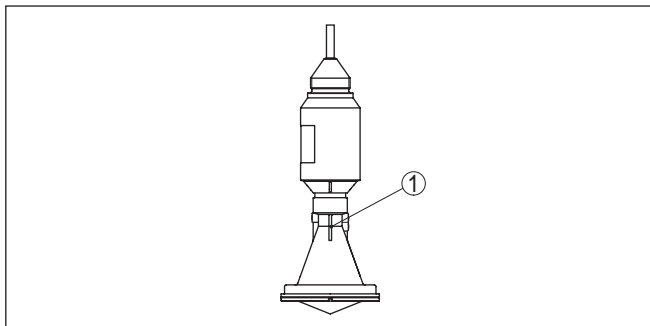


Abb. 12: Lage der Polarisation, durch Markierungsstege gekennzeichnet

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.

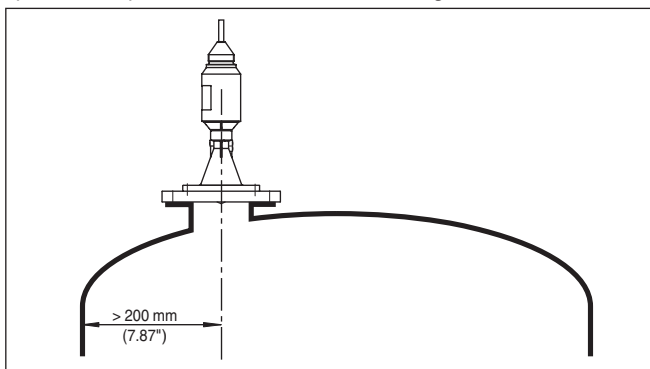


Abb. 13: Montage des Radarsensors an runden Behälterdecken

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

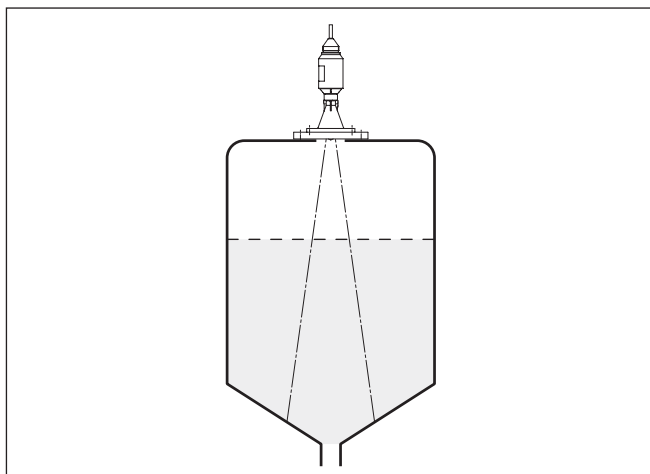


Abb. 14: Montage des Radarsensors an Behältern mit konischem Boden

Einströmendes Medium

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

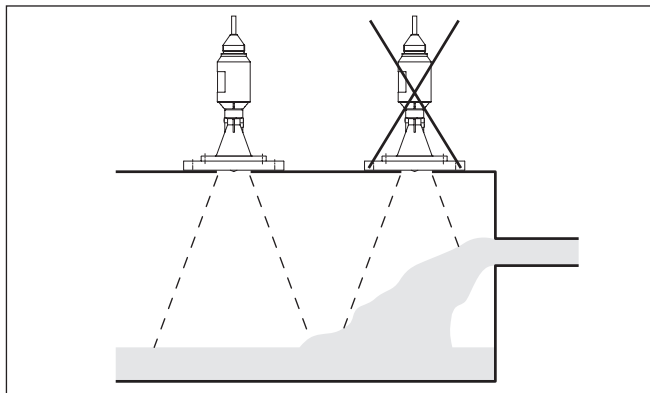


Abb. 15: Montage des Radarsensors bei einströmendem Medium

Stutzen

Richtwerte der Stutzenhöhen finden Sie in der nachfolgenden Abbildung. Das Stutzenende sollte in diesem Fall glatt und gratfrei, wenn möglich sogar abgerundet sein. Nach der Montage muss bei der Parametrierung eine Störsignalausblendung durchgeführt werden.

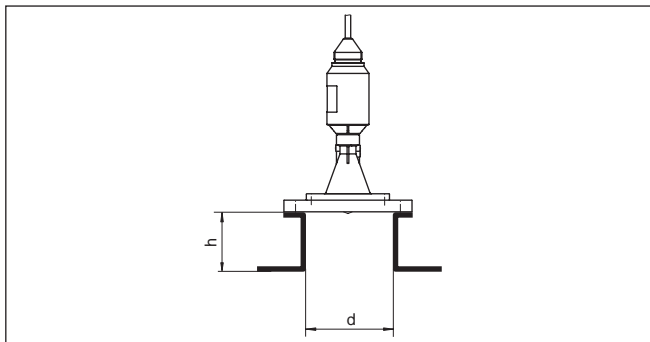


Abb. 16: Abweichende Rohrstutzenmaße

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

Stutzendurchmesser d	Stutzenlänge h
80 mm	≤ 300 mm
100 mm	≤ 400 mm
150 mm	≤ 500 mm

Stutzendurchmesser d	Stutzenlänge h
3"	≤ 11.8 in
4"	≤ 15.8 in
6"	≤ 19.7 in

Sensorausrichtung

Richten Sie den Sensor möglichst senkrecht auf die Füllgutoberfläche aus, um optimale Messergebnisse zu erzielen.

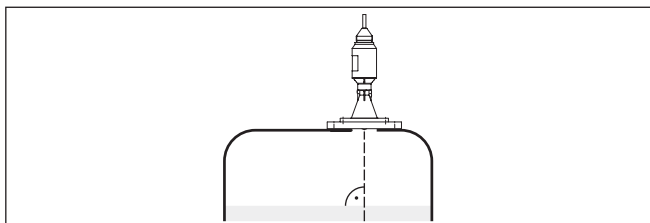


Abb. 17: Ausrichtung des Sensors

Behältereinbauten

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

Behältereinbauten, wie z. B. Leitern, Grenzschnalter, Heizschlangen, Behälterverstreibungen 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 Störechos 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 Stöorchoreflexion.



Abb. 18: Glatte Profile mit Streublenden abdecken

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.

Durchflussmessung bei Rechtecküberfall

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

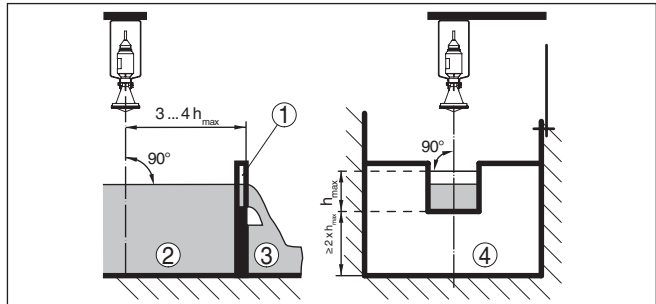


Abb. 19: Durchflussmessung mit Rechtecküberfall: d_{\min} = Mindestabstand des Sensors (siehe Kapitel "Technische Daten"); h_{\max} = max. Befüllung des Rechtecküberfalls

- 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

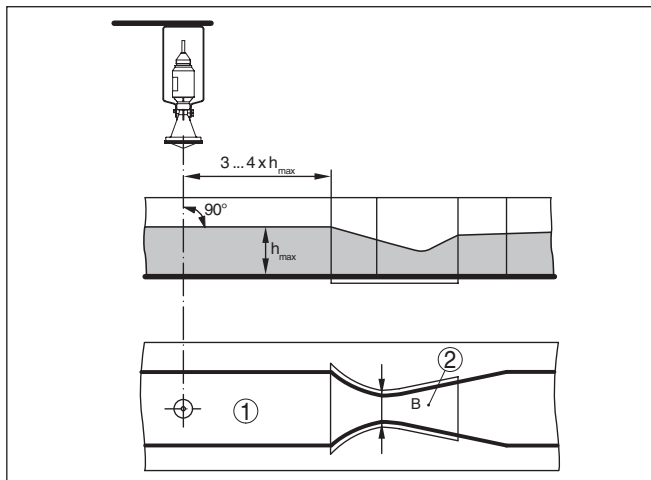


Abb. 20: Durchflussmessung mit Khafagi-Venturirinne: $h_{max.} = \text{max. Befüllung der Rinne}$; B = größte Einschnürung der Rinne

- 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 die Spannungsversorgung 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 und das Stromsignal erfolgen über dasselbe zweiadriges Anschlusskabel. Die Betriebsspannung kann sich je nach Geräteausführung unterscheiden.

Die Daten für die Spannungsversorgung finden Sie in Kapitel "*Technische Daten*".

Sorgen Sie für eine sichere Trennung des Versorgungskreises von den Netzstromkreisen nach DIN EN 61140 VDE 0140-1.

Versorgen Sie das Gerät über einen energiebegrenzten Stromkreis nach IEC 61010-1, z. B. über ein Netzteil nach Class 2.

Berücksichtigen Sie folgende zusätzliche Einflüsse für die Betriebsspannung:

- Geringere Ausgangsspannung des Speisegerätes unter Nennlast (z. B. bei einem Sensorstrom von 20,5 mA oder 22 mA bei Störmeldung)
- Einfluss weiterer Geräte im Stromkreis (siehe Bürdenwerte in Kapitel "*Technische Daten*")

Anschlusskabel

Das Gerät wird mit handelsüblichem zweiadrigem Kabel ohne Abschirmung angeschlossen. Falls elektromagnetische Einstreuungen zu erwarten sind, die über den Prüfwerten der EN 61326-1 für industrielle Bereiche liegen, sollte abgeschirmtes Kabel verwendet werden.

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.

Im HART-Multidropbetrieb empfehlen wir, generell geschirmtes Kabel zu verwenden.

Aderbelegung Anschlusskabel

5.2 Anschlussplan

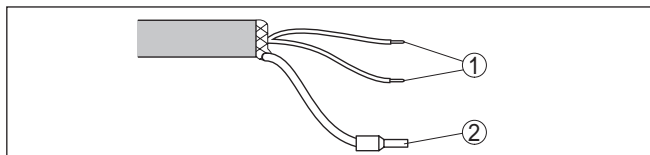


Abb. 21: Aderbelegung fest angeschlossenes Anschlusskabel

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

5.3 Einschaltphase

Nach dem Anschluss des Gerätes an die Spannungsversorgung bzw. nach Spannungswiederkehr führt das Gerät für ca. 30 s einen Selbsttest durch:

- Interne Prüfung der Elektronik
- Anzeige von Gerätetyp, Hard- und Softwareversion, Messstellenname auf Display bzw. PC
- Anzeige der Statusmeldung "F 105 Ermittle Messwert" auf Display bzw. PC
- Ausgangssignal springt auf den eingestellten Störstrom

Sobald ein plausibler Messwert gefunden ist, wird der zugehörige Strom auf der Signalleitung ausgegeben. Der Wert entspricht dem aktuellen Füllstand sowie den bereits durchgeführten Einstellungen, z. B. dem Werksabgleich.

6 Mit Smartphone/Tablet in Betrieb nehmen (Bluetooth)

6.1 Vorbereitungen

Systemvoraussetzungen

Stellen Sie sicher, dass Ihr Smartphone/Tablet die folgenden Systemvoraussetzungen erfüllt:

- Betriebssystem: iOS 8 oder neuer
- Betriebssystem: Android 4.3 oder neuer
- Bluetooth Smart ab 4.0

Laden Sie die App "VEGA Tools" aus dem Apple App Store bzw. Google Play Store auf Ihr Smartphone oder Tablet.

6.2 Verbindung herstellen

Verbindung aufbauen

Starten Sie die App "VEGA Tools" und wählen Sie die Funktion "Inbetriebnahme". Das Smartphone/Tablet sucht automatisch Bluetooth-fähige Geräte in der Umgebung.

Die Meldung "*Gerätesuche läuft*" wird angezeigt.

Die gefundenen Geräte werden auf der linken Seite des Bedienfensters aufgelistet. Die Suche wird automatisch kontinuierlich fortgesetzt.

Wählen Sie in der Geräteliste das gewünschte Gerät aus.

Die Meldung "*Verbindungsaufbau läuft*" wird angezeigt.

Authentifizieren

Für den allerersten Verbindungsaufbau müssen sich Bediengerät und Sensor gegenseitig authentifizieren. Nach erfolgreicher Authentifizierung funktioniert ein weiterer Verbindungsaufbau ohne Authentifizierung.

iOS

Im Rahmen der Kopplung erfolgt die Meldung "*Kopplungsanfrage (Bluetooth)*", z. B. *12345678 möchte sich mit Ihrem iPad koppeln*". Drücken Sie auf "Koppeln".

Android

Die Kopplung läuft automatisch durch.

PIN eingeben

Geben Sie dann im nächsten Menüfenster zur Authentifizierung die 4-stellige PIN ein. Sie finden diese auf:

- Dem Typschildträger auf dem Sensorkabel
- Einem Beiblatt in der Sensorverpackung

Für den allerersten Verbindungsaufbau müssen sich das Bediengerät und der Sensor gegenseitig authentifizieren.

PIN | OK

Geben Sie dazu die 4-stellige PIN ein ("0000" ist nicht erlaubt), die auch für das Sperren bzw. Freigeben der Bedienung des Sensors verwendet wird.



Hinweis:

Wird eine falsche Sensor-PIN eingegeben, so ist eine erneute Eingabe erst nach einer Verzögerungszeit möglich. Diese Zeit verlängert sich nach jeder weiteren falschen Eingabe.

Die Meldung "Warte auf Authentifizierung" wird auf dem Smartphone/Tablet angezeigt.

Verbindung hergestellt

Nach hergestellter Verbindung erscheint das Sensor-Bedienmenü auf dem jeweiligen Bediengerät.

Wird die Verbindung unterbrochen, z. B. bei zu großer Entfernung zwischen Sensor und Bediengerät, so wird dies entsprechend auf dem Bediengerät angezeigt. Wird die Verbindung wiederhergestellt, so erlischt die Meldung.

Sensor-PIN ändern

Es ist empfehlenswert, die Werkseinstellung der Sensor-PIN auf Ihre eigene Sensor-PIN zu ändern. Gehen Sie hierzu zum Menüpunkt "Bedienung sperren".

Nach Ändern der Sensor-PIN kann die Sensorbedienung wieder freigegeben werden. Für den Zugang (Authentifizierung) mit Bluetooth ist die PIN weiterhin wirksam.

6.3 Sensorparametrierung

Parameter eingeben

Das Sensor-Bedienmenü ist in zwei Hälften unterteilt:

Links finden Sie den Navigationsbereich mit den Menüs "Inbetriebnahme", "Display", "Diagnose" und weitere.

Der ausgewählte Menüpunkt ist am Farbumschlag erkennbar und wird in der rechten Hälfte angezeigt.

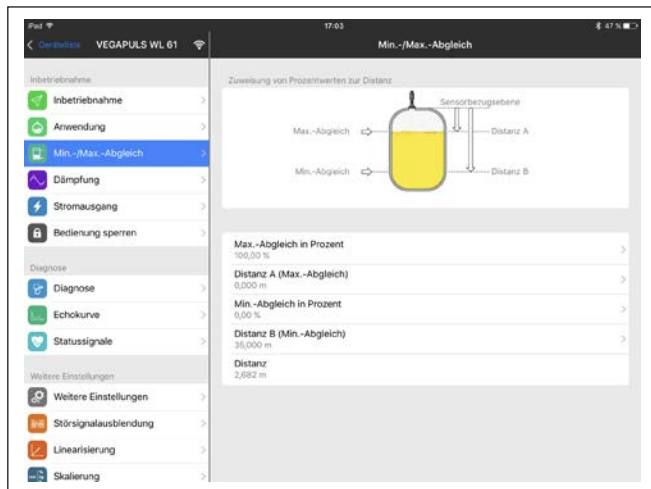


Abb. 23: Beispiel einer App-Ansicht - Inbetriebnahme Sensorabgleich

Geben Sie die gewünschten Parameter ein und bestätigen Sie über die Tastatur oder das Editierfeld. Die Eingaben sind damit im Sensor aktiv.

Um die Verbindung zu beenden, schließen Sie die App.

7 Mit PC/Notebook in Betrieb nehmen (Bluetooth)

7.1 Vorbereitungen

Systemvoraussetzungen

Stellen Sie sicher, dass Ihr PC die folgenden Systemvoraussetzungen erfüllt:

- Betriebssystem Windows
- DTM Collection 10/2016 oder höher
- USB 2.0-Schnittstelle
- Bluetooth-USB-Adapter

Bluetooth-USB-Adapter aktivieren

Aktivieren Sie den Bluetooth-USB-Adapter über den VEGA-Projektassistenten (siehe Zusatzanleitung "*Bluetooth-USB-Adapter*"). Sensoren mit bluetoothfähigem PLICSCOM werden gefunden und im Projektbaum angelegt.

7.2 Verbindung herstellen

Verbindung aufbauen

Wählen Sie im Projektbaum den gewünschten Sensor für die Online-Parametrierung aus.

Authentifizieren

Das Fenster "Authentifizierung" wird eingeblendet. Für den allerersten Verbindungsaufbau müssen sich Bediengerät und Sensor gegenseitig authentifizieren. Nach erfolgreicher Authentifizierung funktioniert ein weiterer Verbindungsaufbau ohne Authentifizierung.

PIN eingeben


Geben Sie dann im nächsten Menüfenster zur Authentifizierung die 4-stellige PIN ein. Sie finden diese auf:

- Dem Typschildträger auf dem Sensorkabel
- Einem Beiblatt in der Sensorverpackung

Authentifizierung

Für den allerersten Verbindungsaufbau müssen sich das Bediengerät und der Sensor gegenseitig authentifizieren.

Gerätename	VEGAPULS WL 61
Geräte-TAG	Sensor
Seriennummer	99999999

 Geben Sie dazu die 4-stellige PIN ein ("0000" ist nicht erlaubt), die auch für das Sperren bzw. Freigeben der Bedienung des Sensors verwendet wird.

PIN

**Hinweis:**

Wird eine falsche Sensor-PIN eingegeben, so ist eine erneute Eingabe erst nach einer Verzögerungszeit möglich. Diese Zeit verlängert sich nach jeder weiteren falschen Eingabe.

Verbindung hergestellt

Nach hergestellter Verbindung erscheint der Sensor-DTM.

Wird die Verbindung unterbrochen, z. B. bei zu großer Entfernung zwischen Sensor und Bediengerät, so wird dies entsprechend auf dem Bediengerät angezeigt. Wird die Verbindung wiederhergestellt, so erlischt die Meldung.

Sensor-PIN ändern

Es ist empfehlenswert, die Werkseinstellung der Sensor-PIN auf Ihre eigene Sensor-PIN zu ändern. Gehen Sie hierzu zum Menü "Weitere Einstellungen", Menüpunkt "PIN".

Voraussetzungen**7.3 Parametrierung**

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 DTM's sind in einer DTM Collection zusammengefasst. Weiterhin können die DTM's in andere Rahmenapplikationen nach FDT-Standard eingebunden werden.

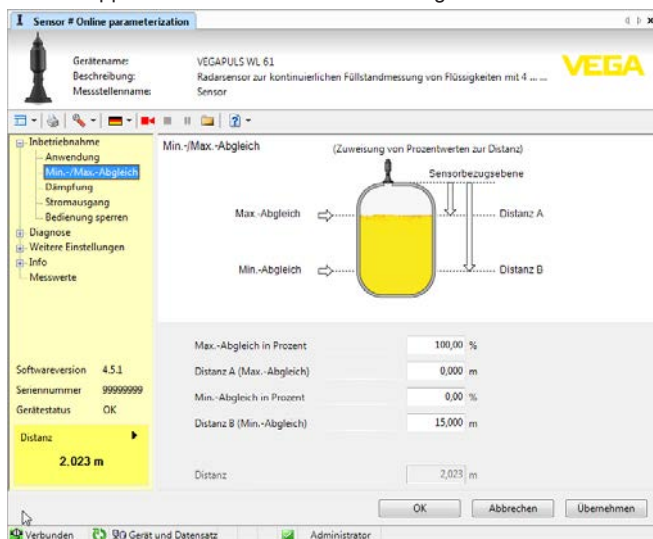


Abb. 25: Beispiel einer DTM-Ansicht - Inbetriebnahme Sensorabgleich

8 Mit VEGADIS 82 in Betrieb nehmen

8.1 Arbeitsweise und Anschluss

Das VEGADIS 82 ist eine externe Anzeige- und Bedieneinheit ohne zusätzliche Hilfsenergie.

Das Gerät ist geeignet zur Messwertanzeige und Bedienung von Sensoren mit HART-Protokoll. Es wird an beliebiger Stelle direkt in die 4 ... 20 mA-Signalleitung eingeschleift. Eine separate Hilfsenergie ist nicht erforderlich.

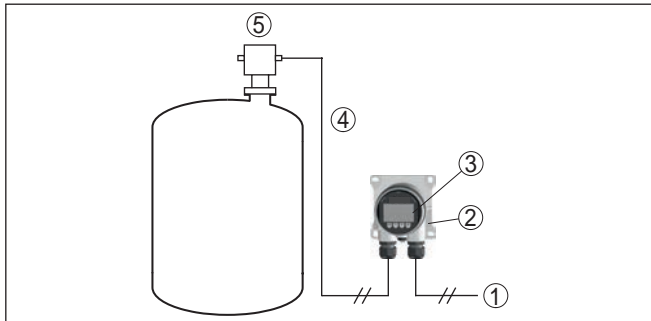
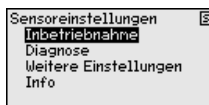


Abb. 26: Anschluss des VEGADIS 82 an den Sensor, Bedienung über das Anzeige- und Bedienmodul

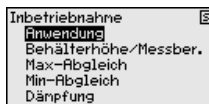
- 1 Spannungsversorgung/Signalausgang Sensor
- 2 VEGADIS 82
- 3 Anzeige- und Bedienmodul
- 4 4 ... 20 mA/HART-Signalleitung
- 5 Sensor

8.2 Bedienungumfang

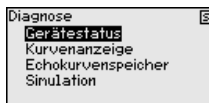
Hauptmenü: Inbetriebnahme, Diagnose, Weitere Einstellungen, Info



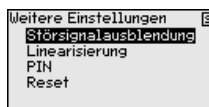
Inbetriebnahme: Einstellungen, z. B. zu Medium, Anwendung, Behälterform, Abgleich, Signalausgang



Diagnose: Informationen, z. B. zu Gerätestatus, Schleppzeiger, Messsicherheit, Echokurvenspeicher sowie Simulation



Weitere Einstellungen: Störsignalausblendung, Linearisierung, Reset



Info: Gerätetyp und -seriennummer



8.3 Inbetriebnahmeschritte

Eine detaillierte Beschreibung der Inbetriebnahmeschritte für den VEGAPULS WL 61 finden Sie in der Betriebsanleitung "VEGADIS 82 - 4 ... 20 mA/HART".

9 Mit PC/Notebook in Betrieb nehmen (VEGACONNECT)

Über Schnittstellenadapter

9.1 Den PC anschließen

Der PC wird über den Schnittstellenadapter an das Gerät angeschlossen.

Parametriermöglichkeiten:

- VEGAPULS WL 61
- Sensor

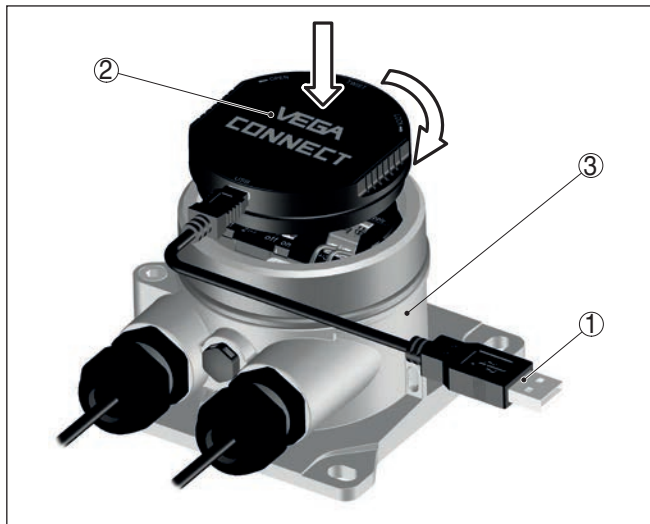


Abb. 27: Anschluss des PCs via Schnittstellenadapter

- 1 USB-Kabel zum PC
- 2 Schnittstellenadapter
- 3 VEGAPULS WL 61

Über Schnittstellenadapter an die Signalleitung

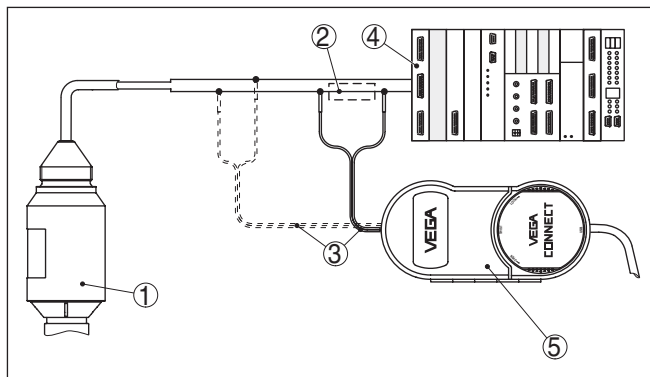


Abb. 28: Anschluss des PCs an die Signalleitung

- 1 Sensor
- 2 HART-Widerstand 250 Ω (optional je nach Auswertung)
- 3 Anschlusskabel mit 2 mm-Steckerstiften und Klemmen
- 4 Auswertesystem/SPS/Stromversorgung
- 5 Schnittstellenadapter VEGA CONNECT



Hinweis:

Bei Speisegeräten mit integriertem HART-Widerstand (Innenwiderstand ca. 250 Ω) ist kein zusätzlicher externer Widerstand erforderlich. Dies gilt z. B. für die VEGA-Geräte VEGATRENN 149A, VEGAMET 381 und VEGAMET 391. Auch marktübliche Ex-Speisetrenner sind meist mit einem hinreichend großen Strombegrenzungswiderstand ausgestattet. In diesen Fällen kann der Schnittstellenwandler parallel zur 4 ... 20 mA-Leitung angeschlossen werden (in der vorherigen Abbildung gestrichelt dargestellt).

Über Schnittstellenadapter an das Auswertgerät VEGAMET

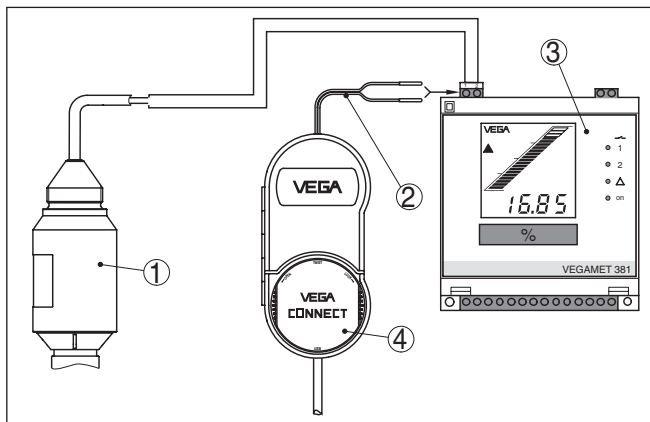


Abb. 29: Anschluss des PCs an das Auswertgerät VEGAMET

- 1 Sensor
- 2 Anschlusskabel mit 2 mm-Steckerstiften
- 3 Auswertgerät z. B. VEGAMET 381
- 4 Schnittstellenadapter VEGACONNECT

9.2 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.

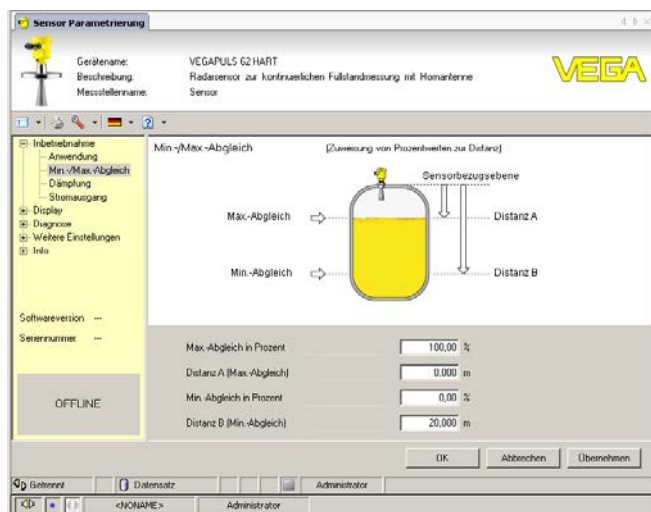


Abb. 30: Beispiel einer DTM-Ansicht

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 und "Software" heruntergeladen werden. Die Vollversion erhalten Sie auf einer CD über Ihre zuständige Vertretung.

9.3 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.

10 In Betrieb nehmen mit anderen Systemen

10.1 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 und "Software" heruntergeladen werden.

10.2 Field Communicator 375, 475

Für das Gerät stehen Gerätebeschreibungen als EDD zur Parametrierung mit dem Field Communicator 375 bzw. 475 zur Verfügung.

Für die Integration der EDD in den Field Communicator 375 bzw. 475 ist die vom Hersteller erhältliche Software "Easy Upgrade Utility" erforderlich. Diese Software wird über das Internet aktualisiert und neue EDDs werden nach Freigabe durch den Hersteller automatisch in den Gerätecatalog dieser Software übernommen. Sie können dann auf einen Field Communicator übertragen werden.

11 Diagnose, Asset Management und Service

11.1 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

11.2 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

11.3 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:

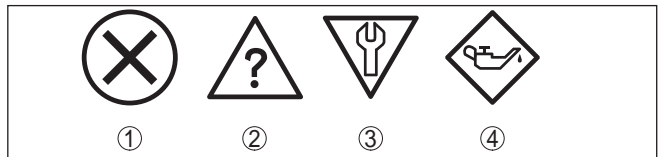


Abb. 31: Piktogramme der Statusmeldungen

- 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

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec State in CMD 48
F013 Kein Messwert vorhanden	<ul style="list-style-type: none"> ● Sensor detektiert während des Betriebes kein Echo ● Antennensystem verschmutzt oder defekt 	<ul style="list-style-type: none"> ● Einbau und/oder Parametrierung prüfen bzw. korrigieren ● Prozessbaugruppe bzw. Antenne reinigen oder tauschen 	Bit 0 von Byte 0 ... 5
F017 Abgleichspanne zu klein	<ul style="list-style-type: none"> ● Abgleich nicht innerhalb der Spezifikation 	<ul style="list-style-type: none"> ● Abgleich entsprechend der Grenzwerte ändern (Differenz zwischen Min. und Max. ≥ 10 mm) 	Bit 1 von Byte 0 ... 5
F025 Fehler in der Linearisierungstabelle	<ul style="list-style-type: none"> ● Stützstellen sind nicht stetig steigend, z. B. unlogische Wertepaare 	<ul style="list-style-type: none"> ● Linearisierungstabelle prüfen ● Tabelle löschen/neu anlegen 	Bit 2 von Byte 0 ... 5
F036 Keine lauffähige Software	<ul style="list-style-type: none"> ● Fehlgeschlagenes oder abgebrochenes Softwareupdate 	<ul style="list-style-type: none"> ● Softwareupdate wiederholen ● Elektronikausführung prüfen ● Elektronik austauschen ● Gerät zur Reparatur einsenden 	Bit 3 von Byte 0 ... 5
F040 Fehler in der Elektronik	<ul style="list-style-type: none"> ● Hardwaredefekt 	<ul style="list-style-type: none"> ● Elektronik austauschen ● Gerät zur Reparatur einsenden 	Bit 4 von Byte 0 ... 5
F080	<ul style="list-style-type: none"> ● Allgemeiner Softwarefehler 	<ul style="list-style-type: none"> ● Betriebsspannung kurzzeitig trennen 	Bit 5 von Byte 0 ... 5
F105 Ermittle Messwert	<ul style="list-style-type: none"> ● Gerät befindet sich noch in der Einschaltphase, der Messwert konnte noch nicht ermittelt werden 	<ul style="list-style-type: none"> ● Ende der Einschaltphase abwarten ● Dauer je nach Ausführung und Parametrierung bis ca. 3 min. 	Bit 6 von Byte 0 ... 5
F113 Kommunikationsfehler	<ul style="list-style-type: none"> ● EMV-Störungen ● Übertragungsfehler bei der internen Kommunikation mit dem Vierleiter-Netzteil 	<ul style="list-style-type: none"> ● EMV-Einflüsse beseitigen ● Vierleiter-Netzteil oder Elektronik austauschen 	Bit 12 von Byte 0 ... 5
F125 Unzulässige Elektroniktemperatur	<ul style="list-style-type: none"> ● Temperatur der Elektronik im nicht spezifizierten Bereich 	<ul style="list-style-type: none"> ● Umgebungstemperatur prüfen ● Elektronik isolieren ● Gerät mit höherem Temperaturbereich einsetzen 	Bit 7 von Byte 0 ... 5

38061-DE-180629

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec State in CMD 48
F260 Fehler in der Kalibrierung	<ul style="list-style-type: none"> ● Fehler in der im Werk durchgeführten Kalibrierung ● Fehler im EEPROM 	<ul style="list-style-type: none"> ● Elektronik austauschen ● Gerät zur Reparatur einsenden 	Bit 8 von Byte 0 ... 5
F261 Fehler in der Konfiguration	<ul style="list-style-type: none"> ● Fehler bei der Inbetriebnahme ● Störsignalausblendung fehlerhaft ● Fehler beim Ausführen eines Resets 	<ul style="list-style-type: none"> ● Inbetriebnahme wiederholen ● Reset wiederholen 	Bit 9 von Byte 0 ... 5
F264 Einbau-/Inbetriebnahmefehler	<ul style="list-style-type: none"> ● Abgleich liegt nicht innerhalb der Behälterhöhe/des Messbereichs ● Maximaler Messbereich des Gerätes nicht ausreichend 	<ul style="list-style-type: none"> ● Einbau und/oder Parametrierung prüfen bzw. korrigieren ● Gerät mit größerem Messbereich einsetzen 	Bit 10 von Byte 0 ... 5
F265 Messfunktion gestört	<ul style="list-style-type: none"> ● Sensor führt keine Messung mehr durch ● Betriebsspannung zu niedrig 	<ul style="list-style-type: none"> ● Betriebsspannung prüfen ● Reset durchführen ● Betriebsspannung kurzzeitig trennen 	Bit 11 von Byte 0 ... 5

Tab. 3: Fehlercodes und Textmeldungen, Hinweise zur Ursache und Beseitigung (einige Angaben gelten nur bei Verteilergeräten, die Elektronik beim VEGAPULS WL 61 kann durch den Anwender nicht getauscht werden)

Function check

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec State in CMD 48
C700 Simulation aktiv	<ul style="list-style-type: none"> ● Eine Simulation ist aktiv 	<ul style="list-style-type: none"> ● Simulation beenden ● Automatisches Ende nach 60 Minuten abwarten 	"Simulation Active" in "Standardized Status 0"

Tab. 4: Fehlercodes und Textmeldungen, Hinweise zur Ursache und Beseitigung

Out of specification

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec State in CMD 48
S600 Unzulässige Elektroniktemperatur	<ul style="list-style-type: none"> ● Temperatur der Elektronik im nicht spezifizierten Bereich 	<ul style="list-style-type: none"> ● Umgebungstemperatur prüfen ● Elektronik isolieren ● Gerät mit höherem Temperaturbereich einsetzen 	Bit 5 von Byte 14 ... 24
S601 Überfüllung	<ul style="list-style-type: none"> ● Gefahr der Überfüllung des Behälters 	<ul style="list-style-type: none"> ● Sicherstellen, dass keine weitere Befüllung mehr stattfindet ● Füllstand im Behälter prüfen 	Bit 6 von Byte 14 ... 24

Tab. 5: Fehlercodes und Textmeldungen, Hinweise zur Ursache und Beseitigung

Maintenance

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec State in CMD 48
M500 Fehler bei Reset Auslieferungszustand	<ul style="list-style-type: none"> ● Beim Reset auf Auslieferungszustand konnten die Daten nicht wiederhergestellt werden 	<ul style="list-style-type: none"> ● Reset wiederholen ● XML-Datei mit Sensordaten in Sensor laden 	Bit 0 von Byte 14 ... 24

Code Textmeldung	Ursache	Beseitigung	DevSpec State in CMD 48
M501 Fehler in der nicht aktiven Linearisie- rungstabelle	● Hardwarefehler EEPROM	● Elektronik austauschen ● Gerät zur Reparatur einsenden	Bit 1 von Byte 14 ... 24
M502 Fehler im Diagno- sespeicher	● Hardwarefehler EEPROM	● Elektronik austauschen ● Gerät zur Reparatur einsenden	Bit 2 von Byte 14 ... 24
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 3 von Byte 14 ... 24
M504 Fehler an einer Ge- rätesschnittstelle	● Hardwaredefekt	● Anschlüsse prüfen ● Elektronik austauschen ● Gerät zur Reparatur einsenden	Bit 4 von Byte 14 ... 24
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 7 von Byte 14 ... 24

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

11.4 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.

4 ... 20 mA-Signal über-prüfen Schließen Sie gemäß Anschlussplan ein Multimeter im passenden Messbereich an. Die folgende Tabelle beschreibt mögliche Fehler im Stromsignal und hilft bei der Beseitigung:

Fehler	Ursache	Beseitigung
4 ... 20 mA-Signal nicht stabil	● Messgröße schwankt	● Dämpfung einstellen

38061-DE-180629

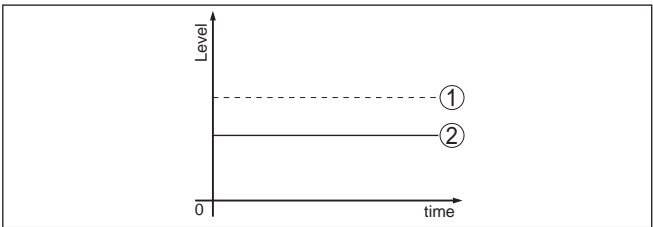
Fehler	Ursache	Beseitigung
4 ... 20 mA-Signal fehlt	● Elektrischer Anschluss fehlerhaft	● Anschluss prüfen, ggf. korrigieren
	● Spannungsversorgung fehlt	● Leitungen auf Unterbrechung prüfen, ggf. reparieren
	● Betriebsspannung zu niedrig, Bürdenwiderstand zu hoch	● Prüfen, ggf. anpassen
Stromsignal größer 22 mA, kleiner 3,6 mA	● Sensorelektronik defekt	● Gerät austauschen bzw. zur Reparatur einsenden

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.

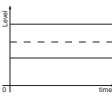



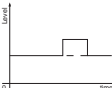
- 1 Tatsächlicher Füllstand
2 Vom Sensor angezeigter Füllstand

Hinweise:

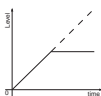

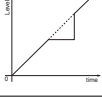
- Überall, wo der Sensor einen konstanten Wert zeigt, könnte die Ursache auch in der Störungseinstellung des Stromausganges auf "Wert halten" sein
- Bei zu geringer Füllstandsanzeige könnte die Ursache auch ein zu hoher Leitungswiderstand sein





Messfehler bei konstantem Füllstand

Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
1. Messwert zeigt zu geringen bzw. zu hohen Füllstand 	● Min.-/Max.-Abgleich nicht korrekt	● Min.-/Max.-Abgleich anpassen
	● Linearisierungskurve falsch	● Linearisierungskurve anpassen
	● Einbau in Bypass- oder Standrohr, dadurch Laufzeitfehler (kleiner Messfehler nahe 100 %/großer Fehler nahe 0 %)	● Parameter Anwendung prüfen bzgl. Behälterform, ggf. anpassen (Bypass, Standrohr, Durchmesser)



Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
2. Messwert springt Richtung 0 % 	<ul style="list-style-type: none"> ● Vielfachecho (Behälterdecke, Produktoberfläche) mit Amplitude größer als Füllstandecho 	<ul style="list-style-type: none"> ● Parameter Anwendung prüfen, speziell Behälterdecke, Mediumtyp, Klöpperboden, hohe Dielektrizitätszahl, ggf. anpassen
3. Messwert springt Richtung 100 % 	<ul style="list-style-type: none"> ● Prozessbedingt sinkt die Amplitude des Füllstandechos ● Störsignalausblendung wurde nicht durchgeführt 	<ul style="list-style-type: none"> ● Störsignalausblendung durchführen
	<ul style="list-style-type: none"> ● Amplitude oder Ort eines Störsignals hat sich geändert (z. B. Kondensat, Produktlagerungen); Störsignalausblendung passt nicht mehr 	<ul style="list-style-type: none"> ● Ursache der veränderten Störsignale ermitteln, Störsignalausblendung mit z. B. Kondensat durchführen

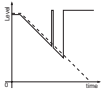
Messfehler bei Befüllung

Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
4. Messwert bleibt bei der Befüllung stehen 	<ul style="list-style-type: none"> ● Störsignale im Nahbereich zu groß bzw. Füllstandecho zu klein ● Starke Schaum- oder Trombenbildung ● Max.-Abgleich nicht korrekt 	<ul style="list-style-type: none"> ● Störsignale im Nahbereich beseitigen ● Messsituation prüfen: Antenne muss aus dem Stutzen ragen, Einbauten ● Verschmutzungen an der Antenne beseitigen ● Bei Störungen durch Einbauten im Nahbereich: Polarisationsrichtung ändern ● Störsignalausblendung neu anlegen ● Max.-Abgleich anpassen
5. Messwert bleibt bei der Befüllung im Bodenbereich stehen 	<ul style="list-style-type: none"> ● Tankbodenecho größer als Füllstandecho, z. B. bei Produkten mit $\epsilon_r < 2,5$ ölbasierend, Lösungsmittel 	<ul style="list-style-type: none"> ● Parameter Medium, Behälterhöhe und Bodenform prüfen, ggf. anpassen
6. Messwert bleibt bei der Befüllung vor- übergehend stehen und springt auf den richtigen Füllstand 	<ul style="list-style-type: none"> ● Turbulenzen der Füllgutoberfläche, schnelle Befüllung 	<ul style="list-style-type: none"> ● Parameter prüfen, ggf. ändern, z. B. in Dosierbehälter, Reaktor

Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
7. Messwert springt bei der Befüllung in Richtung 0 % 	<ul style="list-style-type: none"> Amplitude eines Vielfachechos (Behälterdecke - Produktoberfläche) ist größer als das Füllstandecho Füllstandecho kann an einer Störsignalleiste nicht vom Störsignal unterschieden werden (springt auf Vielfachecho) 	<ul style="list-style-type: none"> Parameter Anwendung prüfen, speziell Behälterdecke, Mediumtyp, Klöpperboden, hohe Dielektrizitätszahl, ggf. anpassen Bei Störungen durch Einbauten im Nahbereich: Polarisationsrichtung ändern Günstigere Einbauposition wählen
8. Messwert springt bei Befüllung Richtung 100 % 	<ul style="list-style-type: none"> Durch starke Turbulenzen und Schaumbildung beim Befüllen sinkt die Amplitude des Füllstandechos. Messwert springt auf Störsignal 	<ul style="list-style-type: none"> Störsignalausblendung durchführen
9. Messwert springt bei Befüllung sporadisch auf 100 % 	<ul style="list-style-type: none"> Variierendes Kondensat oder Verschmutzungen an der Antenne 	<ul style="list-style-type: none"> Störsignalausblendung durchführen oder Störsignalausblendung mit Kondensat/Verschmutzung im Nahbereich durch Editieren erhöhen
10. Messwert springt auf $\geq 100\%$ bzw. 0 m Distanz 	<ul style="list-style-type: none"> 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. 	<ul style="list-style-type: none"> Messstelle prüfen: Antenne muss aus dem Stutzen ragen Verschmutzungen an der Antenne beseitigen Sensor mit besser geeigneter Antenne verwenden

Messfehler bei Entleerung

Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
11. Messwert bleibt beim Entleeren im Nahbereich stehen 	<ul style="list-style-type: none"> Störsignal größer als Füllstandecho Füllstandecho zu klein 	<ul style="list-style-type: none"> Störsignal im Nahbereich beseitigen. Dabei prüfen: Antenne muss aus dem Stutzen ragen Verschmutzungen an der Antenne beseitigen Bei Störungen durch Einbauten im Nahbereich: Polarisationsrichtung ändern Nach Beseitigung der Störsignale muss Störsignalausblendung gelöscht werden. Neue Störsignalausblendung durchführen
12. Messwert springt beim Entleeren Richtung 0 % 	<ul style="list-style-type: none"> Tankbodenecho größer als Füllstandecho, z. B. bei Produkten mit $\epsilon_r < 2,5$ ölbasierend, Lösungsmittel 	<ul style="list-style-type: none"> Parameter Mediumtyp, Behälterhöhe und Bodenform prüfen, ggf. anpassen

Fehlerbeschreibung	Ursache	Beseitigung
<p>13. Messwert springt beim Entleeren sporadisch Richtung 100 %</p> 	<ul style="list-style-type: none"> ● Variierendes Kondensat oder Verschmutzungen an der Antenne 	<ul style="list-style-type: none"> ● Störsignalausblendung durchführen oder Störsignalausblendung im Nahbereich durch Editieren erhöhen ● Bei Schüttgütern Radarsensor mit Luftspülanschluss verwenden

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.

11.5 Softwareupdate

Zum Update der Gerätesoftware sind folgende Komponenten erforderlich:

- Gerät
- Spannungsversorgung
- Schnittstellenadapter VEGACONNECT
- PC mit PACTware
- Aktuelle Gerätesoftware als Datei

Die aktuelle Gerätesoftware sowie detaillierte Informationen zur Vorgehensweise finden Sie im Downloadbereich auf 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.

11.6 Vorgehen im Reparaturfall

Ein Geräterücksendebblatt sowie detaillierte Informationen zur Vorgehensweise finden Sie im Downloadbereich auf 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.

12 Ausbauen

12.1 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.

12.2 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.

Eine fachgerechte Entsorgung vermeidet negative Auswirkungen auf Mensch und Umwelt und ermöglicht eine Wiederverwendung von wertvollen Rohstoffen.

Werkstoffe: siehe Kapitel "*Technische Daten*"

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

WEEE-Richtlinie 2012/19/EU

Das vorliegende Gerät unterliegt nicht der WEEE-Richtlinie 2012/19/EU und den entsprechenden nationalen Gesetzen. Führen Sie das Gerät direkt einem spezialisierten Recyclingbetrieb zu und nutzen Sie dafür nicht die kommunalen Sammelstellen. Diese dürfen nur für privat genutzte Produkte gemäß WEEE-Richtlinie genutzt werden.

13 Anhang

13.1 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

Werkstoffe, medienberührt

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

Werkstoffe, nicht medienberührt

- | | |
|--|----------------------------|
| - Antennenkonus | PBT-GF 30 |
| - Überwurfflansch | PP-GF30 schwarz |
| - Montagebügel | 316L |
| - Befestigungsschrauben Montagebügel | 316L |
| - Befestigungsschrauben Adapterflansch | 304 |
| - Gehäuse | Kunststoff PBT (Polyester) |
| - Anschlusskabel | PUR |
| - Typschildträger auf Kabel | PE-hart |

Gewicht Gerät, je nach Prozessanschluss 0,7 ... 3,4 kg (1.543 ... 7.496 lbs)

Gewicht Anschlusskabel 0,1 kg/m (0.07 lbs/ft)

Anzugsmomente

Max. Anzugsmomente

- | | |
|--|-----------------------|
| - 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) |

Eingangsgröße

Messgröße	Messgröße ist der Abstand zwischen dem Antennenende des Sensors und der Füllgutoberfläche. Bezugssebene für die Messung ist die Unterseite des Flansches.
-----------	---

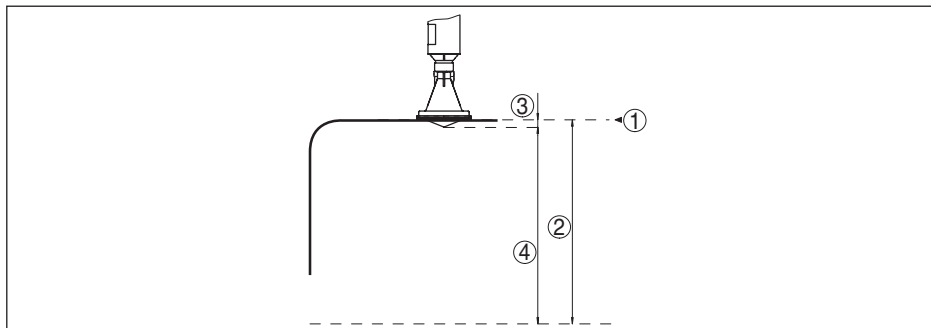


Abb. 46: Daten zur Eingangsgröße

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

Max. Messbereich 15 m (49.21 ft)

Ausgangsgröße

Ausgangssignal	4 ... 20 mA/HART
Bereich des Ausgangssignals	3,8 ... 20,5 mA/HART (Werkseinstellung)
Signalauflösung	0,3 μ A
Messauflösung digital	1 mm (0.039 in)
Ausfallsignal Stromausgang (einstellbar)	mA-Wert unverändert, 20,5 mA, 22 mA, < 3,6 mA
Max. Ausgangsstrom	22 mA
Bürde	Siehe Bürdenwiderstand unter Spannungsversorgung
Anlaufstrom	$\leq 3,6$ mA; ≤ 10 mA für 5 ms nach Einschalten
Dämpfung (63 % der Eingangsgröße), einstellbar	0 ... 999 s
HART-Ausgangswerte gem. HART 7.0 ¹⁾	
– PV (Primary Value)	Distanz
– SV (Secondary Value)	Prozent
– TV (Third Value)	Lin.-Prozent
– QV (Fourth Value)	Skaliert
Erfüllte HART-Spezifikation	7.0
Weitere Informationen zu Manufacturer ID, Geräte ID, Geräte Revision	Siehe Website der HART Communication Foundation

Messabweichung (nach DIN EN 60770-1)

Prozess-Referenzbedingungen nach DIN EN 61298-1

- Temperatur +18 ... +30 °C (+64 ... +86 °F)
- Relative Luftfeuchte 45 ... 75 %

¹⁾ Defaultwerte können beliebig zugeordnet werden.

– 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	≤ 2 mm (Messdistanz > 0,5 m/1.6 ft)
Nichtwiederholbarkeit ²⁾	≤ 1 mm

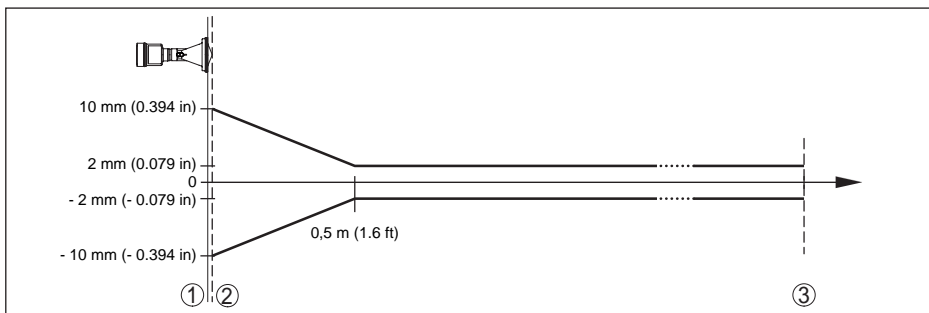


Abb. 47: Messabweichung unter Referenzbedingungen

1 Bezugsebene

2 Antennenrand

3 Empfohlener Messbereich

Einflussgrößen auf die Messgenauigkeit

Angaben gelten für den digitalen Messwert

Temperaturdrift - Digitalausgang < 3 mm/10 K, max. 10 mm

Zusätzliche Messabweichung durch < 50 mm

elektromagnetische Einstrahlungen im Rahmen der EN 61326

Angaben gelten zusätzlich für den Stromausgang

Temperaturdrift - Stromausgang < 0,03 %/10 K bezogen auf die 16 mA-Spanne bzw. ≤ 0,3 %

Abweichung am Stromausgang durch Digital-Analog-Wandlung

– Nicht-Ex- und Ex-ia-Ausführung < 15 µA

Abweichung am Stromausgang durch < 150 µA

starke, hochfrequente elektromagnetische Felder im Rahmen der EN 61326

Messcharakteristiken und Leistungsdaten

Messfrequenz K-Band (26 GHz-Technologie)

Messzykluszeit ca. 450 ms

²⁾ Bereits in der Messabweichung enthalten

Sprungantwortzeit ³⁾	≤ 3 s
Abstrahlwinkel ⁴⁾	10°
Abgestrahlte HF-Leistung ⁵⁾	
– Mittlere spektrale Sendeleistungsdichte	-34 dBm/MHz EIRP
– Maximale spektrale Sendeleistungsdichte	+6 dBm/50 MHz EIRP
– Max. Leistungsdichte in 1 m Abstand	< 1 μ W/cm ²

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.

Behälterdruck	-1 ... 2 bar (-100 ... 200 kPa/-14.5 ... 29.0 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 68 (2 bar)

Kabeleinführung	IP 68-Kabelverschraubung
Anschlusskabel	
– Aufbau	zwei Adern, ein Kevlar-Seil, Schirmgeflecht, Mantel
– Standardlänge	6 m (19.69 ft)
– Max. Länge	550 m (1804 ft)
– Min. Biegeradius	25 mm (0.984 in) bei 25 °C (77 °F)
– Durchmesser ca.	8 mm (0.315 in)
– Aderisolierung und Kabelmantel	PUR
– Farbe	Schwarz
– Brandschutzklasse	UL94-V0
Anschlusskabel, elektrische Daten	
– Aderquerschnitt	0,5 mm ² (AWG 20)

³⁾ Zeitspanne nach sprunghafter Änderung der Messdistanz um max. 0,5 m, bis das Ausgangssignal zum ersten Mal 90 % seines Beharrungswertes angenommen hat (IEC 61298-2).

⁴⁾ Außerhalb des angegebenen Abstrahlwinkels hat die Energie des Radarsignals einen um 50 % (-3 dB) abgesenkten Pegel.

⁵⁾ EIRP: Equivalent Isotropic Radiated Power

– Aderwiderstand R_i	0,037 Ω /m (0.012 Ω /ft)
– Induktivität L_i	0,6 μ H/m (0.018 μ H/ft)
– Kapazität Ader/Ader C_i	133 pF/m (40 pF/ft)
– Kapazität Ader/Schirm C_i	215 pF/m (65 pF/ft)

Integrierte Uhr

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

Zusätzliche Ausgangsgröße - Elektroniktemperatur

Ausgabe der Werte	
– Anzeige	Über das Anzeige- und Bedienmodul
– Analog	Über den Stromausgang
– Digital	Über das digitale Ausgangssignal (je nach Elektronikführung)
Bereich	-40 ... +85 °C (-40 ... +185 °F)
Auflösung	< 0,1 K
Genauigkeit	±3 K

Bluetooth-Schnittstelle (optional)

Standard	Bluetooth smart
Reichweite	25 m (82.02 ft)

Spannungsversorgung

Betriebsspannung	
– Nicht-Ex-Gerät	9,6 ... 35 V DC
– Ex-ia-Gerät	9,6 ... 30 V DC
Verpolungsschutz	Integriert
Zulässige Restwelligkeit - Nicht-Ex-, Ex-ia-Gerät	
– für 9,6 V < U_N < 14 V	$\leq 0,7 V_{eff}$ (16 ... 400 Hz)
– für 18 V < U_N < 36 V	$\leq 1,0 V_{eff}$ (16 ... 400 Hz)
Bürdenwiderstand	
– Berechnung	$(U_B - U_{min})/0,022 A$
– Beispiel - Nicht-Ex-Gerät bei $U_B = 24 V$ DC	$(24 V - 9,6 V)/0,022 A = 655 \Omega$

Potenzialverbindungen und elektrische Trennmaßnahmen im Gerät

Elektronik	Nicht potenzialgebunden
Bemessungsspannung ⁶⁾	500 V AC

⁶⁾ Galvanische Trennung zwischen Elektronik und metallischen Geräteteilen

Elektrische Schutzmaßnahmen

Schutzart	IEC 60529 IP 66/IP 68 (2 bar), NEMA Type 6P
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, "Gerätesuche (Seriennummer)" sowie im Downloadbereich heruntergeladen werden.

13.2 Radioastronomiestationen

Aus der funktechnischen Zulassung für Europa des VEGAPULS WL 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

13.3 Maße

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

VEGAPULS WL 61, Grundausführung

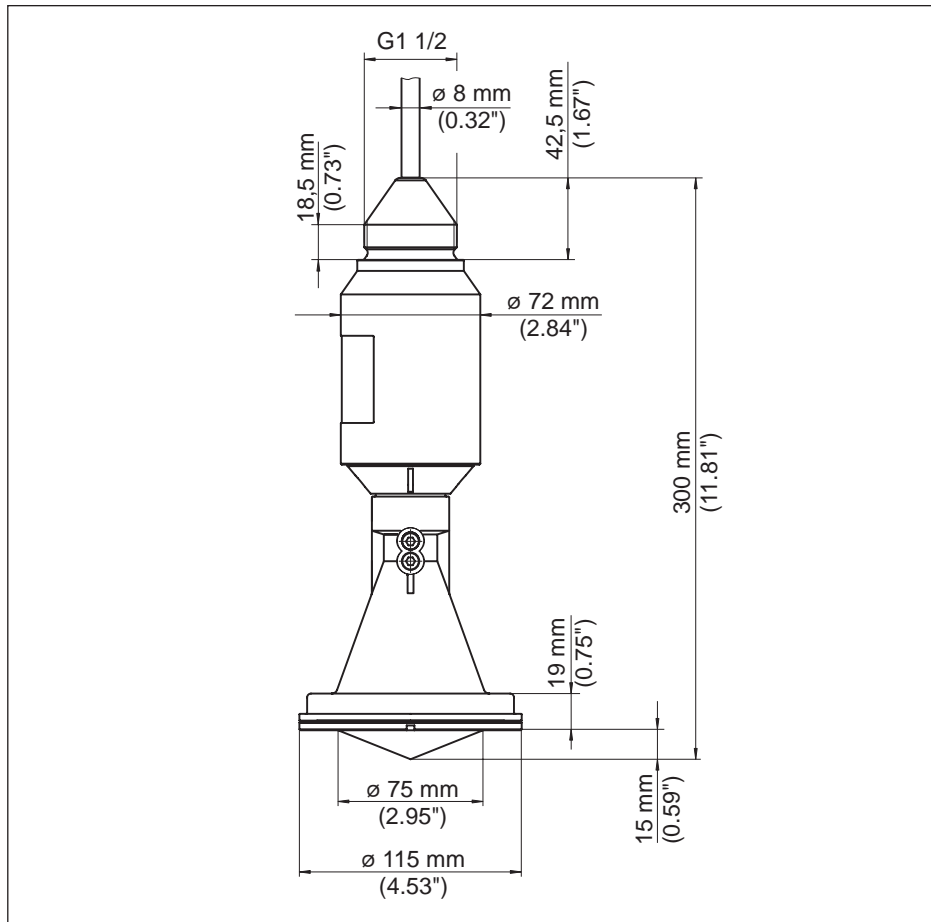
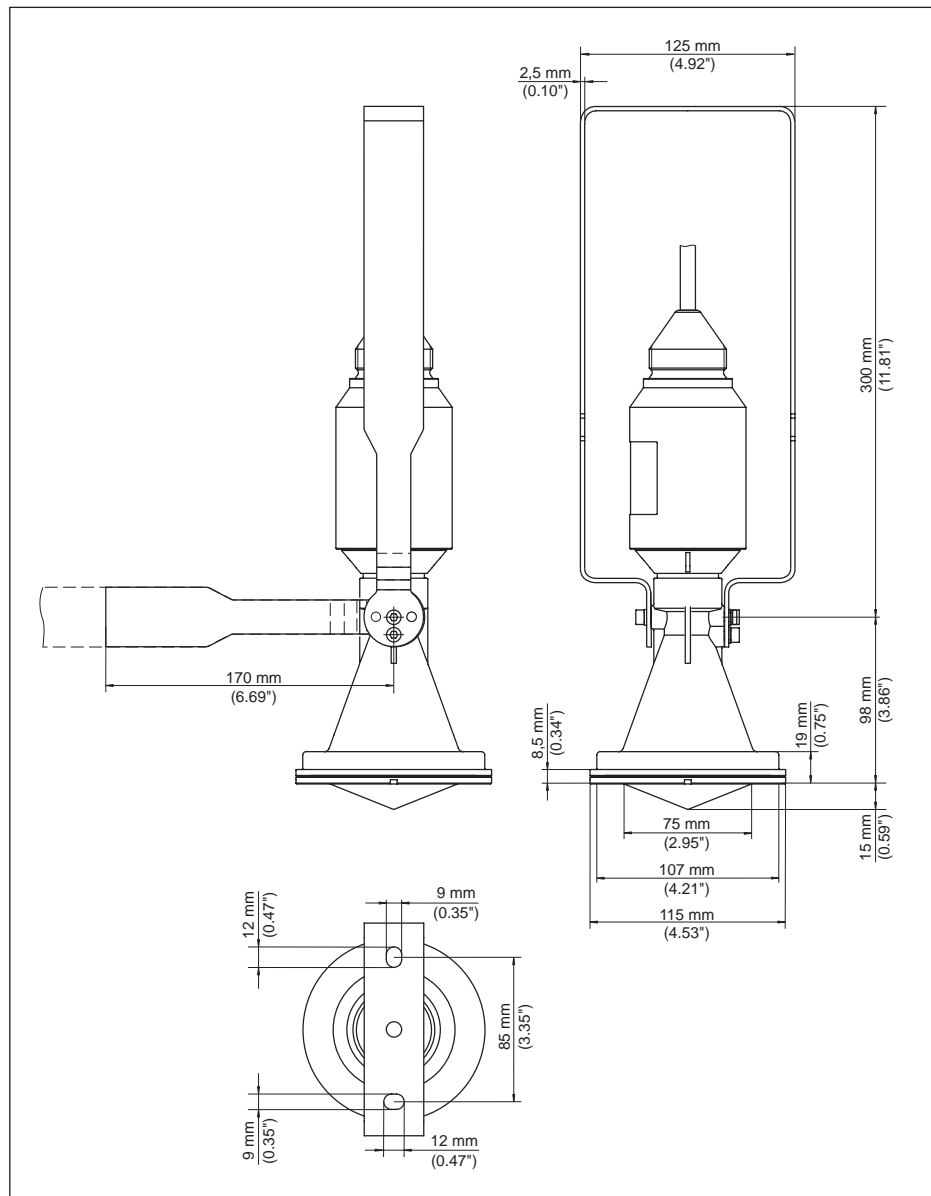


Abb. 48: VEGAPULS WL 61, Grundausführung



VEGAPULS WL 61, Ausführung mit Überwurfflansch

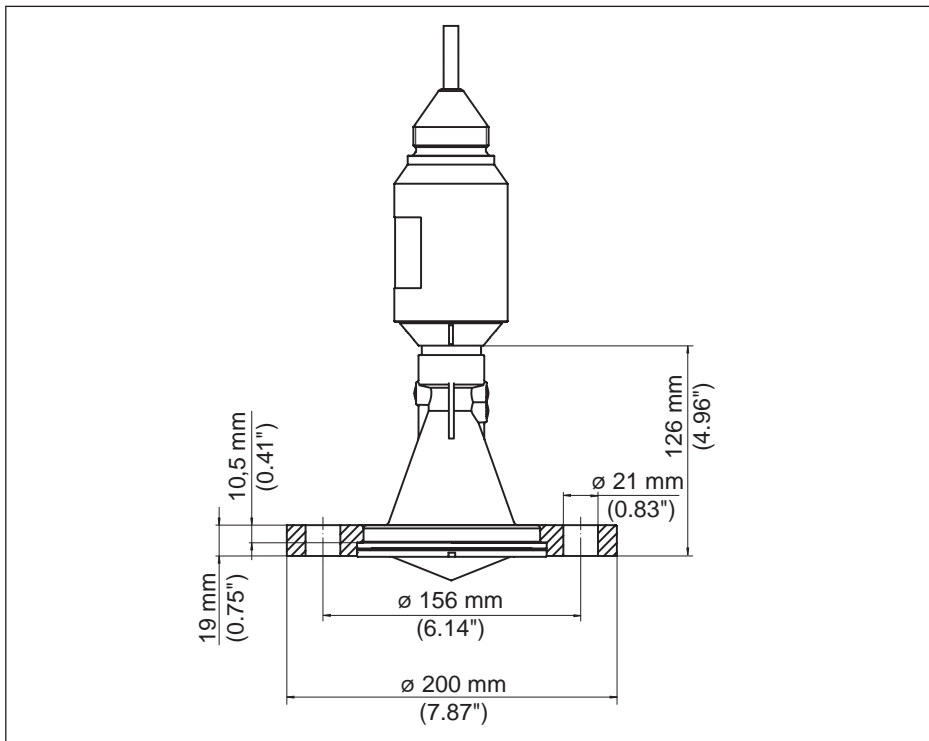


Abb. 50: VEGAPULS WL 61, Überwurfflansch DN 80/3"/JIS80

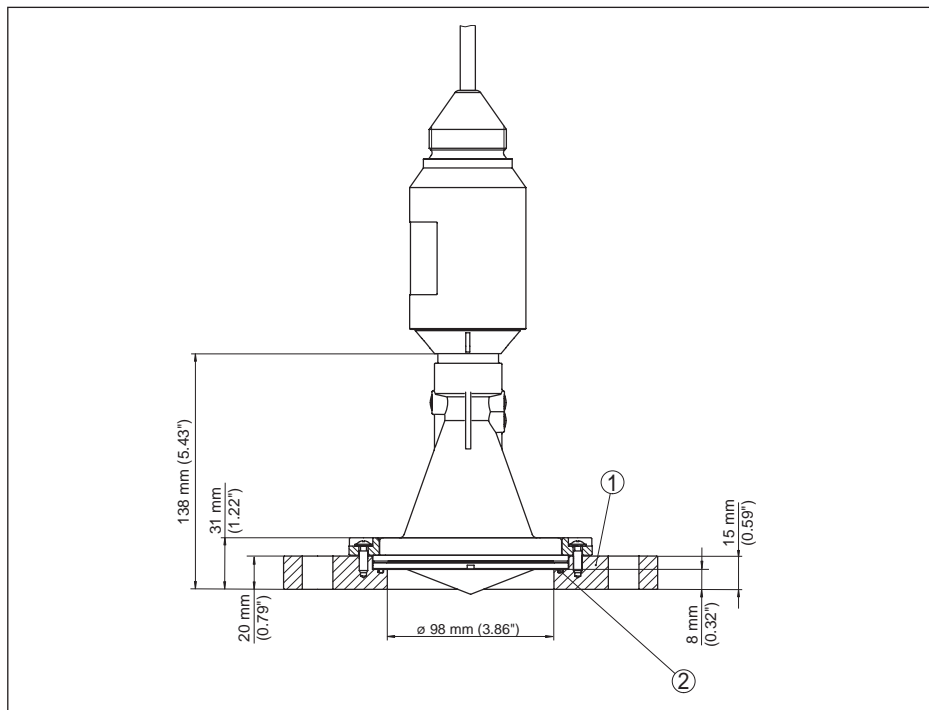
VEGAPULS WL 61, Ausführung mit Adapterflansch

Abb. 51: VEGAPULS WL 61, Adapterflansch DN 100/4"/JIS 100 sowie DN 150/6"/JIS 150

- 1 Adapterflansch
- 2 Dichtung

13.4 Gewerbliche Schutzrechte

VEGA product lines are global protected by industrial property rights. Further information see www.vega.com.

VEGA Produktfamilien sind weltweit geschützt durch gewerbliche Schutzrechte.

Nähere Informationen unter 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.

VEGA líneas de productos están protegidas por los derechos en el campo de la propiedad industrial. Para mayor información revise la página web www.vega.com.

Линии продукции фирмы ВЕГА защищаются по всему миру правами на интеллектуальную собственность. Дальнейшую информацию смотрите на сайте 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。

13.5 Hashfunktion nach mbed TLS

mbed TLS: Copyright (C) 2006-2015, ARM Limited, All Rights Reserved SPDX-License-Identifier: Apache-2.0

Licensed under the Apache License, Version 2.0 (the "License"); you may not use this file except in compliance with the License. You may obtain a copy of the License at <http://www.apache.org/licenses/LICENSE-2.0>.

Unless required by applicable law or agreed to in writing, software distributed under the License is distributed on an "AS IS" BASIS, WITHOUT WARRANTIES OR CONDITIONS OF ANY KIND, either express or implied. See the License for the specific language governing permissions and limitations under the License.

13.6 Warenzeichen

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

INDEX

A

Anschluss

– Kabel 22

Anwendungsbereich 9

Ausgangssignal überprüfen 40

B

Behältereinbauten 19

D

Durchflussmessung

– Khafagi-Venturirinne 21

– Rechtecküberfall 20

E

EDD (Enhanced Device Description) 35

Einströmendes Medium 18

Ereignisspeicher 36

F

Fehlercodes 39

H

HART-Widerstand 32

M

Messabweichung 41

Messwertspeicher 36

Montage

– Abspannklemme 13

– Bügel 14

– Flansch 15

– Winkel 14

Montageposition 17

N

NAMUR NE 107 37, 39

– Failure 38

P

Polarisation 16

R

Reparatur 44

S

Schaumbildung 20

Sensorausrichtung 19

Sensor-PIN 8

Service-Hotline 44

Störungsbeseitigung 40

Stutzen 18

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



38061-DE-180629

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
www.vega.com